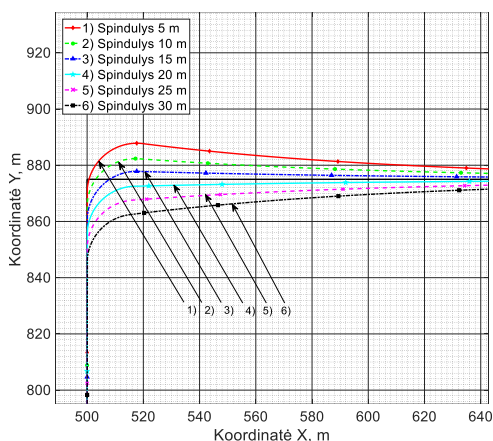
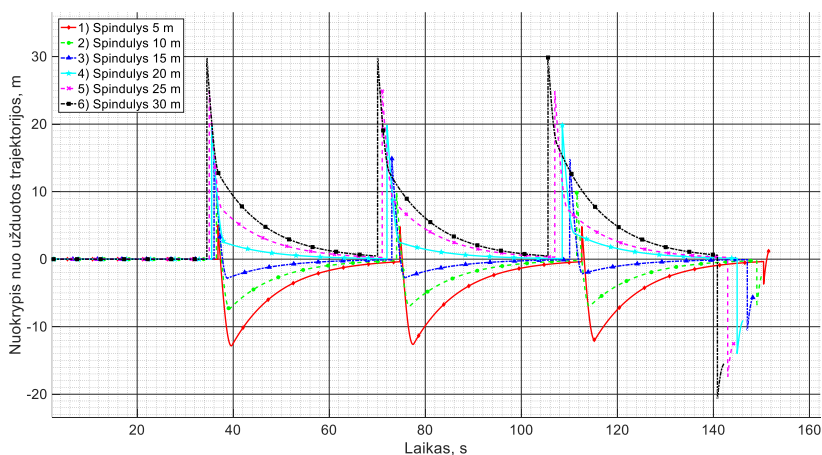


A priedas. Skrydžių uždara trajektorija skaitinių tyrimų rezultatai



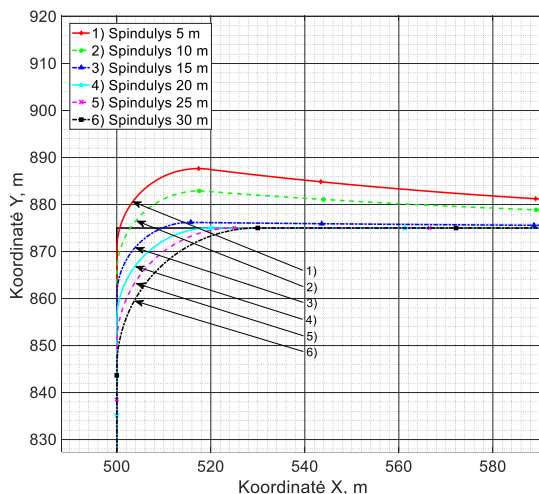
A.1 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m

Fig. A.1. Aircraft flight path when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a square shaped flight mission with a leg length of 375 m



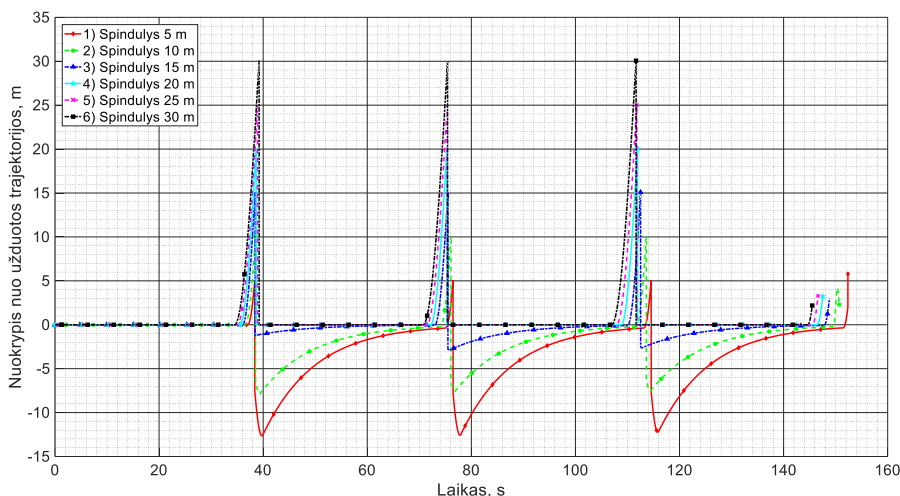
A.2 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m

