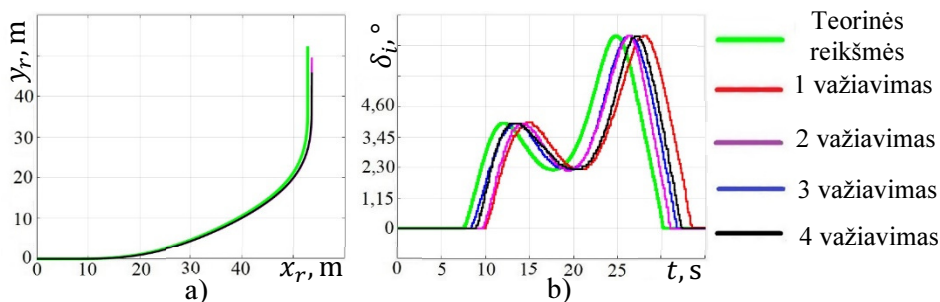
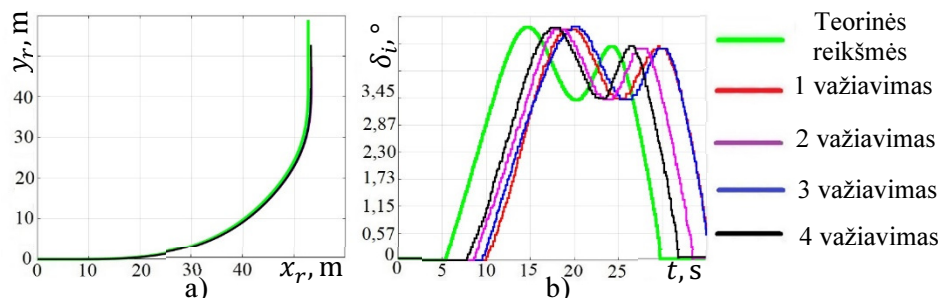


H priedas. Pastovaus spindulio posūkyje esančios kliūtis apvažiavimo vidinė posūkio dalimi eksperimentinių tyrimų rezultatai



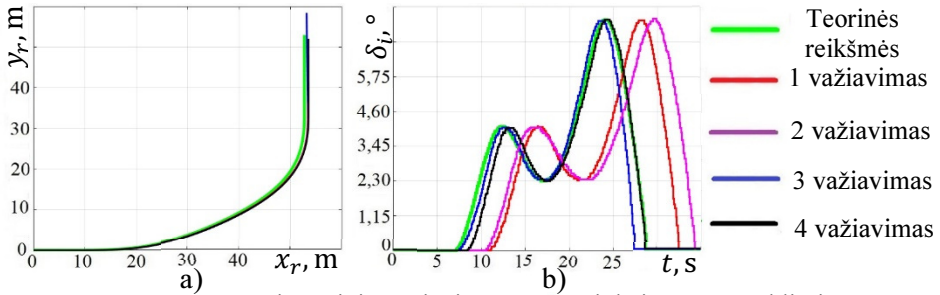
H.1 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



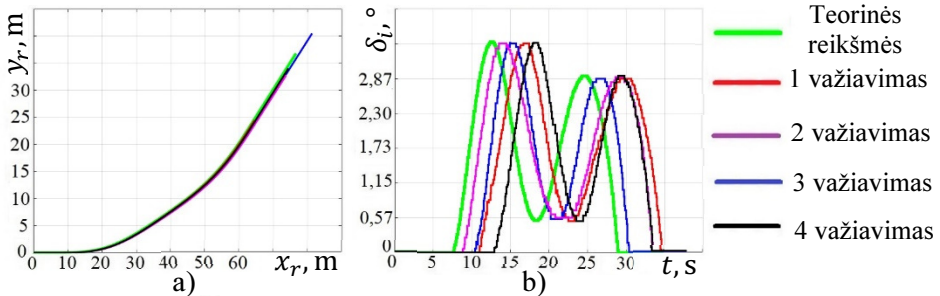
H.2 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



