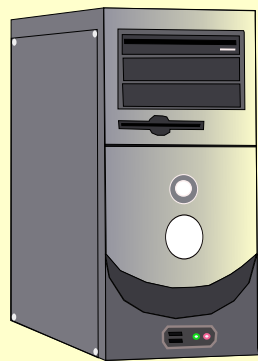


ROS



Publicació
comandes
de les joints

Topics d'Aibo

Recepció de
comandes

Publicació
dades d'Aibo

URBI



Client publicador

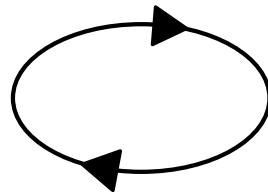
URBI



Client subscriptor

Urbi

urbi::callback



send(joints_cmd)

