

FrontierExplorer

- nh : ros::NodeHandle
- sub : ros::Subscriber
- pub : ros::Publisher
- frontierPoints : std::vector<std::vector<int>>
- frontierCentroids : std::vector<std::vector<int>>
- spawnLocation : std::vector<int>

- + FrontierExplorer()
- + ~FrontierExplorer()
- + processMap(nav_msgs::OccupancyGrid&) : void
- + getFrontierPoints() : void
- + getFrontierCentroids() : void
- + navigateTurtle(std::vector<int> currentLocation, std::vector<int> postNavigateLocation) : bool
- + explore() : void