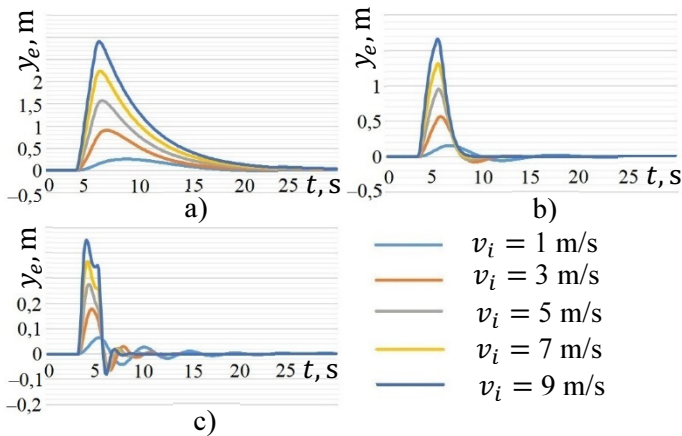
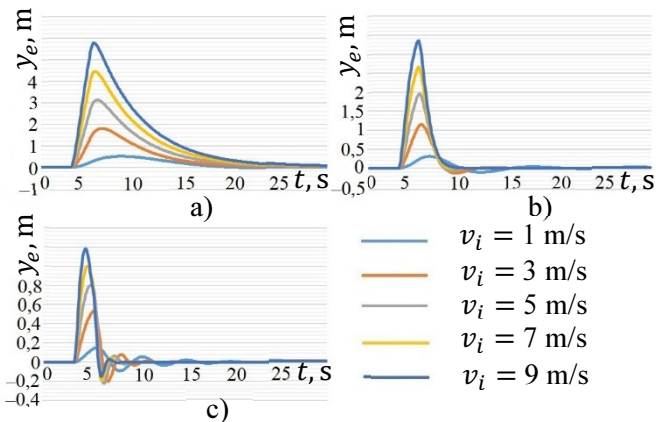


E priedas. Stanlio metodo analizės rezultatai



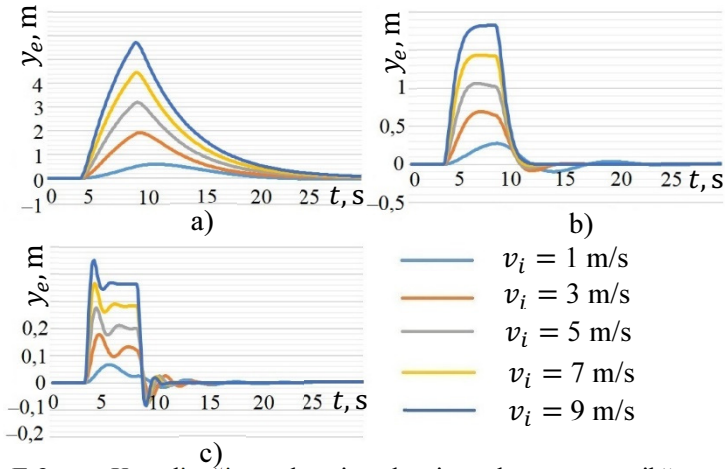
E.1 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elemento y_e reikšmės, kai judama tiesia atkarpa, derinimo koeficiento k reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $11,40^\circ$: a) $k = 0,2$; b) $k = 1$; c) $k = 5$

Fig. E.1. Values of the path tracking error y_e when the vehicle is moving in a straight line, the values of the gain coefficient k are constant, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is 11.40° : a) $k = 0,2$; b) $k = 1$; c) $k = 5$



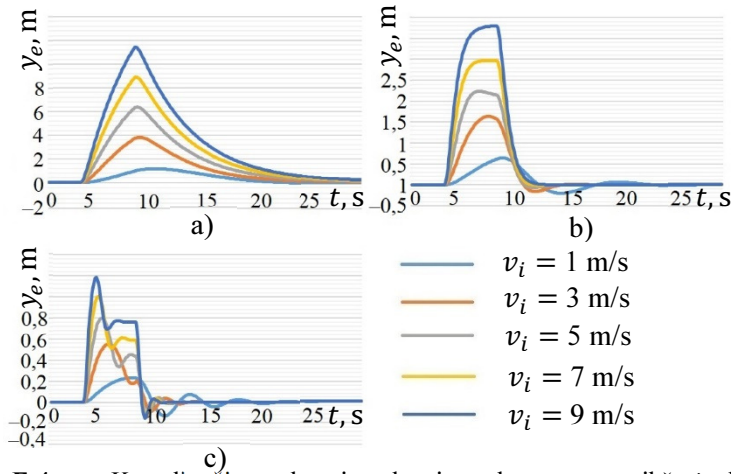
E.2 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elemento y_e reikšmės, kai judama tiesia atkarpa, derinimo koeficiento k reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $22,80^\circ$: a) $k = 0,2$; b) $k = 1$; c) $k = 5$

Fig. E.2. Values of the path tracking error y_e when the vehicle is moving in a straight line, the values of the gain coefficient k are constant, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is 22.80° : a) $k = 0,2$; b) $k = 1$; c) $k = 5$