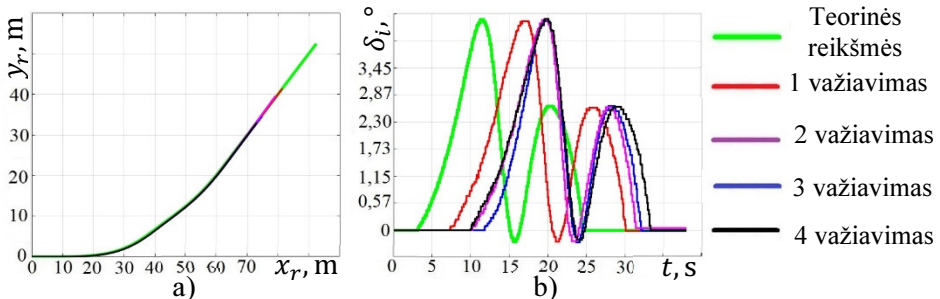
H.3 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



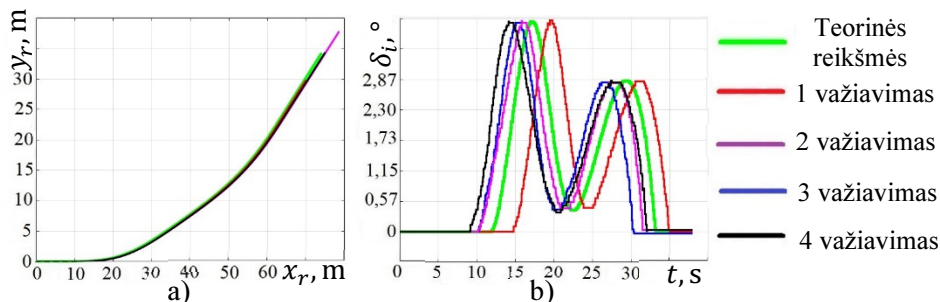
H.4 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



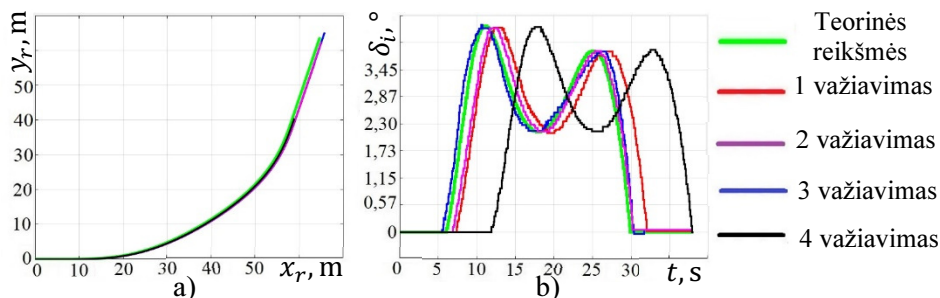
H.5 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



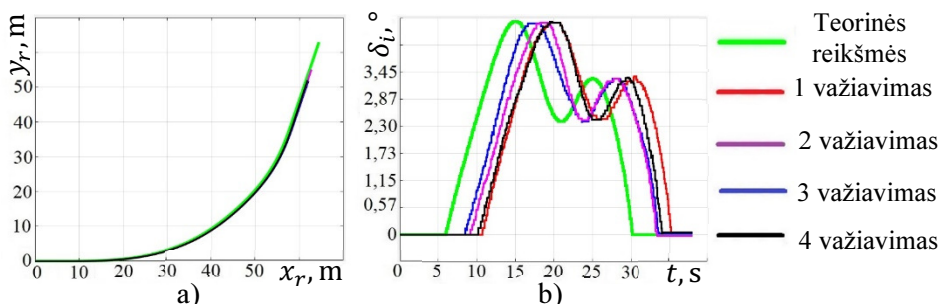
H.6 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



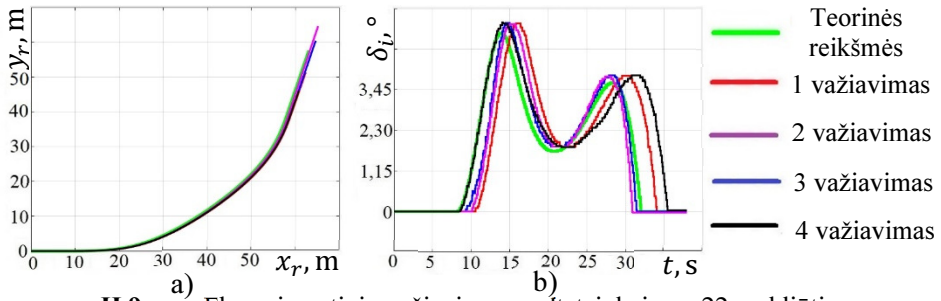
H.7 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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

