youbot_driver_ros_interface

Parameter   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

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)