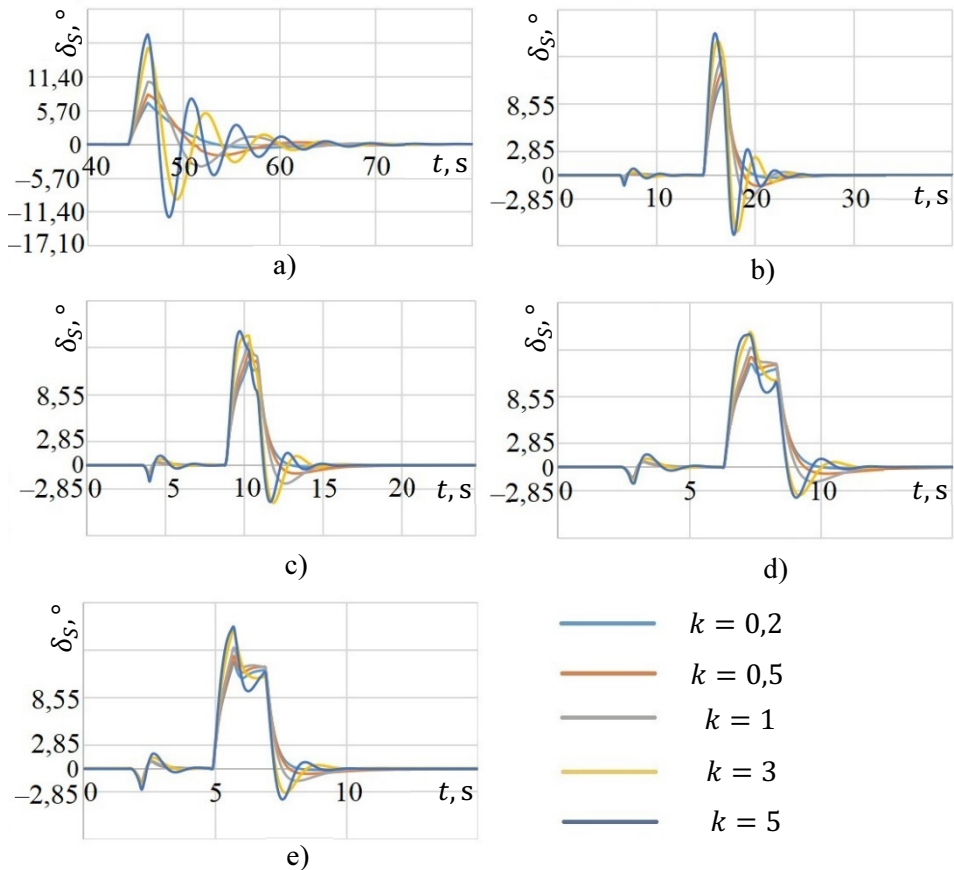
E.3 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elemento y_e reikšmės, kai judama tiesia atkarpa, derinimo koeficiento k reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $11,40^\circ$: a) $k = 0,2$; b) $k = 1$; c) $k = 5$

Fig. E.3. Values of the path tracking error y_e when the vehicle is moving in a straight line, the values of the gain coefficient k are constant, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is 11.40° : a) $k = 0,2$; b) $k = 1$; c) $k = 5$



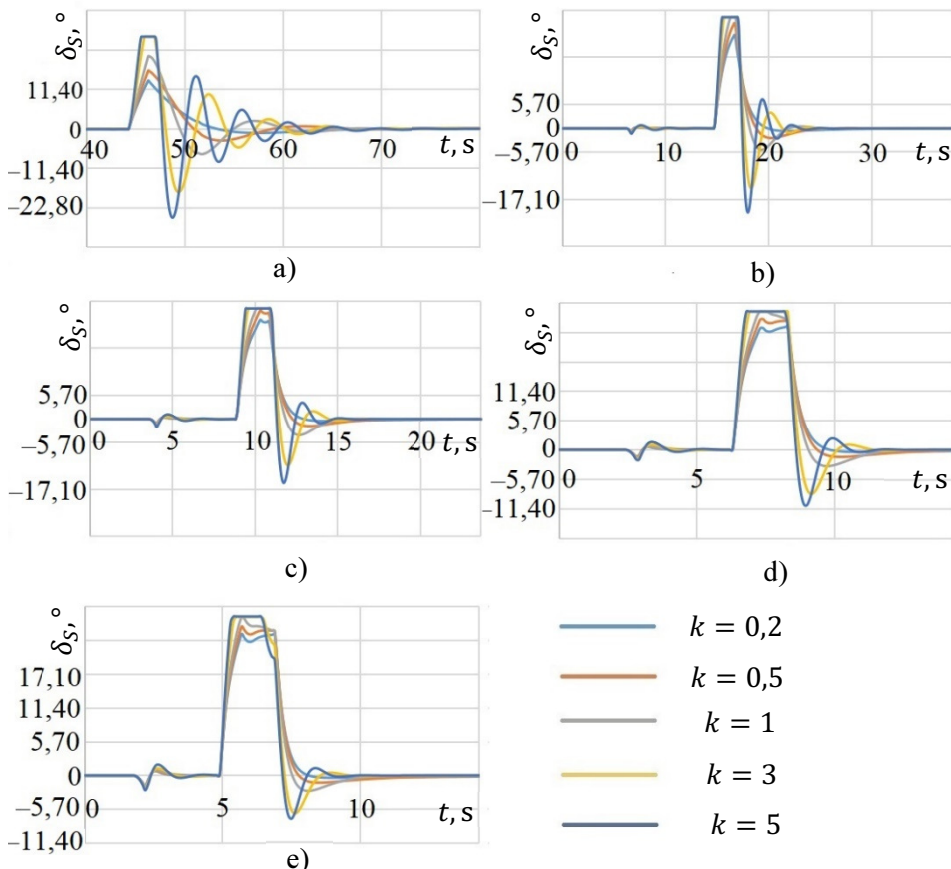
E.4 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elemento y_e reikšmės, kai judama tiesia atkarpa, derinimo koeficiento k reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $22,80^\circ$: a) $k = 0,2$; b) $k = 1$; c) $k = 5$

