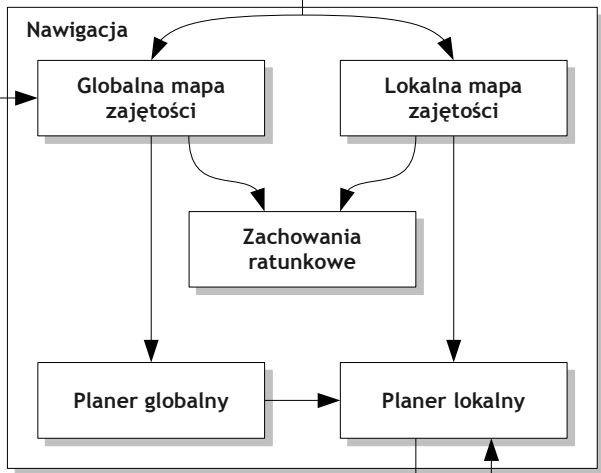


Dane z sensorów otoczenia

Statyczna mapa otoczenia



*Sterowanie
robota*

*Informacje
o odometrii*