

youbot_driver_ros_interface

ParameterServer Component

PParameterSecondParametersPositionControl_Parameter
IParameterSecondParametersPositionControl_Parameter
DParameterSecondParametersPositionControl_Parameter
IClippingParameterSecondParametersPositionControl_Parameter

PParameterSecondParametersSpeedControl_Parameter
IParameterSecondParametersSpeedControl_Parameter
DParameterSecondParametersSpeedControl_Parameter
IClippingParameterSecondParametersSpeedControl_Parameter

PParameterFirstParametersPositionControl_Parameter
IParameterFirstParametersPositionControl_Parameter
DParameterFirstParametersPositionControl_Parameter
IClippingParameterFirstParametersPositionControl_Parameter

PParameterFirstParametersSpeedControl_Parameter
IParameterFirstParametersSpeedControl_Parameter
DParameterFirstParametersSpeedControl_Parameter
IClippingParameterFirstParametersSpeedControl_Parameter

PparameterCurrentControl_Parameter
IParameterCurrentControl_Parameter
DParameterCurrentControl_Parameter
IClippingParameterCurrentControl_Parameter

Callback Component

bool YouBotOODLWrapper::
ParametersReadControlCallback()

bool YouBotOODLWrapper::
ParametersControlCallback()

youBot_driver

youbot::YouBotJoint::
setConfigurationParameter
(const **YouBotJointParameter** ¶

youbot::YouBotJoint::
getConfigurationParameter
(const **YouBotJointParameter** ¶