Fig. E.4. Values of the path tracking error y_e when the vehicle is moving in a straight line, the values of the gain coefficient k are constant, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is 22.80° : a) $k = 0,2$; b) $k = 1$; c) $k = 5$



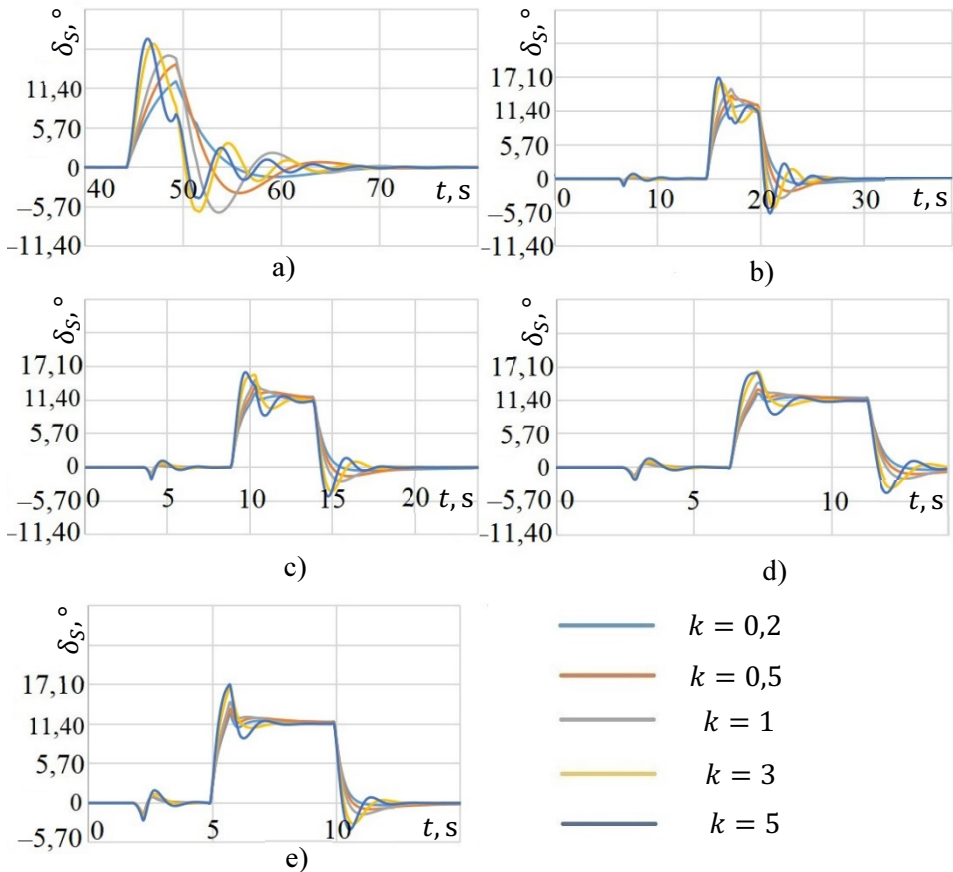
E.5 pav. Taikant Stanlio metodą sugeneruotos vairuojamųjų ratų pasukimo kampo δ_S reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greičio v_i reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $-11,40^\circ$: a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s

Fig. E.5. Results of the values of the steering angle δ_S , generated by the Stanley's method when the vehicle is moving in a constant radius turn, the values of the velocity v_i are constant, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is -11.40° : a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s



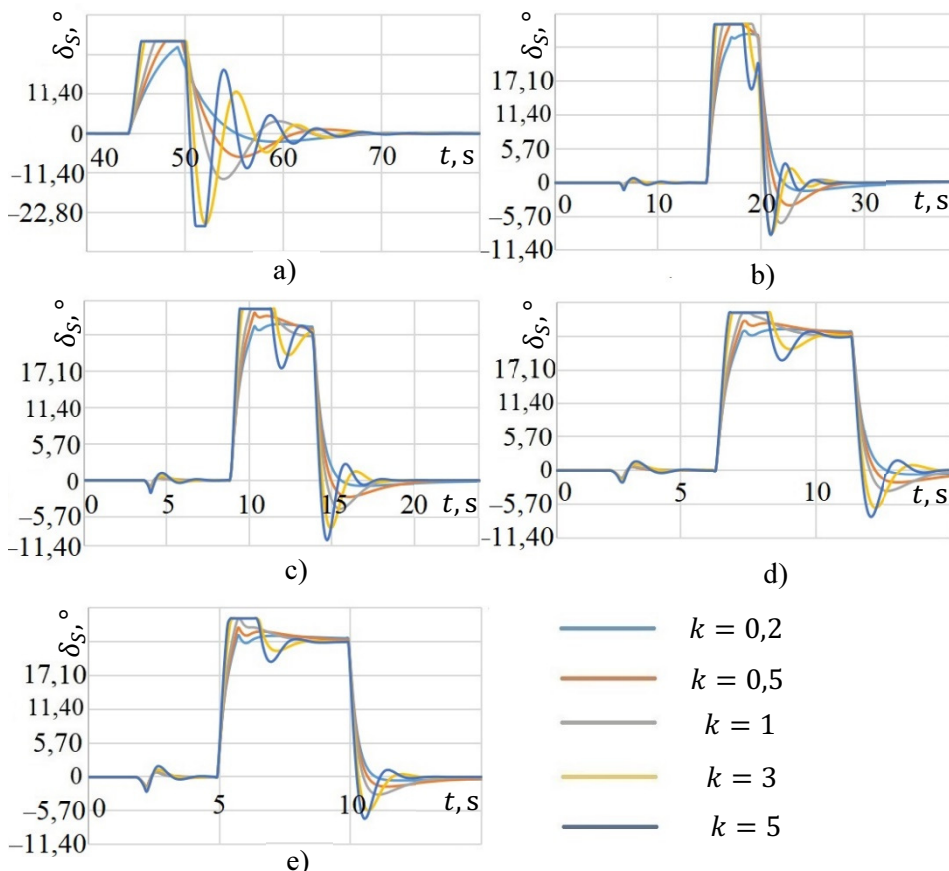
E.6 pav. Taikant Stanlio metodą sugeneruotos vairuojamųjų ratų pasukimo kampo δ_S reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greičio v_i reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s

