

Parameter Component

youbot_driver_ros_interface

Callback Component

```
YouBotWrapper::  
ParametersSetControlCallback()  
  
YouBotWrapper::  
ParametersGetControlCallback()
```

ParameterServer Component

```
rosserver: /arm_1/getPIDParam  
  
Rosserver: /arm_1/setPIDParam
```

youBot_driver

```
youbot::YouBotJoint::  
setConfigurationParameter  
(const YouBotJointParameter &parameter)  
  
youbot::YouBotJoint::  
getConfigurationParameter  
(const YouBotJointParameter &parameter)
```