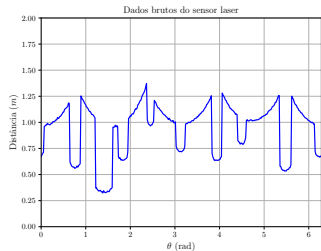
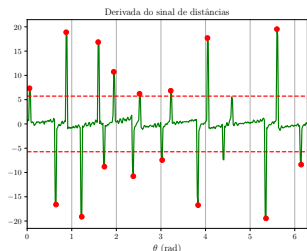


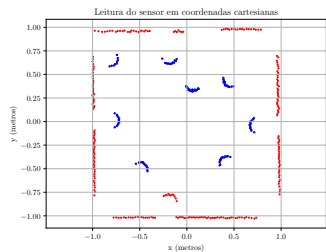
ENTRADA
Sequência de distâncias
lidas pelo sensor.



Cálculo da derivada do sinal
e extração de pontos de mínimo
e máximo fora dos valores limiares.



Segmentação dos pontos entre
os pontos de mínimo e máximo do
sinal de derivada, transformação
para coordenadas cartesianas.



SAÍDA
Estimação dos círculos que
descrevem os conjuntos de pontos,
com $r > 6.5cm$ e $\sigma < \epsilon$