Fig. E.6. Results of the values of the steering angle δ_S , generated by the Stanley's method when the vehicle is moving in a constant radius turn, the values of the velocity v_i are constant, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is -22.80° : a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s



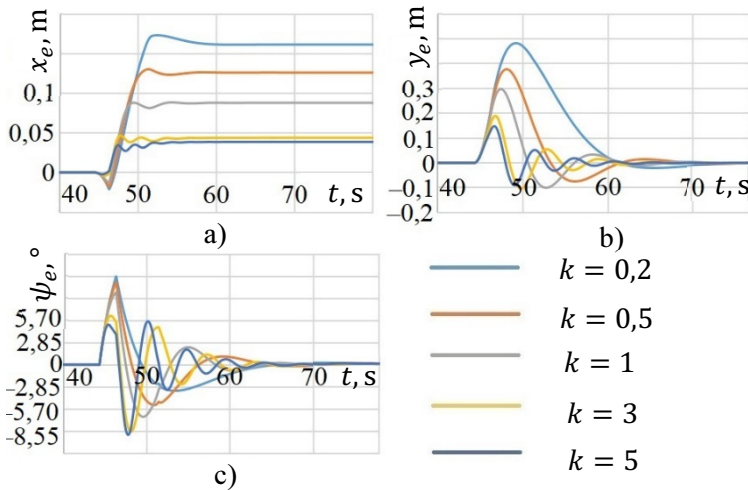
E.7 pav. Taikant Stanlio metodą sugeneruotos vairuojamųjų ratų pasukimo kampo δ_S reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greičio v_i reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-11,40^\circ$: a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s

Fig. E.7. Results of the values of the steering angle δ_S , generated by the Stanley's method when the vehicle is moving in a constant radius turn, the values of the velocity v_i are constant, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -11.40° : a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s



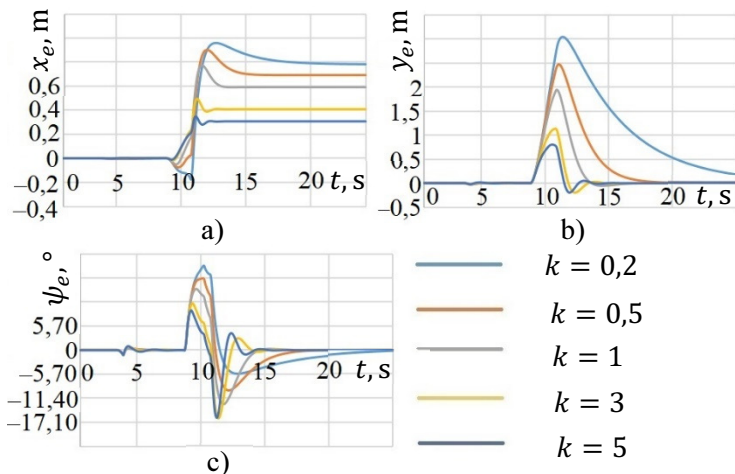
E.8 pav. Taikant Stanlio metodą sugeneruotos vairuojamųjų ratų pasukimo kampo δ_S reikšmės, kai ATP juda pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greičio v_i reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s

Fig. E.8. Results of the values of the steering angle δ_S , generated by the Stanley's method when the vehicle is moving in a constant radius turn, the values of the velocity v_i are constant, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -22.80° : a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s



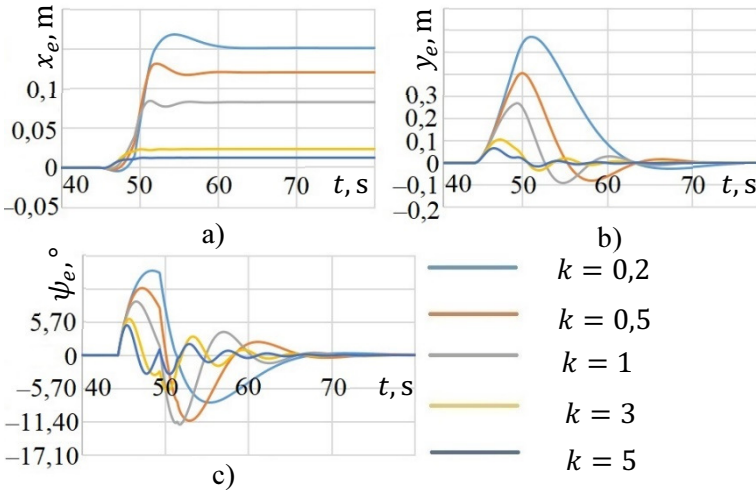
E.9 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greitis v_i yra 1 m/s, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.9. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a constant radius turn, the velocity v_i is 1 m/s, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is -22.80° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



