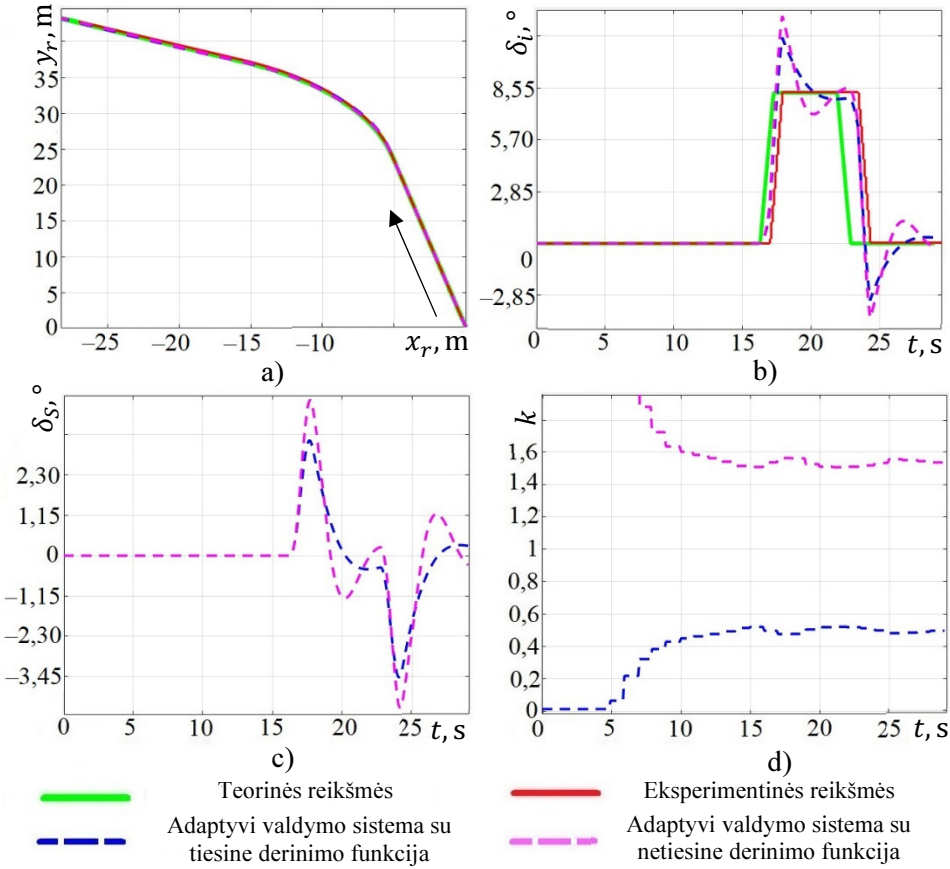
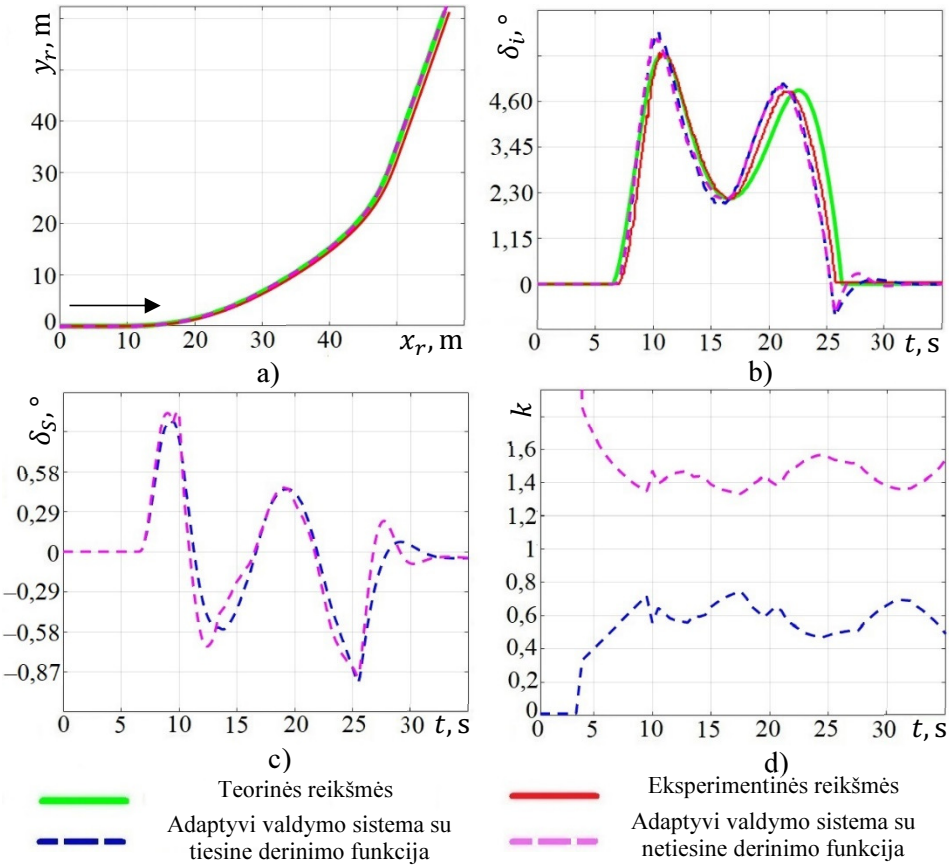
J priedas. Bandymų rezultatai, kai autonominės kelių transporto priemonės valdymui buvo naudojama adaptyvi valdymo sistema



