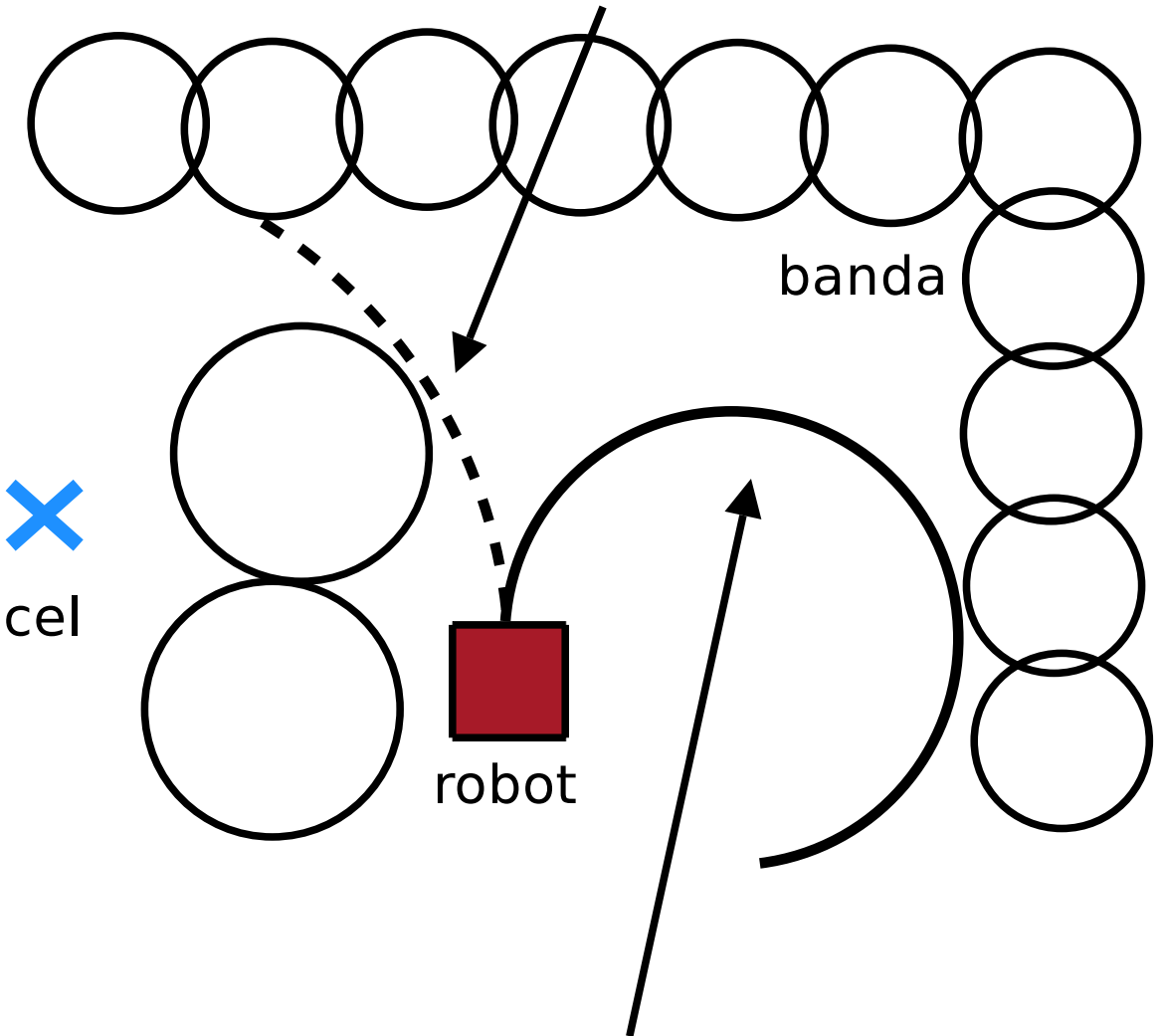


trajektoria kierująca robota
do celu, ale kolidująca
z przeszkodą



trajektoria o maksymalnej
ocenie za unikanie
kolizji (przeszkód)