Fig. A.2. Flight path deviation when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a square shaped flight mission with a leg length of 375 m



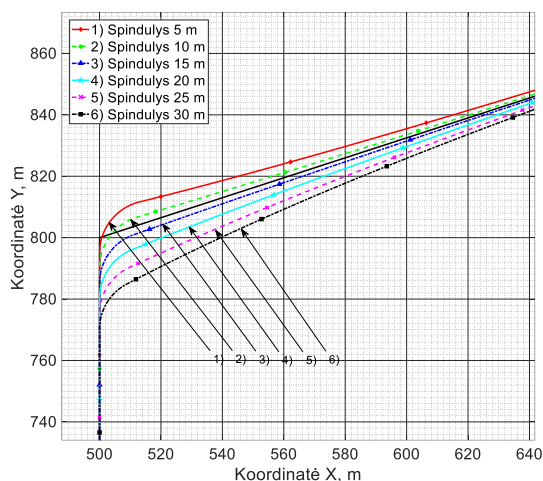
A.3 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinsio trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m

Fig. A.3. Aircraft flight path when using a Dubins course change algorithm with the flight speed of 10 m/s on a square shaped flight mission with a leg length of 375 m



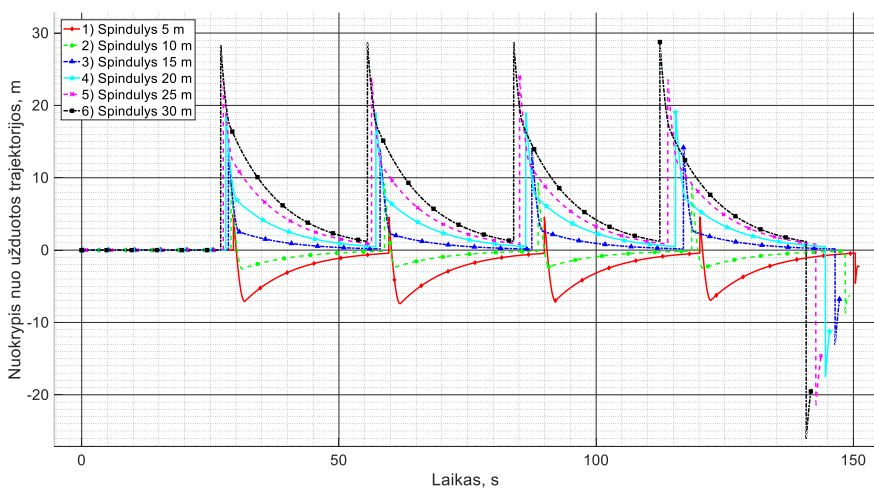
A.4 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinsio kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m

Fig. A.4. Flight path deviation when using a Dubins course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a square shaped flight mission with a leg length of 375 m



