

youbot_Gripper

- gripperPub: String
- gripperMsg: Double

- + youbot_Gripper()
- + setGripperPositon(obj,gripper_l, gripper_r)
- + setGripperVelocity(obj,gripper_l,gripper_r)
- + getGripperPostion()
- + getGripperVelocity()
- + getGripperStatus()
- + stopGripper()