

turtlebotPerception

- perceptionNode : ros::NodeHandle
- distPub : ros::Publisher
- distsub : ros::Subscriber
- collide : bool

- + getPerceptionNode : ros::NodeHandle
- + setPerceptionNode : void
- + getDistPub() : ros::Publisher
- + setDistPub(ros::Publisher) : void
- + getDistSub() : ros::Subscriber
- + setDistSub(ros::Subscriber) : void
- + getCollide() : bool
- + setCollide(bool) : void
- + sensorData(sensor_msgs::LaserScan::ConstPtr) : void
- + detectCollision() : bool
- + detectArucoMarker(cv::Mat, double) : bool
- + packageDepth(cv::Mat) : double