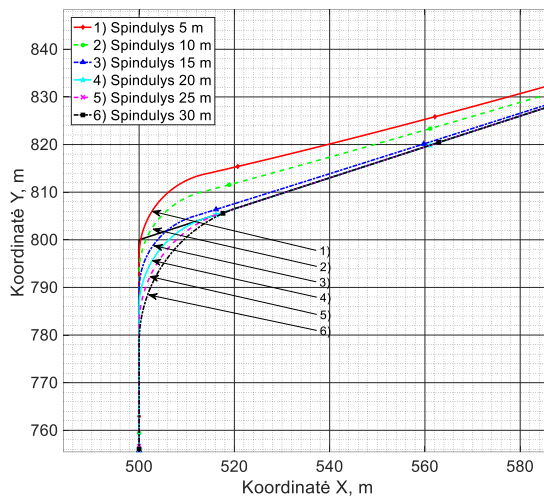
A.5 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m

Fig. A.5. Aircraft flight path when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a pentagon shaped flight mission with a leg length of 300 m



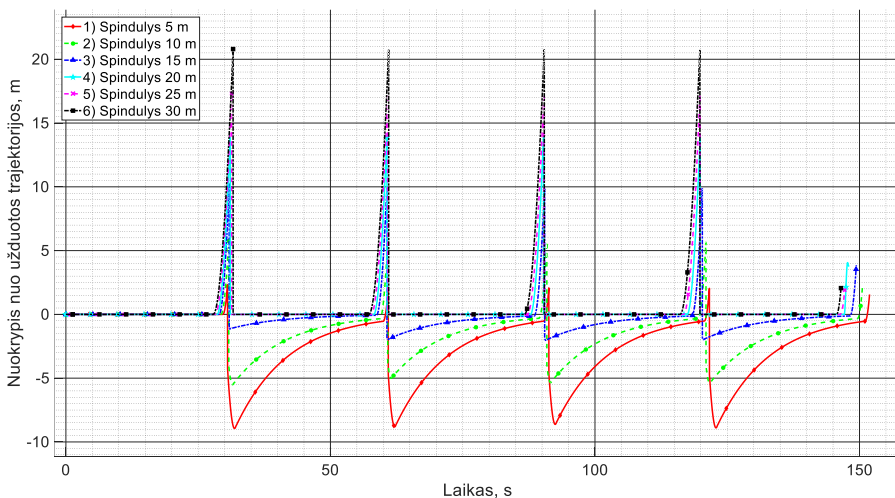
A.6 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m

Fig. A.6. Flight path deviation when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a pentagon shaped flight mission with a leg length of 300 m



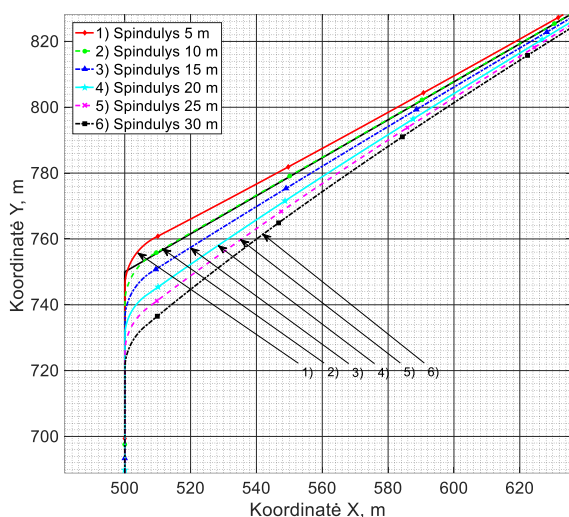
A.7 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinsio trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m

Fig. A.7. Aircraft flight path when using a Dubins course change algorithm with the flight speed of 10 m/s on a pentagon shaped flight mission with a leg length of 300 m



