

Bazuje na modelu strachu.

Do omijania przeszkód oraz innych robotów wykorzystuje algorytm RVO.

W wyznaczaniu bezkolizyjnej trasy uwzględnia roboty o niższym WR.

Robot o wyższym WR stara się nie brać pod uwagę robotów o niższym WR o ile nie jest to konieczne.

Gdy robot o wyższym WR znajduje się zbyt blisko robota o niższy WR zatrzymaj się w celu uniknięcia kolizji.