RoboControl

- pub : ros::publisher
- newPos : geometry_msgs::Twist
- ncurPos : geometry_msgs::Twist
- sub : ros::subscriber

+ subCallback(geometry_msgs::Twist) : void
+ getData() : geometry_msgs::Twist
+ setData(geometry_msgs::Twist) : int

Query

- holes_job1 : int
- holes_job2 : int
- holes_job3 : int
- holes_job4 : int

+ setData(vector<int>) : int
+ getData() : vector<int>

Scan

- sub : ros::subscriber
- holes : int
- dia : int

+ subCallback(std_msgs ::float64) : void
+ getData(int &) : int
+ diaCalc() : float