



Bazuje na modelu strachu.

Do omijania przeszkód oraz innych robotów wykorzystuje algorytm RVO.

Ignoruje roboty o mniejszym WR zakładając że powinny ustąpi pierwszeństwa oraz zdążyć „ucieć” gdy ich trasa koliduje.

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