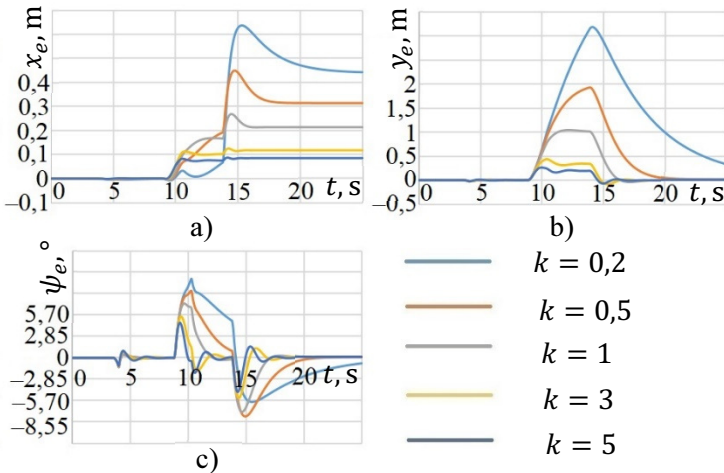
E.10 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greitis v_i yra 5 m/s, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.10. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a constant radius turn, the velocity v_i is 5 m/s, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is -22.80° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



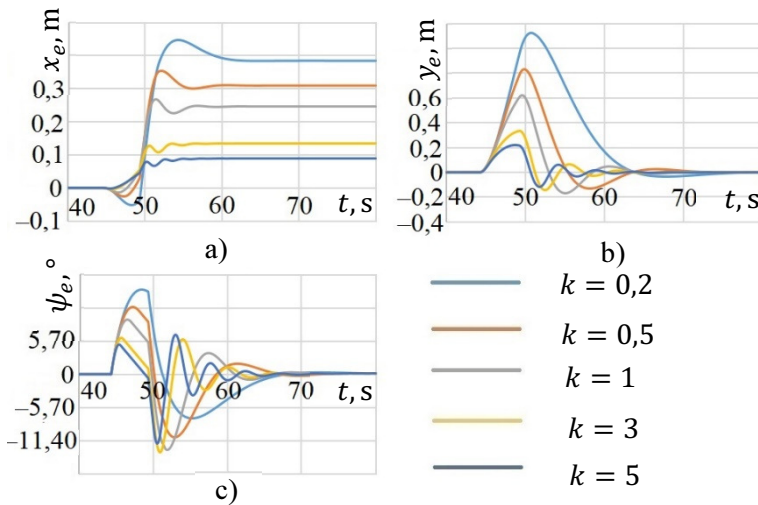
E.11 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greitis v_i yra 1 m/s, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-11,40^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.11. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a constant radius turn, the velocity v_i is 1 m/s, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -11.40° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



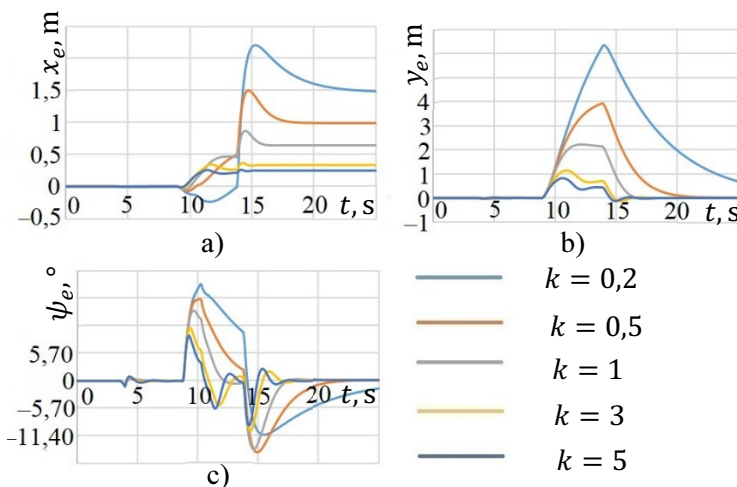
E.12 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greitis v_i yra 5 m/s, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-11,40^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.12. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a constant radius turn, the velocity v_i is 5 m/s, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -11.40° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



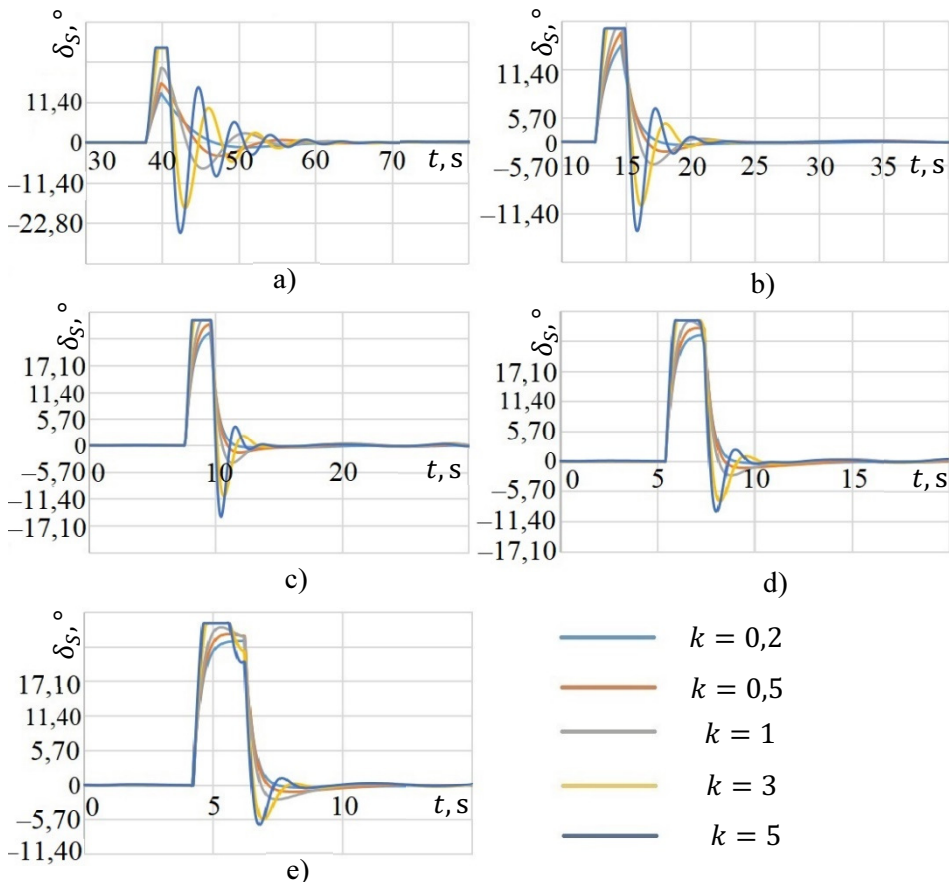
E.13 pav. Koordinatinių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greitis v_i yra 1 m/s, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.13. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a constant radius turn, the velocity v_i is 1 m/s, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -22.80° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



