ObstacleDetector - nh : ros::NodeHandle() - objSub : ros::Subscriber() - objPub : ros::Publisher() - threshDis : float - collision : bool + ~ObstacleDetector() : void + ObstacleDeteceor() : void + laserScanCallback(const sensor_msgs::LaserScan::ConstPtr &distance) : void

+

RobotNavigator - ObstacleDetector obs - nh1 : ros::NodeHandle() - msg : geometry_msgs::Twist - pubNav : ros::Publisher() + RobotNavigator() : void + ~RobotNavigator() : void + moveForward() : void + moveLeft() : void + moveRlght() : void + rotate() : void