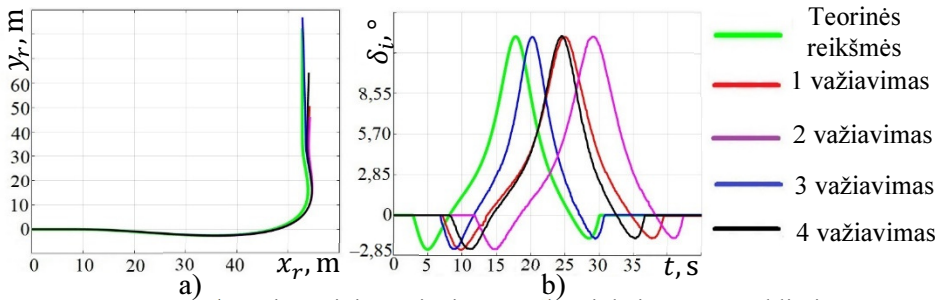
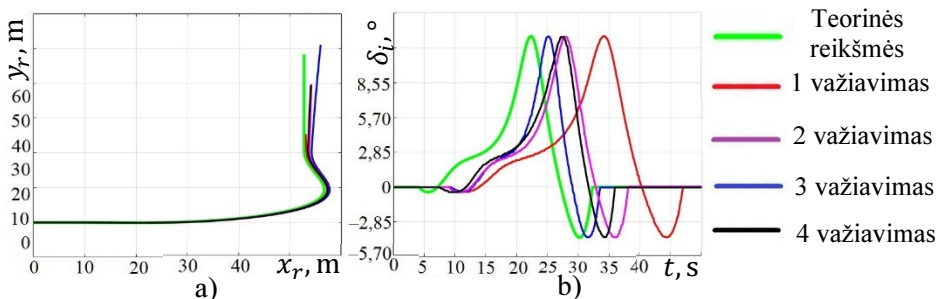


I priedas. Pastovaus spindulio posūkyje esančios kliūtis apvažiavimo išorine posūkio dalimi eksperimentinių tyrimų rezultatai



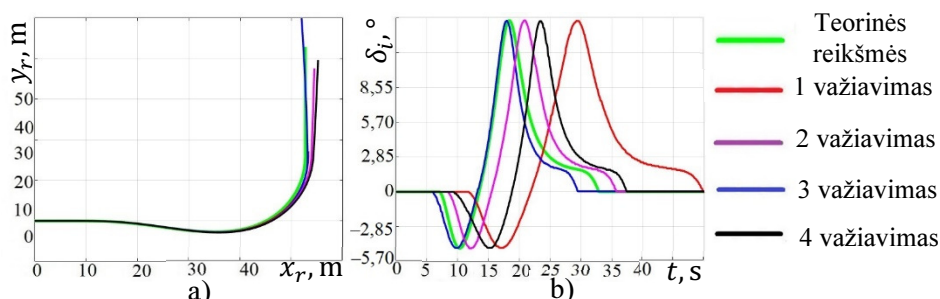
I.1 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.1. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is in the middle, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



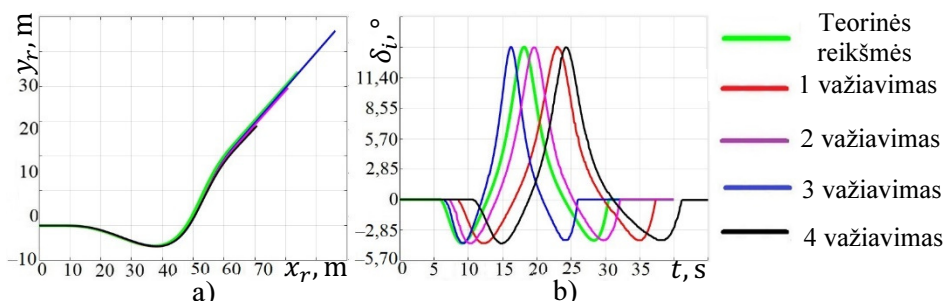
I.2 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.2. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is at the end, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