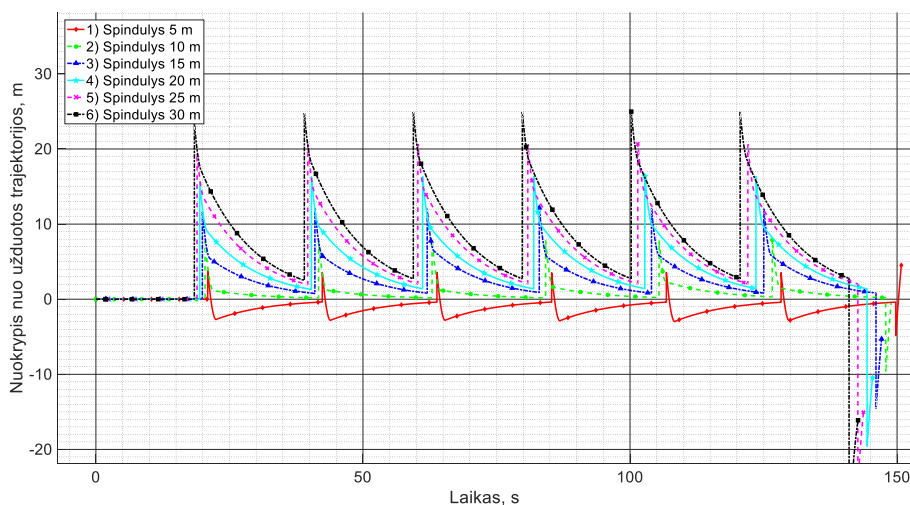
A.8 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinsio kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m

Fig. A.8. Flight path deviation when using a Dubins course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a pentagon shaped flight mission with a leg length of 300 m



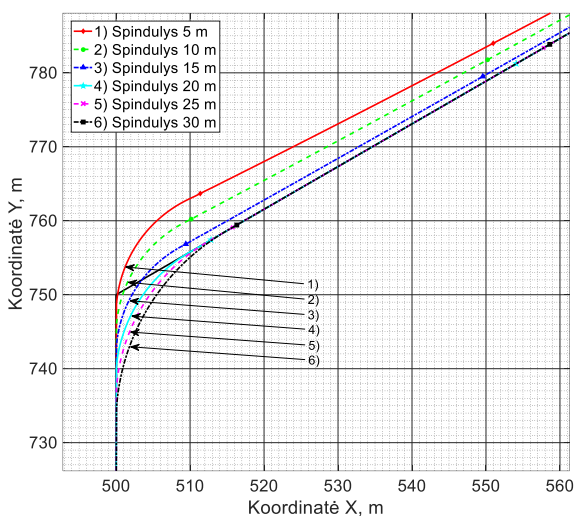
A.9 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m

Fig. A.9. Aircraft flight path when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a hexagon shaped flight mission with a leg length of 250 m



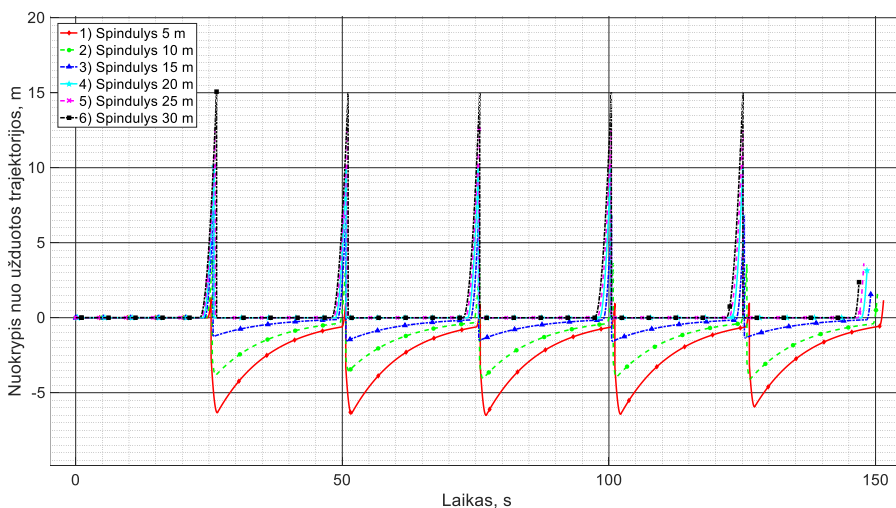
A.10 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m

Fig. A.10. Flight path deviation when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a hexagon shaped flight mission with a leg length of 250 m