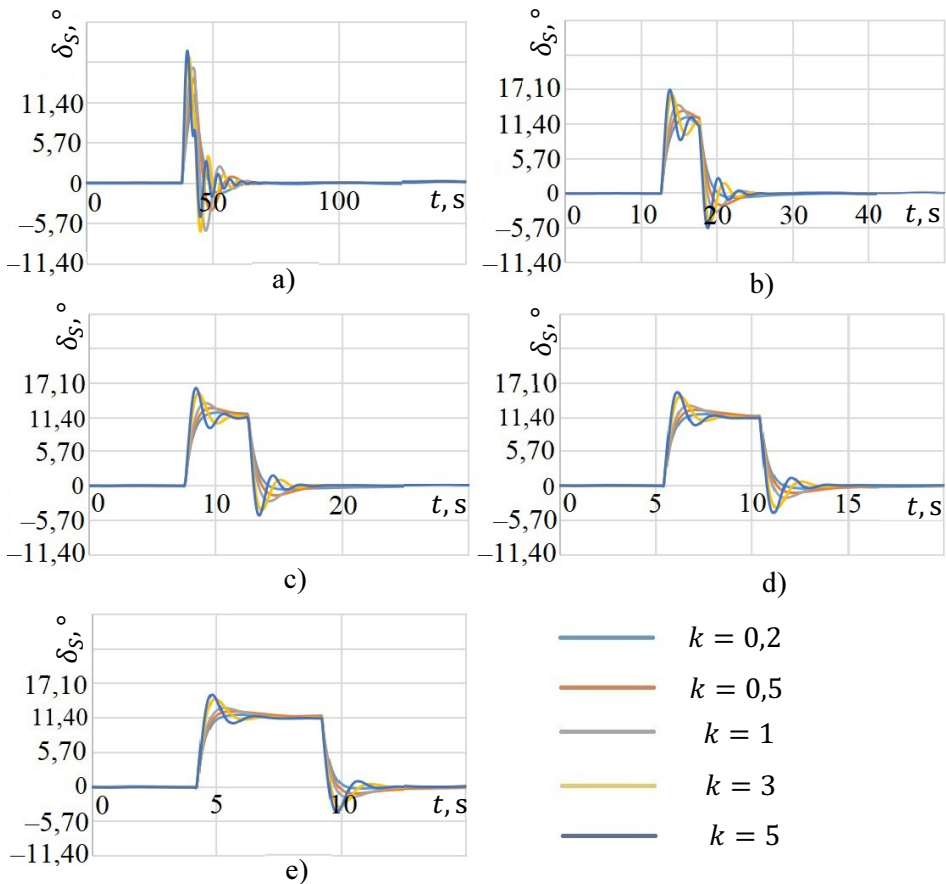
E.14 pav. Koordinatinių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama pastovaus spindulio posūkiu, judėjimo greitis v_i yra 5 m/s, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.14. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a constant radius turn, the velocity v_i is 5 m/s, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -22.80° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