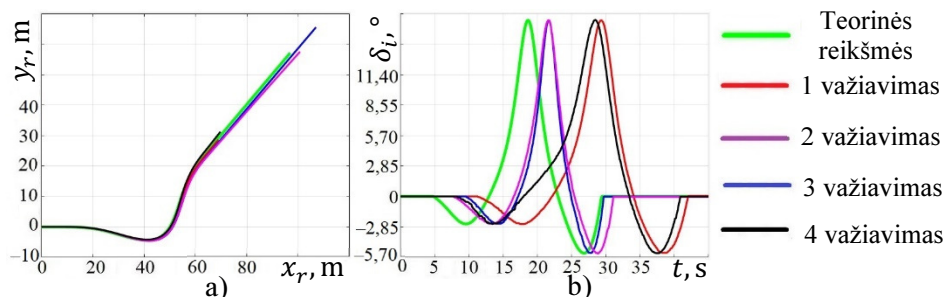
I.3 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.3. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is at the beginning, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



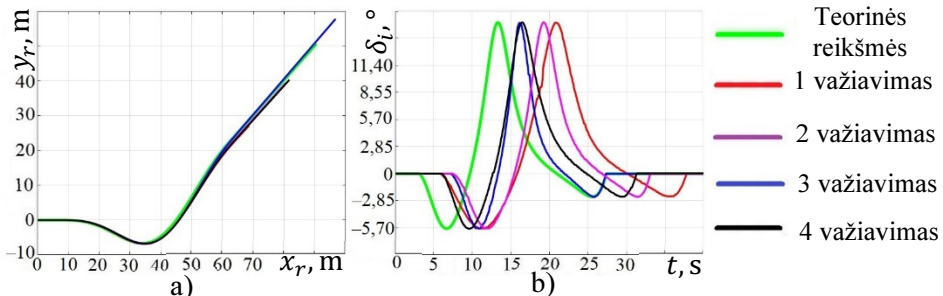
I.4 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.4. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is in the middle, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



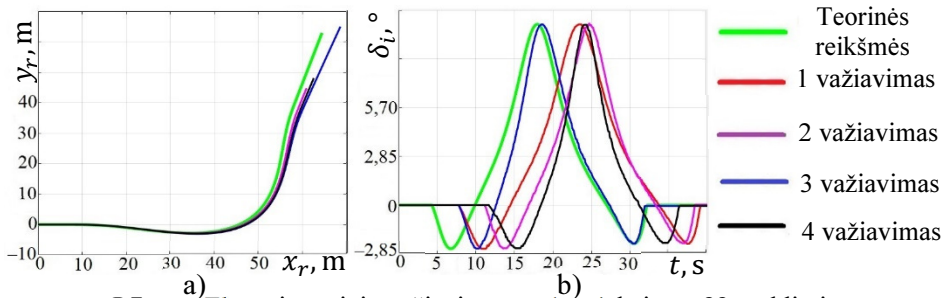
I.5 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.5. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is at the end, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



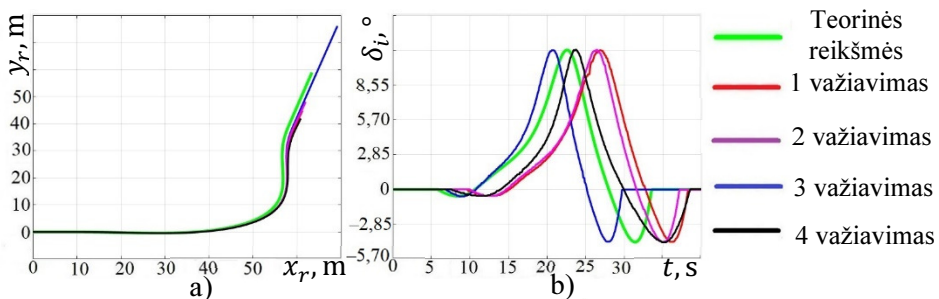
I.6 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.6. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is at the beginning, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



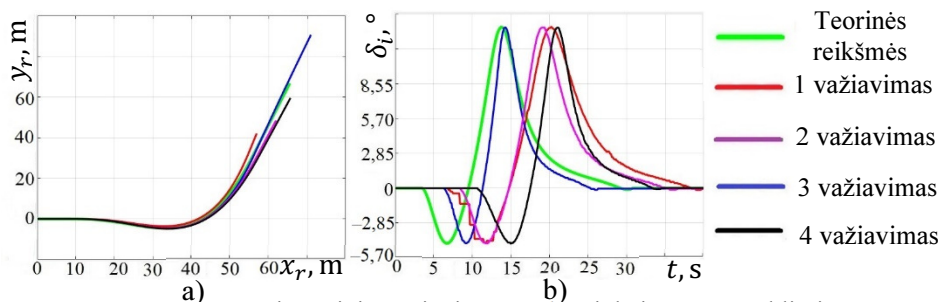
I.7 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.7. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is in the middle, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