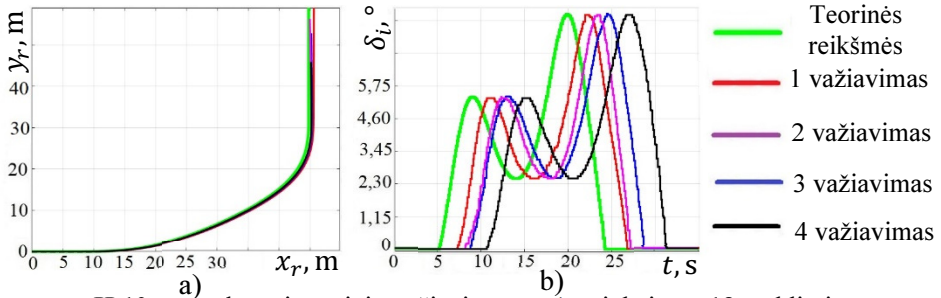


H.8 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

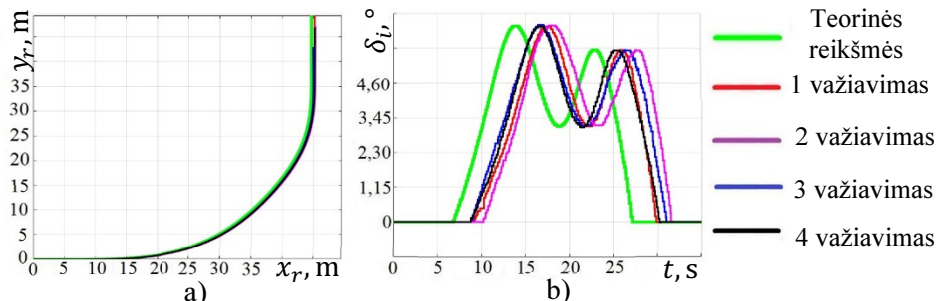
Fig. H.8. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is at the end, angle -75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



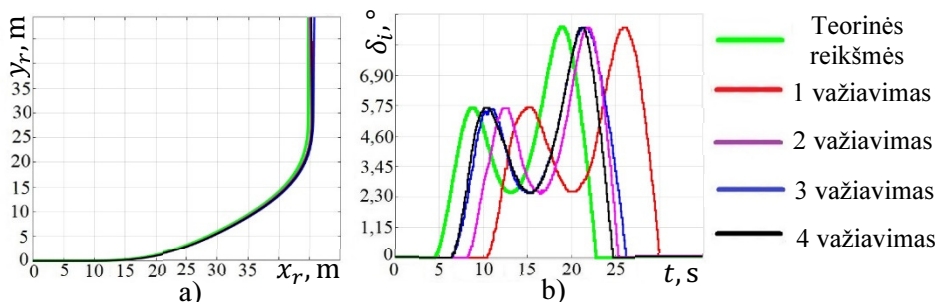
H.9 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 22$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas – 75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r
Fig. H.9. Results of the experimental test drives when $r_i = 22$ m, the obstacle is at the beginning, angle – 75° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



H.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. H.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

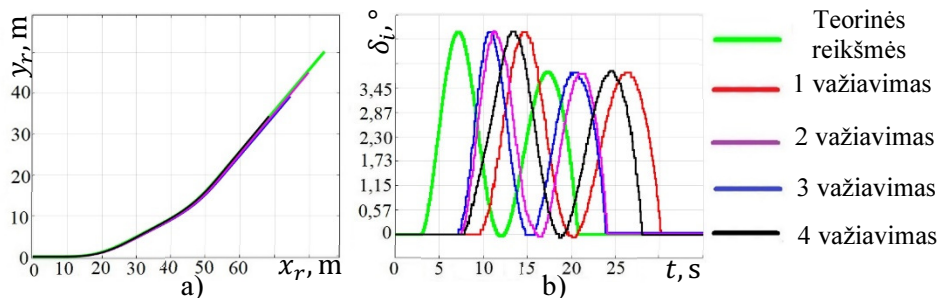


H.11 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas – 90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r
Fig. H.11. Results of the experimental test drives when $r_i = 18$ m, the obstacle is at the end, angle – 90° : a) movement paths; b) angles δ_G and δ_r



