



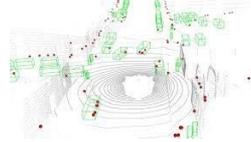
Лидар

Сбор входных  
данных



Карта  
облака  
точек

Предварительная  
обработка данных



Обнаружение  
объекта

Применить модель  
машинного  
обучения

Налево, или направо,  
или прямо

Действия