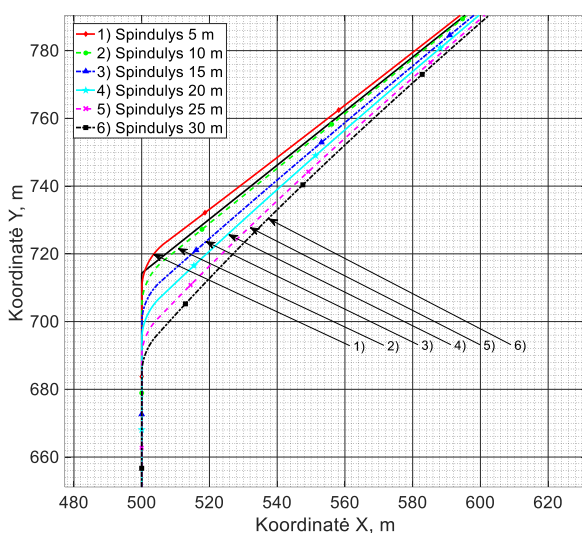
A.11 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinsio trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m

Fig. A.11. Aircraft flight path when using a Dubins course change algorithm with the flight speed of 10 m/s on a hexagon shaped flight mission with a leg length of 250 m



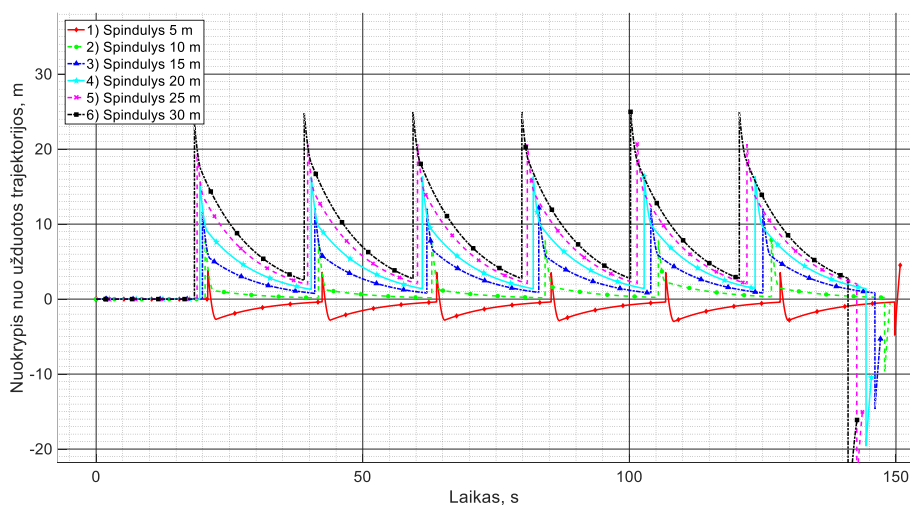
A.12 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinsio kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m

Fig. A.12. Flight path deviation when using a Dubins course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a hexagon shaped flight mission with a leg length of 250 m



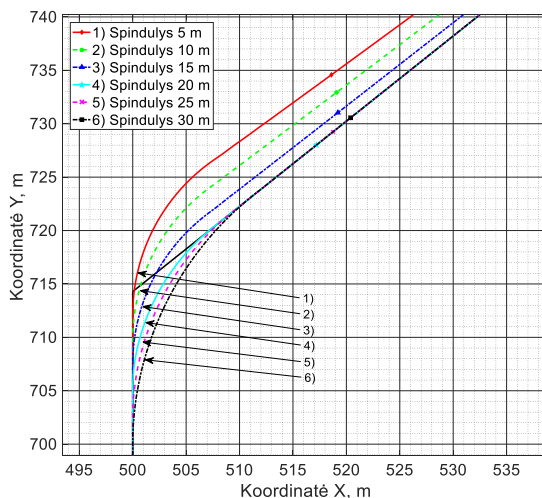
A.13 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m