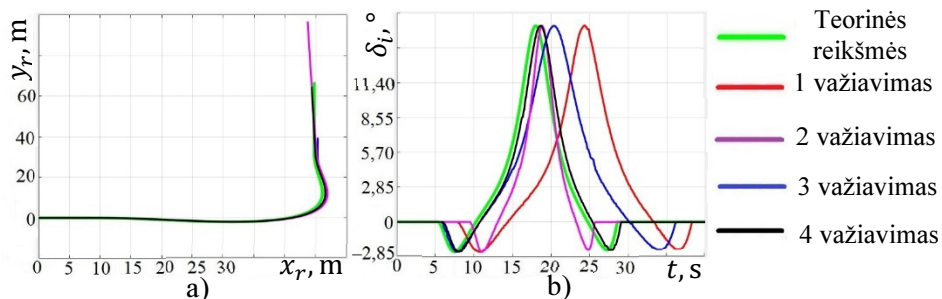
I.8 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.8. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is at the end, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



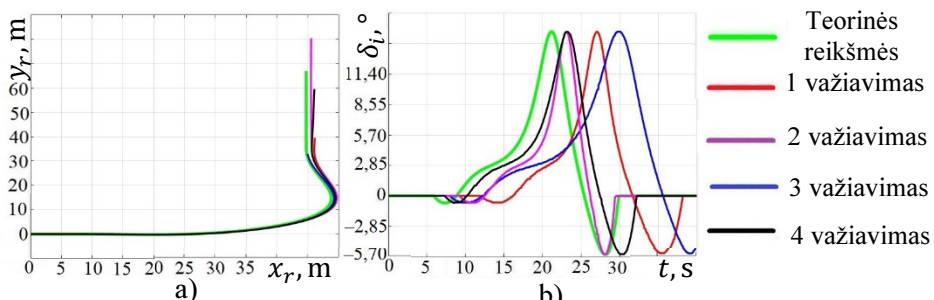
I.9 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.9. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is at the beginning, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



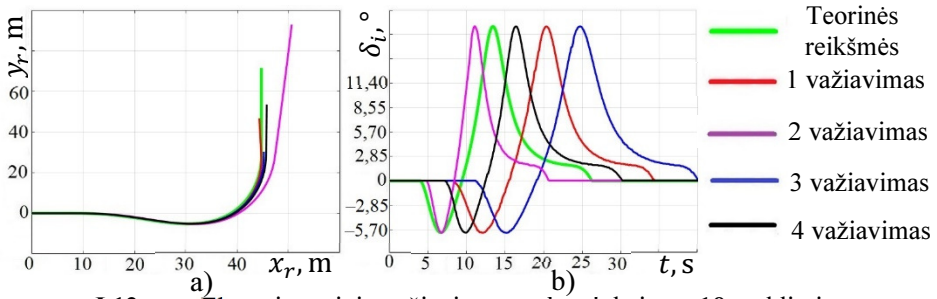
I.10 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.10. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is in the middle, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



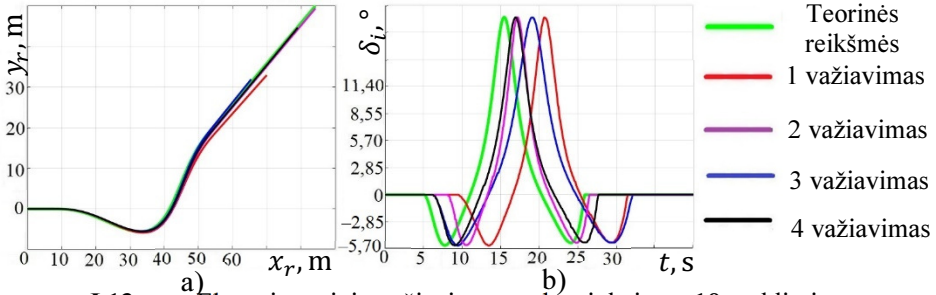
I.11 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.11. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is at the end, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



