

IcebergIdentifier
+radar_map: np.array +lidar_map: np.array
+<<property>> mass(vol : int) : int +collect_data() : int, list, list, np.array -dfs(graph : np. array, weighted_graph : np.array, num_rows : int , num_cols : int, y : int, x : int, height_list : list , loc_array : np.array, count : int ) : None

Iceberg
+volume : int +mass : int +num : int +loc_map : np.array +colour_map : np.array
-repr : string +<<property >> is_towable() : boolean +tow_map() : None +colour(colour : tuple) : None