

Eigen::QuaternionBase< QuaternionRef< Eigen::Matrix< _Scalar, 4, 1 > > >



Eigen::QuaternionRef< Eigen::Matrix< _Scalar, 4, 1 > >



ow_core::QuaternionRef< Eigen::Matrix< _Scalar, 4, 1 > >



ow_core::AngularPositionRef< Eigen::Matrix< _Scalar, 4, 1 > >



ow_core::AngularPosition< _Scalar >