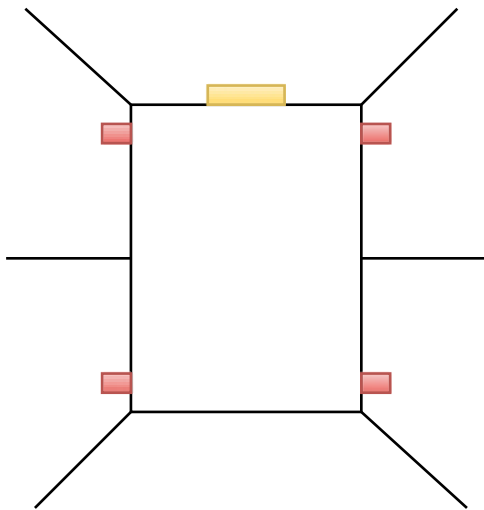


Sett uppifrån: Fyra IR-sensorer längs sidorna (rött), och en LIDAR-sensor framåt (gult)



Sett från sidan: En LIDAR som pekar framåt (gult), IR-sensorer som pekar åt sidorna (rött), och en IR-sensor på framsidan som pekar snett nedåt (blått).