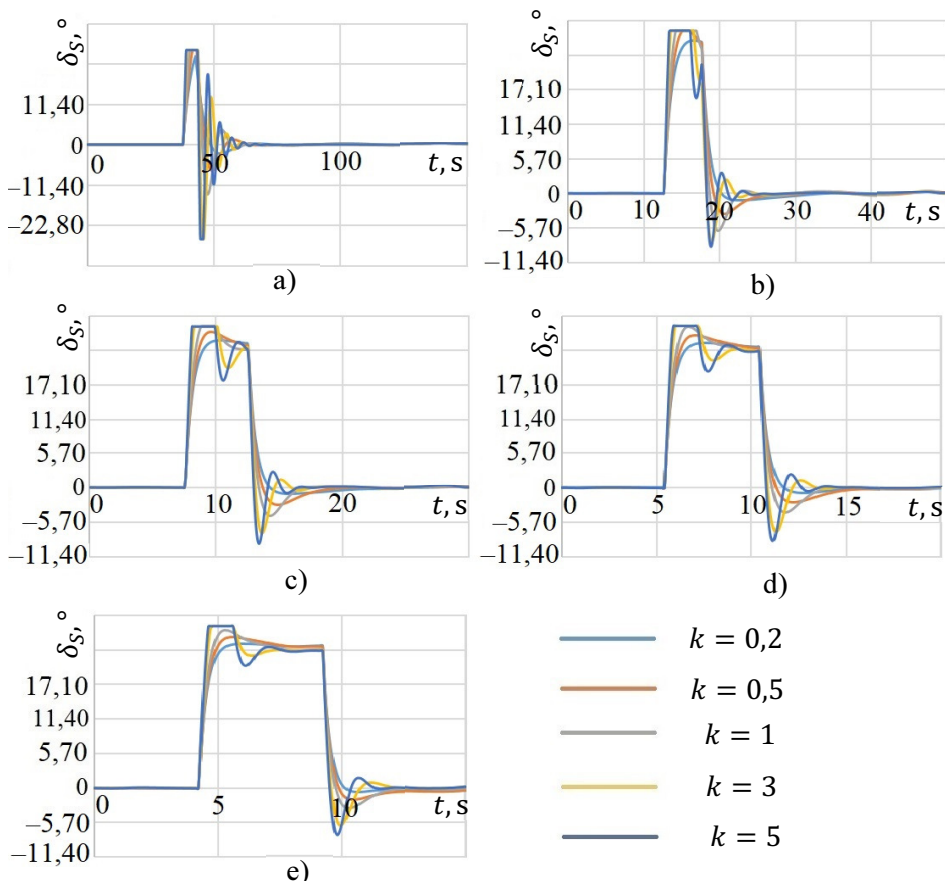
E.15 pav. Taikant Stanlio metodą sugeneruotos vairuojamųjų ratų pasukimo kampo δ_S reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greičio v_i reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s

Fig. E.15. Results of the values of the steering angle δ_S , generated by the Stanley's method when the vehicle is moving in a curved line, the values of the velocity v_i are constant, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is -22.80° : a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s



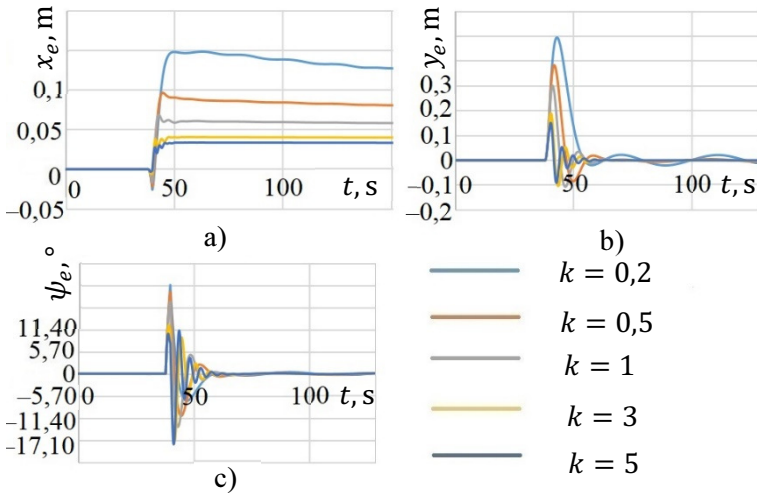
E.16 pav. Taikant Stanlio metodą sugeneruotos vairuojamųjų ratų pasukimo kampo δ_S reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greičio v_i reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-11,40^\circ$: a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s

Fig. E.16. Results of the values of the steering angle δ_S , generated by the Stanley's method when the vehicle is moving in a curved line, the values of the velocity v_i are constant, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -11.40° : a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s



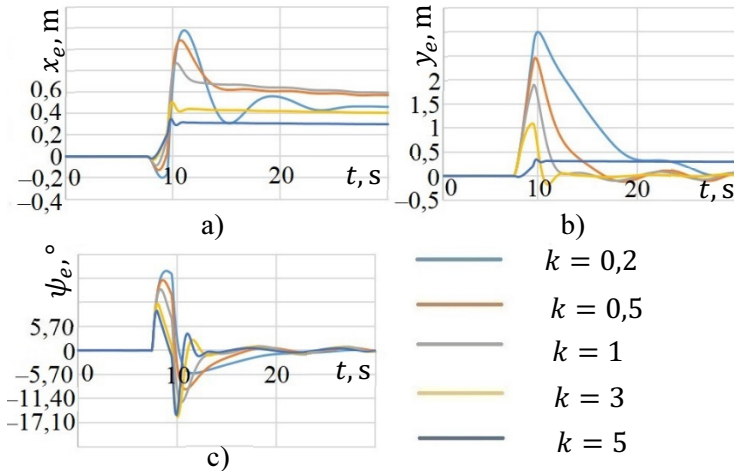
E.17 pav. Taikant Stanlio metodą sugeneruotos vairuojamųjų ratų pasukimo kampo δ_S reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greičio v_i reikšmės yra pastovios, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s

Fig. E.17. Results of the values of the steering angle δ_S , generated by the Stanley's method when the vehicle is moving in a curved line, the values of the velocity v_i are constant, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -22.80° : a) $v_i = 1$ m/s; b) $v_i = 3$ m/s; c) $v_i = 5$ m/s; d) $v_i = 7$ m/s; e) $v_i = 9$ m/s