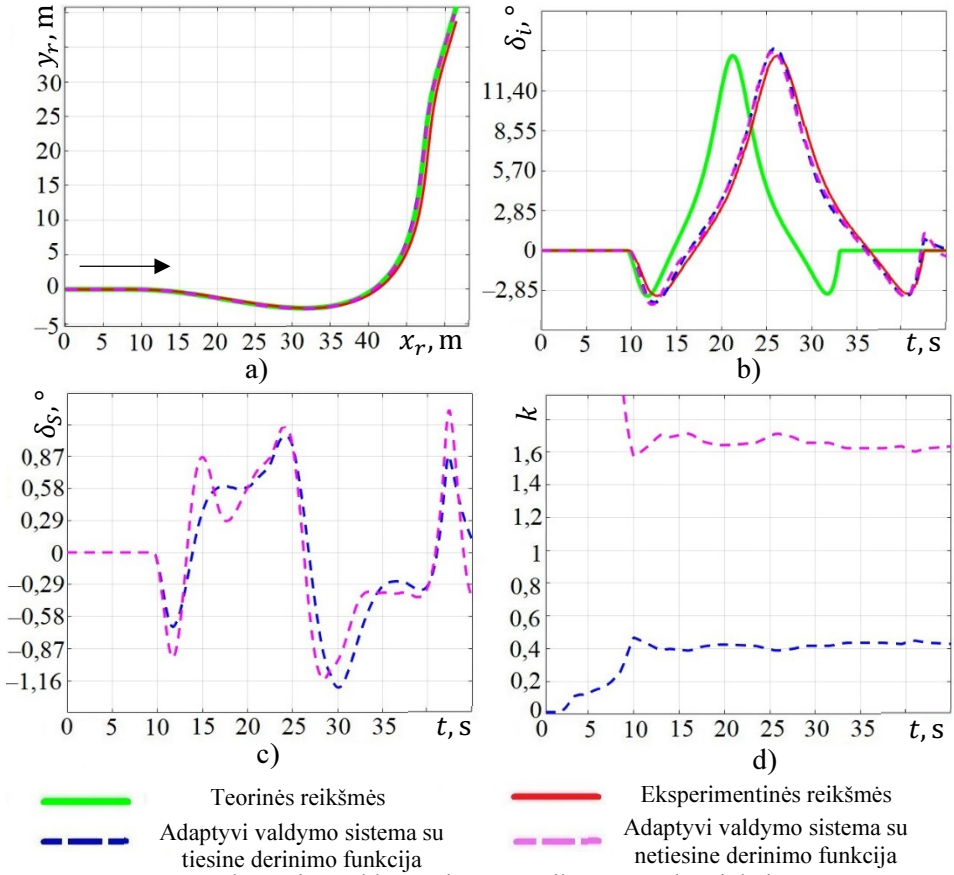
J.1 pav. Adaptyvios valdymo sistemos taikymo rezultatai, kai apribotoje aplinkoje sukama į kairę pusę: a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r reikšmės; c) taikant Stanlio metodą sugeneruotos kampo δ_S reikšmės; d) sugeneruotos derinimo koeficiento k reikšmės

Fig. J.1. Results of the application of the adaptive control system when the vehicle is turning to the left side in the structured environment: a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r; c) values of the angle δ_S generated when applying the Stanley's method; d) values of the gain coefficient k



J.2 pav. Adaptyvios valdymo sistemos taikymo rezultatai, kai pastovaus spindulio posūkyje esanti kliūtis buvo apvažiuojama vidine posūkio dalimi: a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r reikšmės; c) taikant Stanlio metodą sugeneruotos kampo δ_S reikšmės; d) sugeneruotos derinimo koeficiento k reikšmės

Fig. J.2. Results of the application of the adaptive control system when the obstacle avoidance was being performed by the inner side of the constant radius turn: a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r; c) values of the angle δ_S generated when applying the Stanley's method; d) values of the gain coefficient k



J.3 pav. Adaptyvios valdymo sistemos taikymo rezultatai, kai pastovaus spindulio posūkyje esanti kliūtis buvo apvažiuojama išorine posūkio dalimi: a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r reikšmės; c) taikant Stanlio metodą sugeneruotos kampo δ_S reikšmės; d) sugeneruotos derinimo koeficiento k reikšmės

Fig. J.3. Results of the application of the adaptive control when the obstacle avoidance was being performed by the outer side of the constant radius turn: a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r; c) values of the angle δ_S generated when applying the Stanley's method; d) values of the gain coefficient k