

youbot_Gripper

- gripperPub: String
 - gripperMsg: Double
-
- + youbot_Gripper()
 - + setGripperPositon(obj,gripper_l, gripper_r)
 - + setGripperVelocity(obj,gripper_l,gripper_r)
 - + getGripperPostion()
 - + getGripperVelocity()
 - + getGripperStatus()
 - + stopGripper()