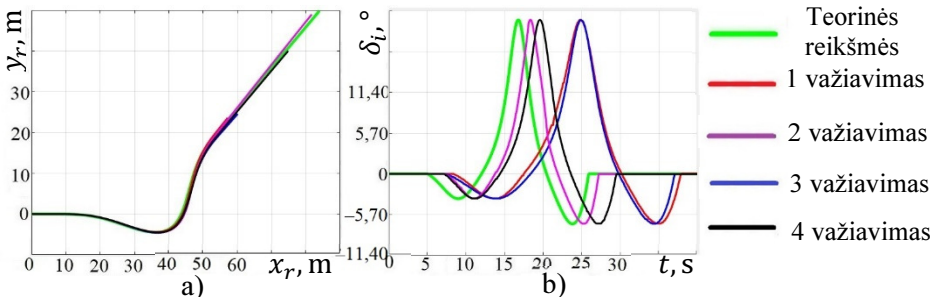
I.12 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.12. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is at the beginning, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



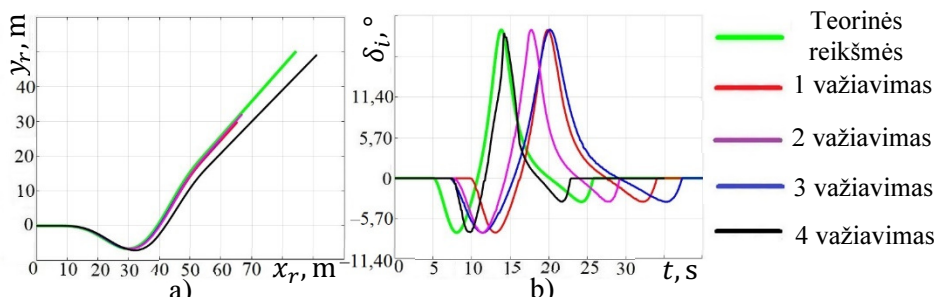
I.13 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.13. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is in the middle, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



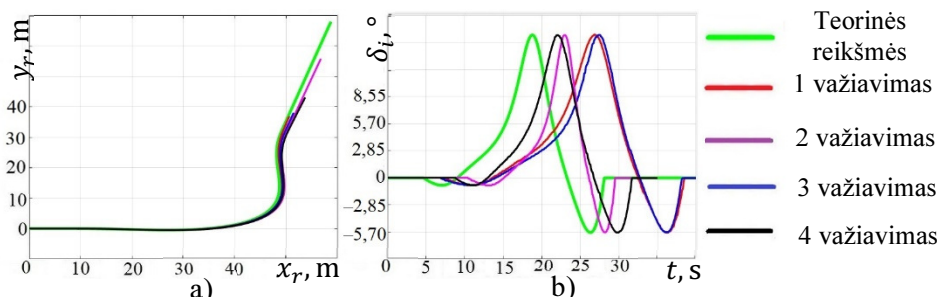
I.14 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.14. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is at the end, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



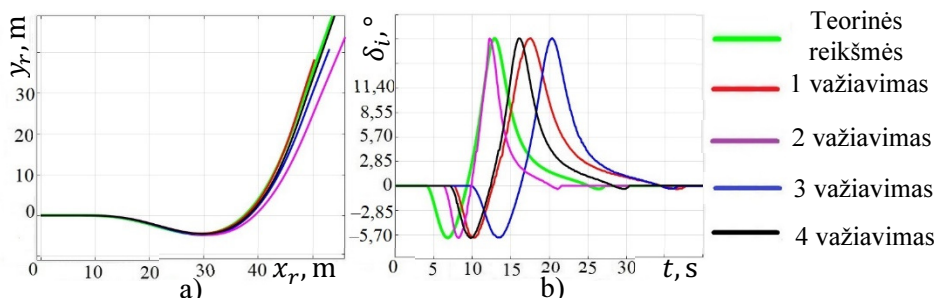
I.15 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.15. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is at the beginning, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



