

youbot_driver_ros_interface

Parameter Component

Callback Component

YouBotWrapper::
ParametersSetControlCallback()

YouBotWrapper::
ParametersGetControlCallback()

ParameterServer Component

rosserver: /arm_1/getPIDParam

Rosserver: /arm_1/setPIDParam

youBot_driver

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

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

