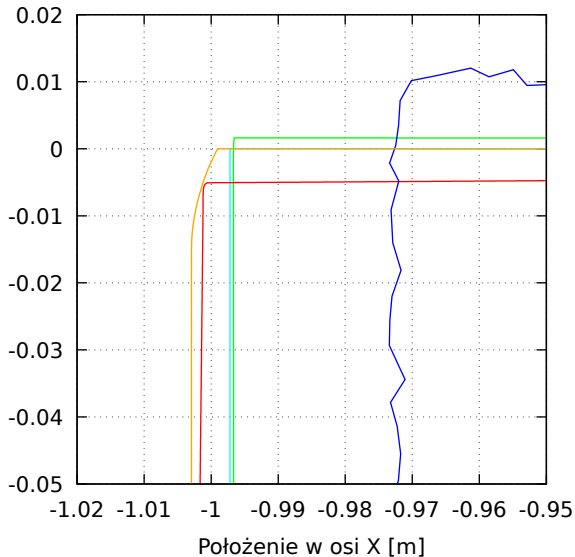


Położenie w osi Y [m]



Zadana trasa

Odometria modelu

Model dynamiki

Skaner laserowy

Odometria robota