

Analizamos las
mediciones del LIDAR

se detecta un
obstáculo?

Si

No

Utilizamos tabla Q
para navegación
normal

Esta en un
rango de distancia
cercano ?

Si

No

Esta en un
rango de distancia
medio ?

Si

No

Esta en un
rango de distancia
lejano ?

Si

No

utilizamos Tabla Q
para obstáculos
cernanos

utilizamos Tabla Q para
obstáculos a media
distancia

utilizamos Tabla Q para
obstáculos lejanos