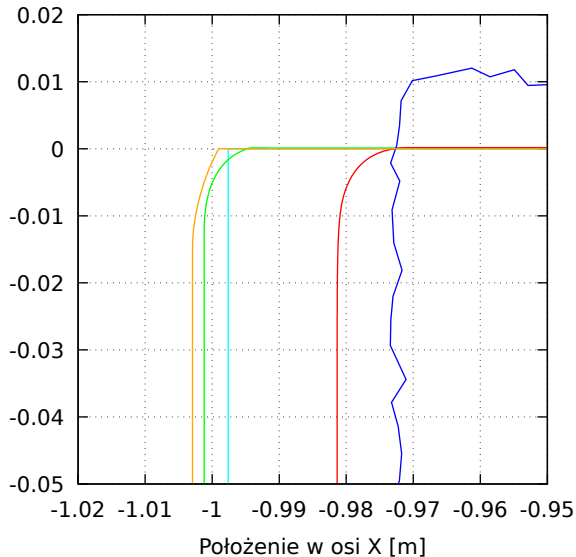


Położenie w osi Y [m]



Zadana trasa  
Odometria modelu  
Model dynamiki  
Skaner laserowy  
Odometria robota