Fig. A.13. Aircraft flight path when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a septagon shaped flight mission with a leg length of 214 m



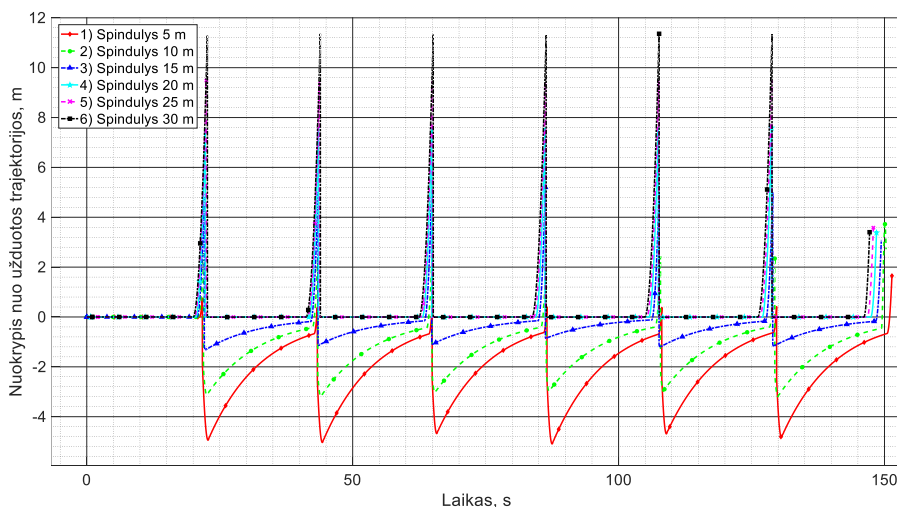
A.14 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m

Fig. A.14. Flight path deviation when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a septagon shaped flight mission with a leg length of 214 m



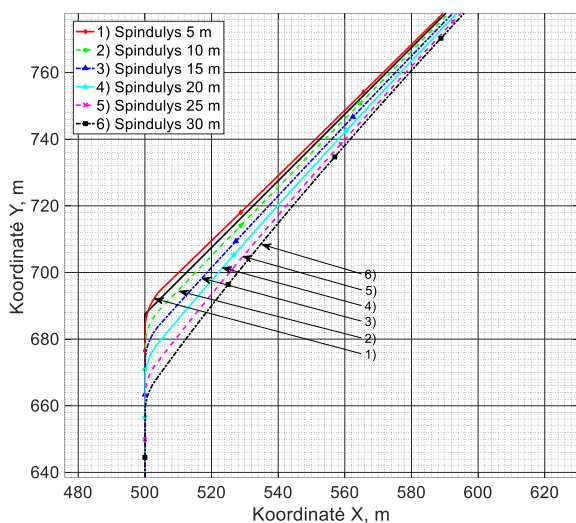
A.15 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinsio trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septykono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m

Fig. A.15. Aircraft flight path when using a Dubins course change algorithm with the flight speed of 10 m/s on a septagon shaped flight mission with a leg length of 214 m



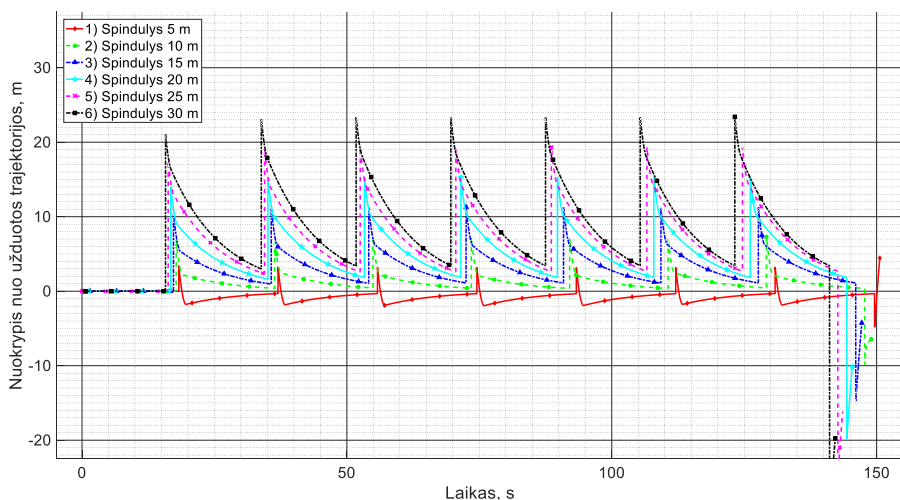
A.16 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinsio kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septykono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m