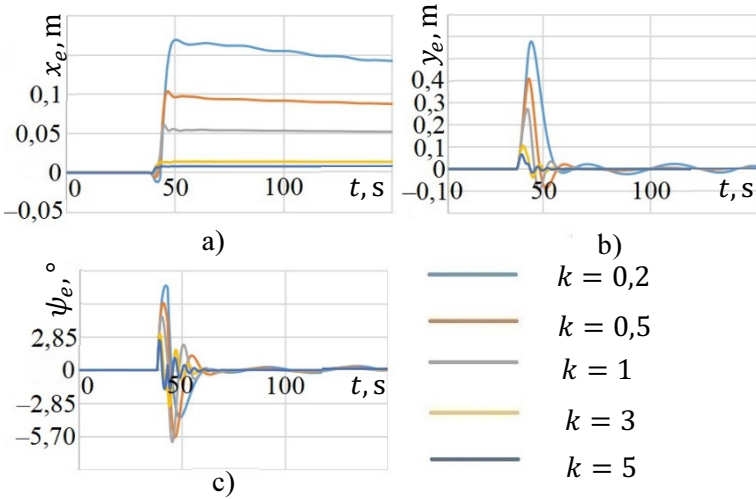
E.18 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greitis v_i yra 1 m/s, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.18. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a curved line, the velocity v_i is 1 m/s, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is -22.80° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



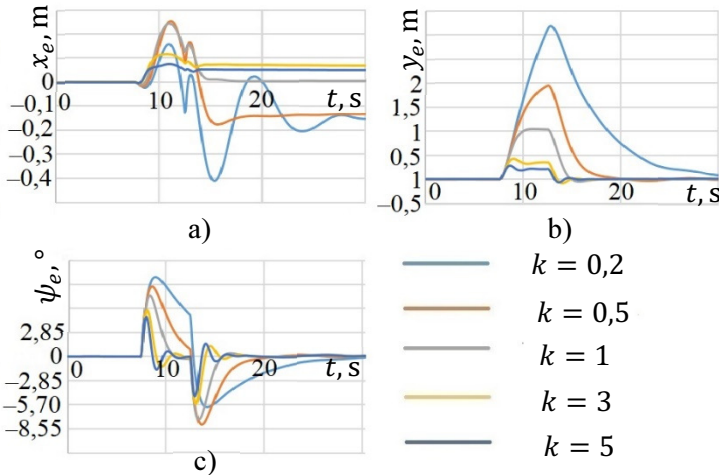
E.19 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greitis v_i yra 5 m/s, trikdžių trukmė yra 2 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.19. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a curved line, the velocity v_i is 5 m/s, the disturbance length is 2 s, the disturbance size is -22.80° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



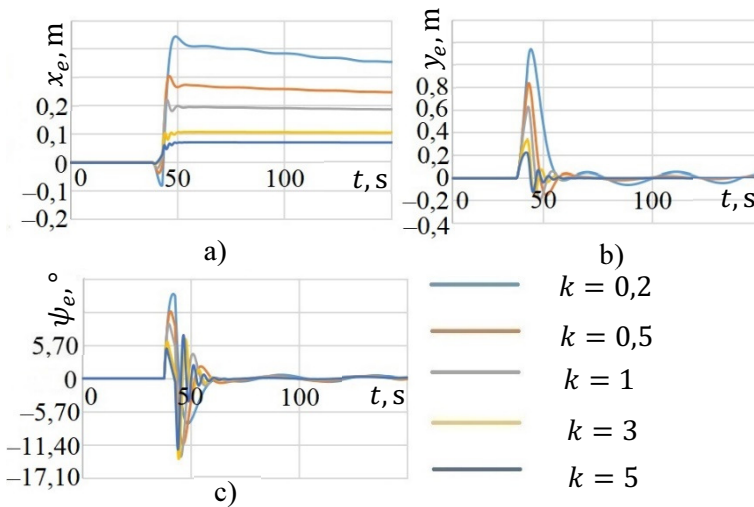
E.20 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greitis v_i yra 1 m/s, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-11,40^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.20. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a curved line, the velocity v_i is 1 m/s, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -11.40° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



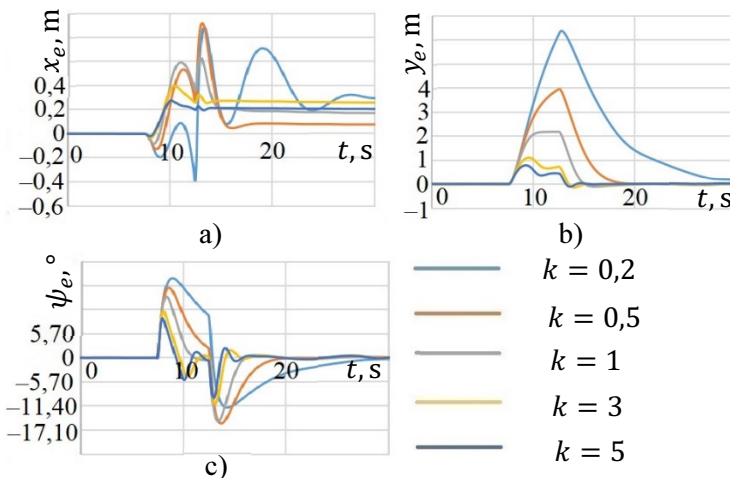
E.21 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greitis v_i yra 5 m/s, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-11,40^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.21. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a curved line, the velocity v_i is 5 m/s, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -11.40° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



E.22 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greitis v_i yra 1 m/s, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.22. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a curved line, the velocity v_i is 1 m/s, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -22.80° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e



E.23 pav. Koordinacių nuokrypio vektoriaus elementų reikšmės, kai judama kreivalinijine atkarpa, judėjimo greitis v_i yra 5 m/s, trikdžių trukmė yra 5 s, trikdžių dydis yra $-22,80^\circ$: a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e

Fig. E.23. Values of the path tracking errors when the vehicle is moving in a curved line, the velocity v_i is 5 m/s, the disturbance length is 5 s, the disturbance size is -22.80° : a) x_e ; b) y_e ; c) ψ_e