

turtlebotPerception

- perceptionNode : ros::NodeHandle
- distPub : ros::Publisher
- imagesub : ros::Subscriber
- marker_x : double
- marker_y : double
- kp : double
- ki : double
- kd : double

- + img : cv::Mat
- + markerDetected : bool
- + marker_area : double
- + translation : cv::Mat
- + rotMat : cv::Mat
- + setPerceptionNode(ros::Nodehandle) : void
- + setKP(double) : void
- + setKD(double) : void
- + setKI(double) : void
- + calcVel() : geometry_msgs::Twist
- + setSubscribers() : void
- + sensorImageData(sensor_msgs::LaserScan::ConstPtr) : void
- + detectArucoMarker(cv::Mat, double) : bool
- + getMarkerArea() : double