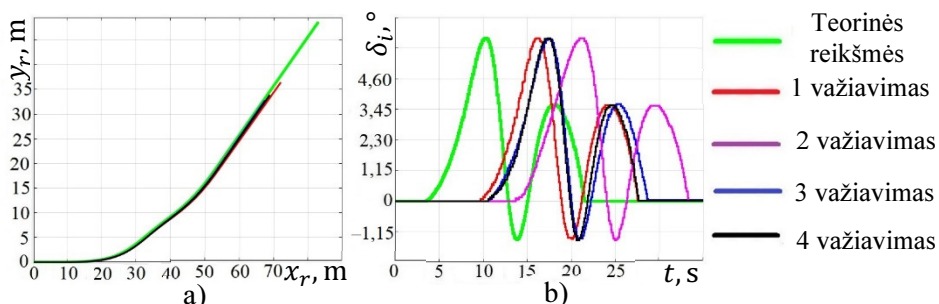
H.12 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



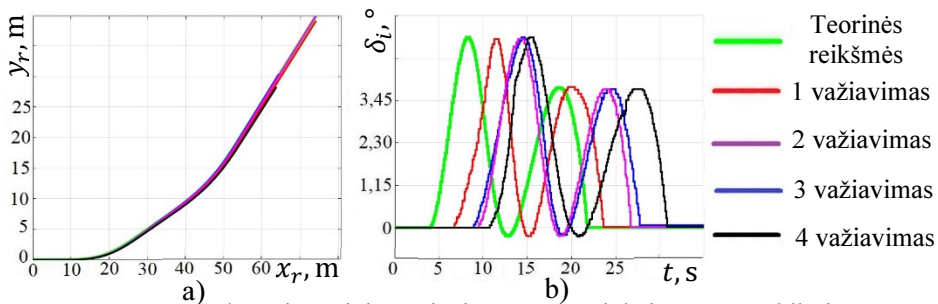
H.13 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



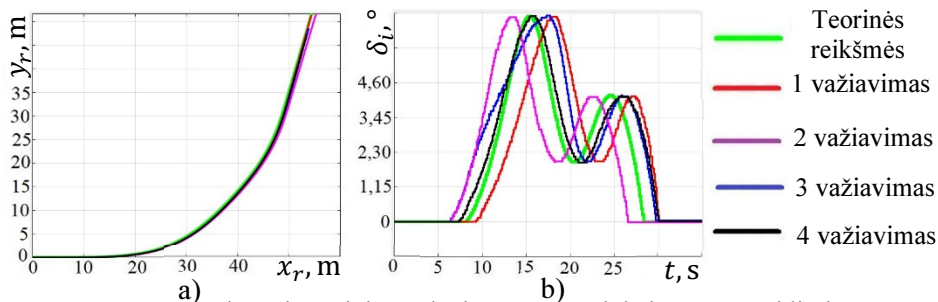
H.14 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



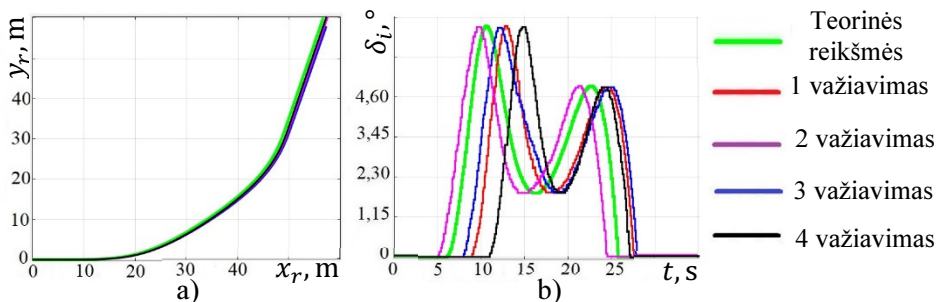
H.15 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