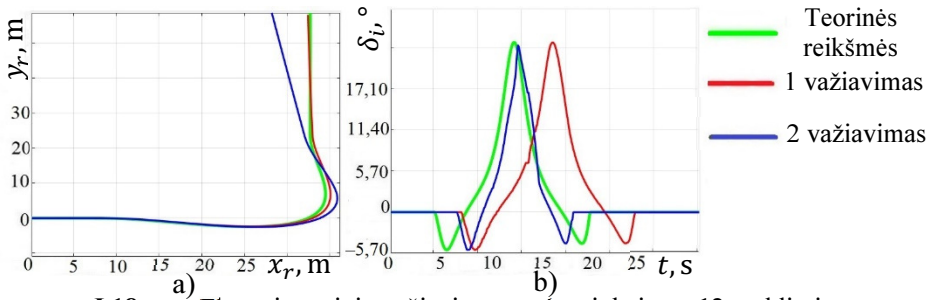
I.16 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.16. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is at the end, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



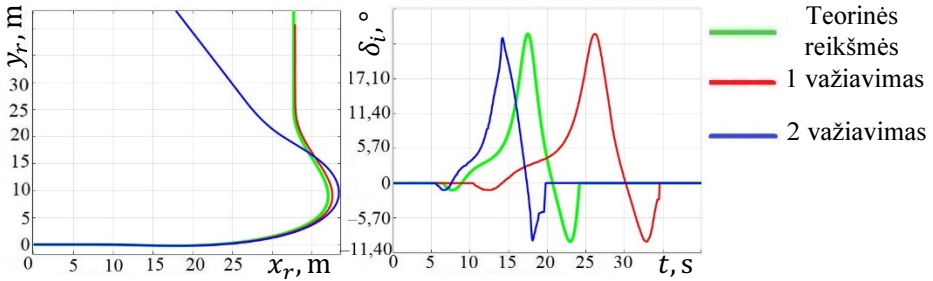
I.17 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.17. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is at the beginning, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



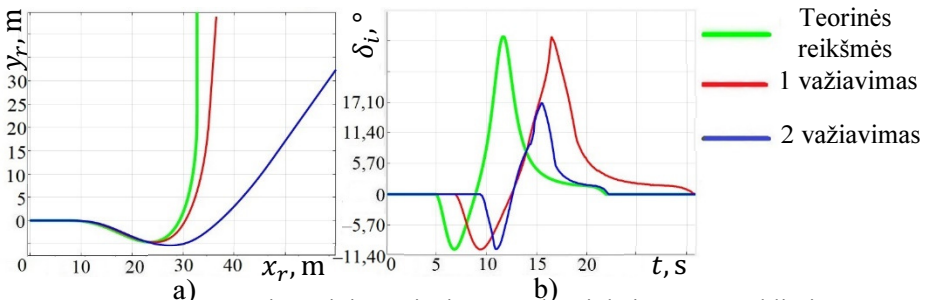
I.18 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.18. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is in the middle, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



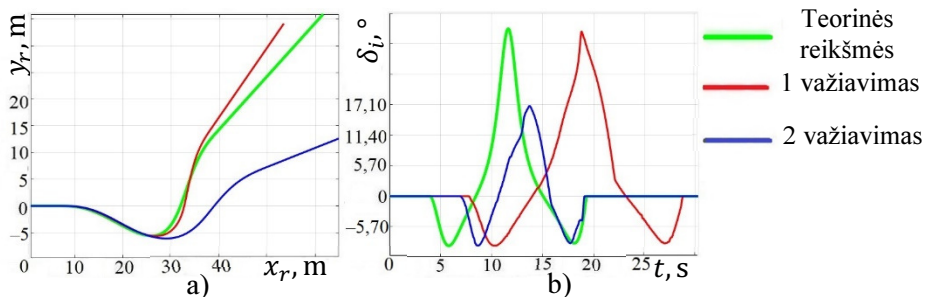
I.19 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.19. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is at the end, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



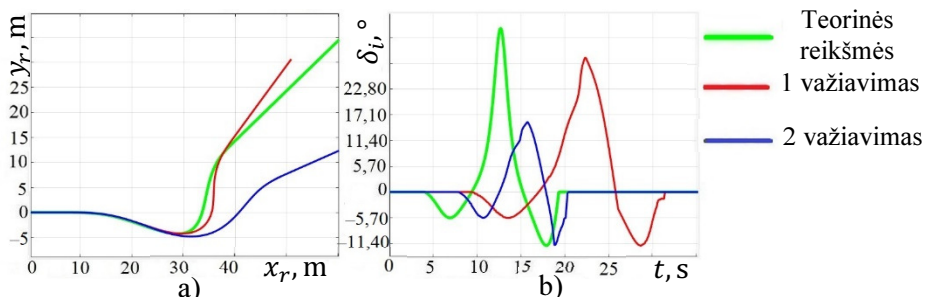
I.20 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.20. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is at the beginning, angle -90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



