

turtlebotPerception

- node : ros::NodeHandle
- DistPub : ros::Publisher
- Distsub : ros::Subscriber
- collide : bool

- + getDistPub() : ros::Publisher
- + setDistPub(ros::Publisher) : void
- + getDistSub() : ros::Subscriber
- + setDistSub(ros::Subscriber) : void
- + getCollide() : bool
- + setCollide(bool) : void
- + sensorData(sensor_msgs::LaserScan::ConstPtr& msg) : void
- + detectCollision() : bool