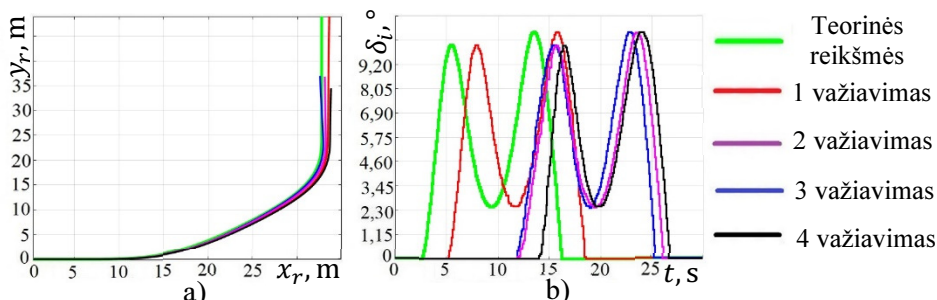
H.16 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



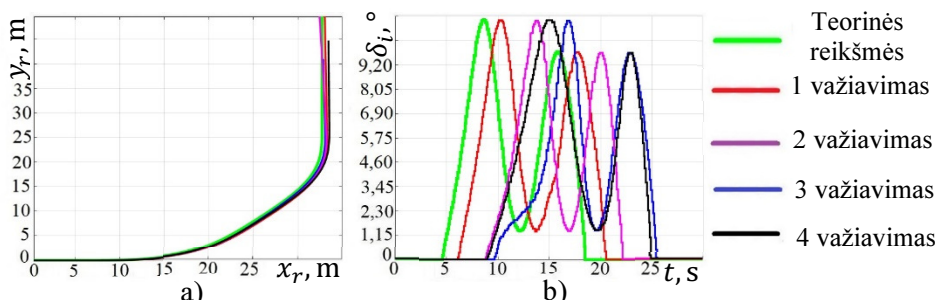
H.17 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 18$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



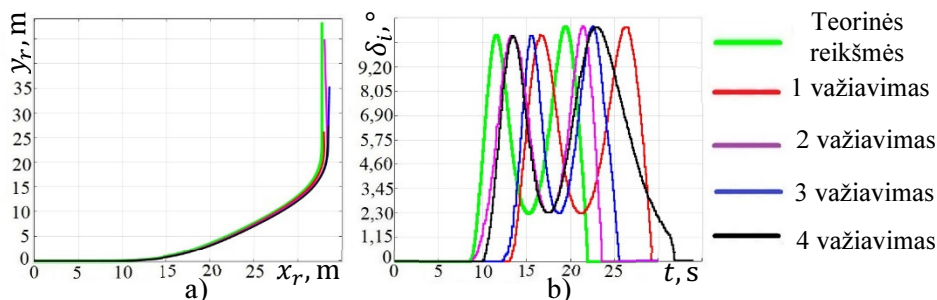
H.18 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



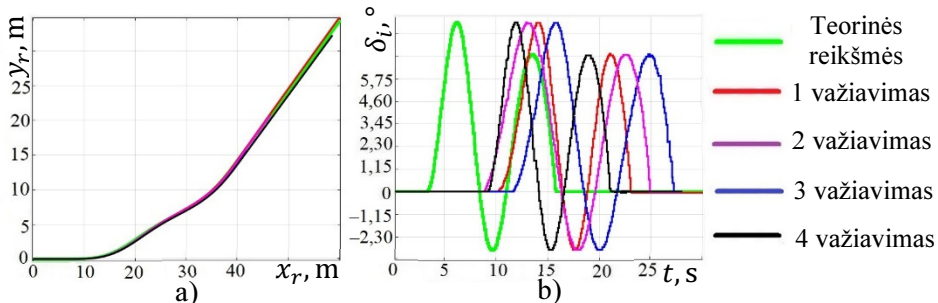
H.19 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



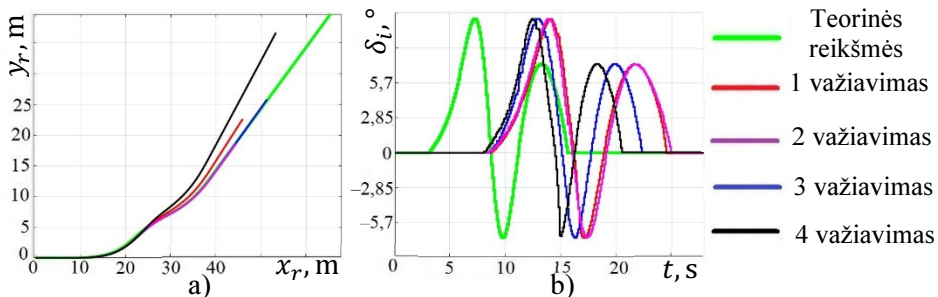
H.20 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -90° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



