

Figura 4.14: Variação da direcção com a distância para cada 1 dos 3 sensores frontais para uma velocidade de 60.

**dir1** (Sensor Dir)

**dir2** (Sensor Central)

**dir3** (Sensor Esq)

Max\_dir

Min\_dir

Min\_dist

Secure\_dist

Distância ao obstáculo (m)

Direcção (rad)