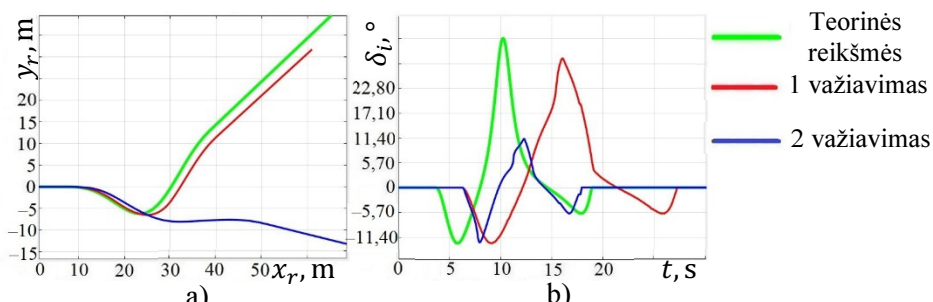
I.21 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.21. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is in the middle, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



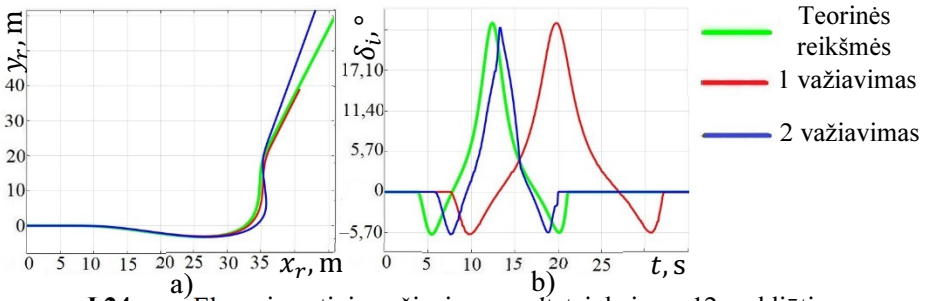
I.22 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.22. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is at the end, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



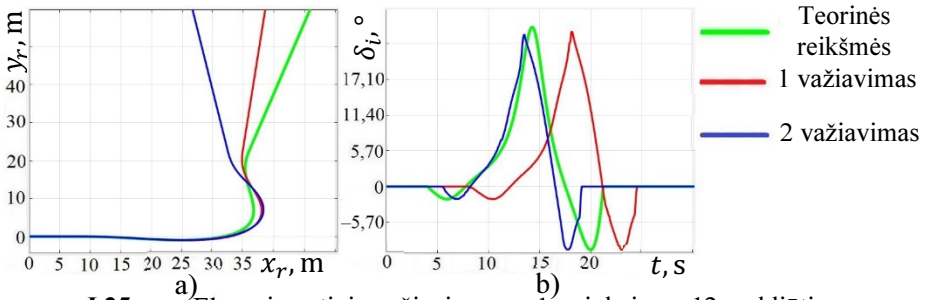
I.23 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. I.23. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is at the beginning, angle -45° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



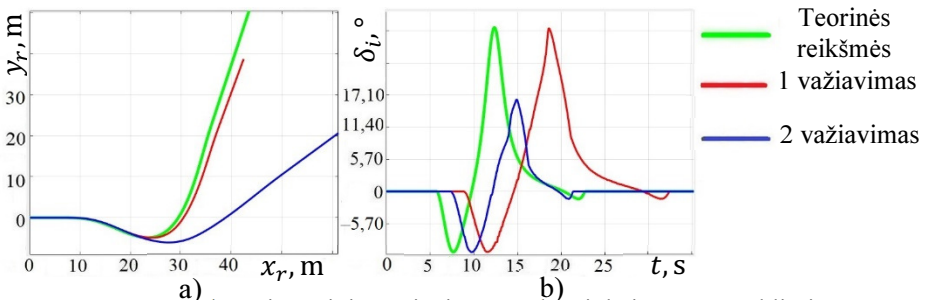
1.24 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. 1.24. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is in the middle, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



1.25 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. 1.25. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is at the end, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



1.26 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. 1.26. Results of the experimental test drives when $r_i = 12$ m, the obstacle is at the beginning, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r