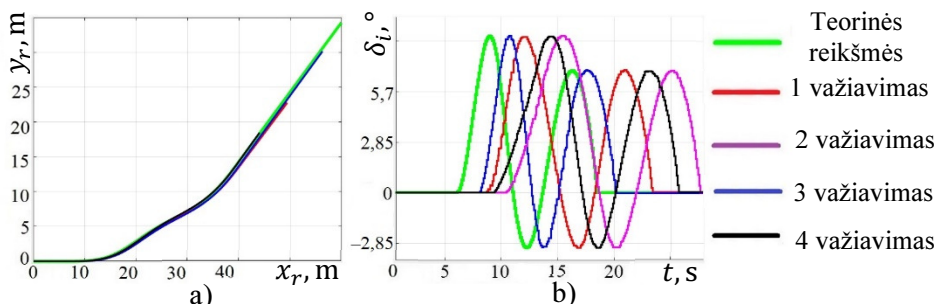
H.21 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



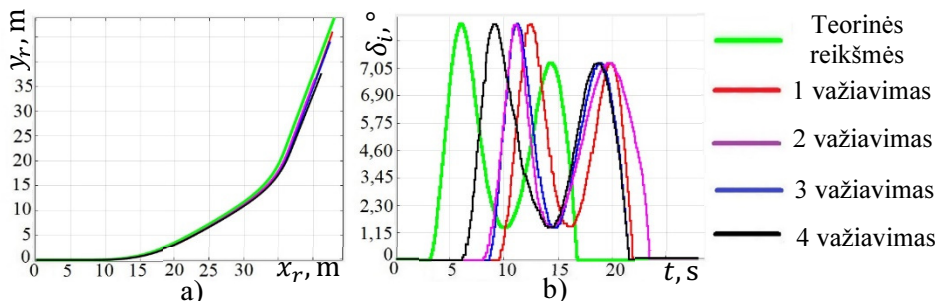
H.22 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra gale, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



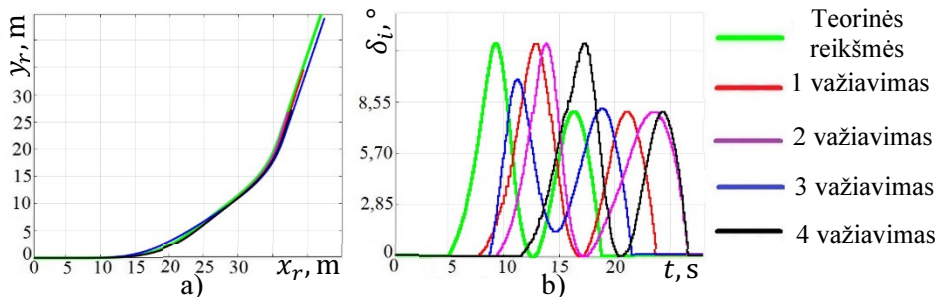
H.23 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra priekyje, posūkio kampas -45° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



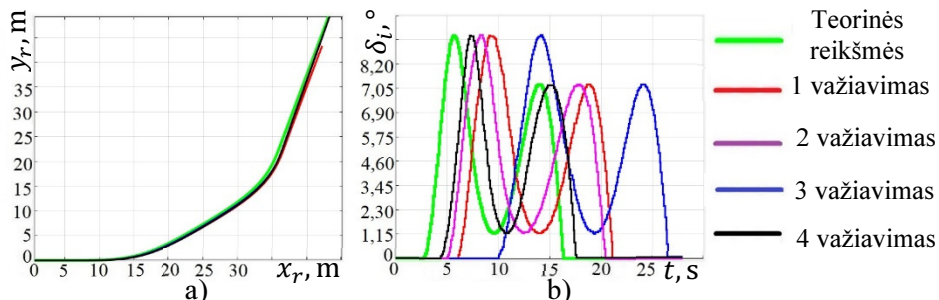
H.24 pav. Eksperimentinių važiavimų rezultatai, kai $r_i = 12$ m, kliūtis yra viduryje, posūkio kampas – 75° : a) judėjimo maršrutai; b) kampai δ_G ir δ_r

Fig. H.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



H.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. H.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



H.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. H.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