Fig. A.16. Flight path deviation when using a Dubins course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a septagon shaped flight mission with a leg length of 214 m



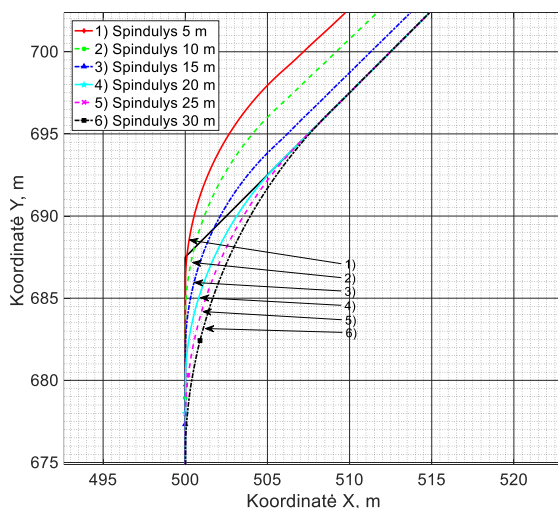
A.17 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m

Fig. A.17. Aircraft flight path when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a octagon shaped flight mission with a leg length of 187,5 m



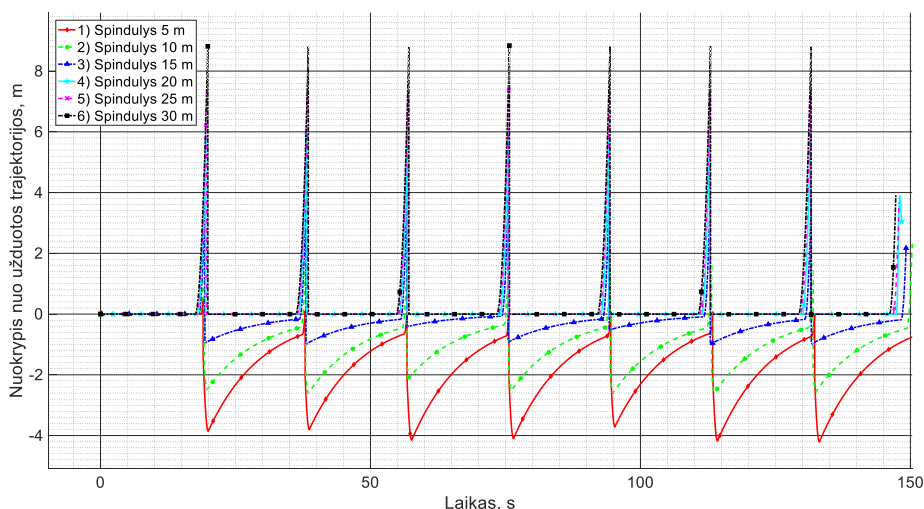
A.18 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m

Fig. A.18. Flight path deviation when using a classical course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a octagon shaped flight mission with a leg length of 187,5 m



A.19 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubins trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m

Fig. A.19. Aircraft flight path when using a Dubins course change algorithm with the flight speed of 10 m/s on a octagon shaped flight mission with a leg length of 187,5 m



A.20 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubins kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m

Fig. A.20. Flight path deviation when using a Dubins course change algorithm and the flight speed is 10 m/s on a octagon shaped flight mission with a leg length of 187,5 m