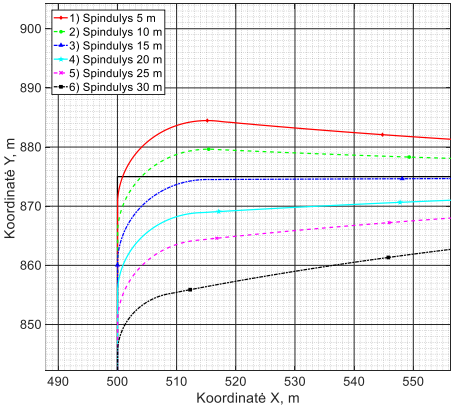
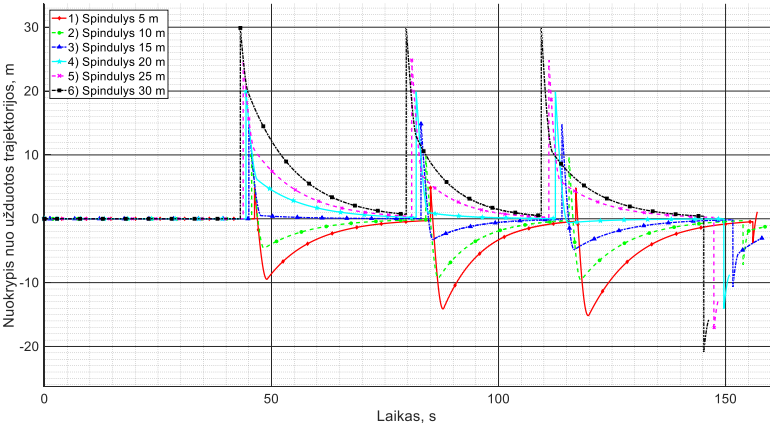
B priedas. Skrydžių uždara trajektorija skaitinių tyrimų rezultatai imituojant vėją



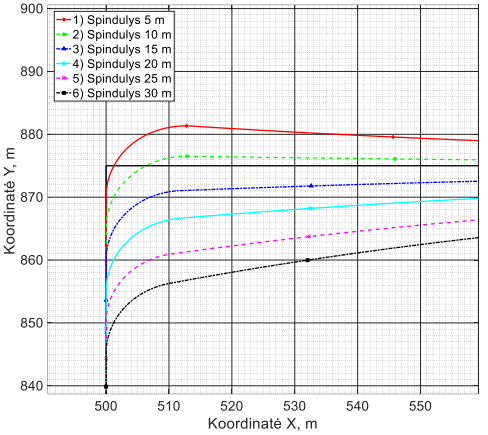
B.1 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.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 with the north direction 2 m/s speed wind



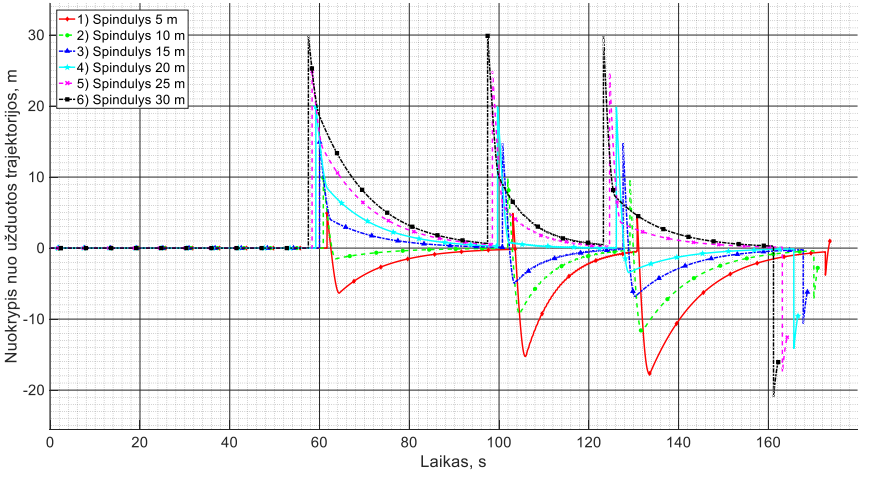
B.2 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.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 with the north direction 2 m/s speed wind



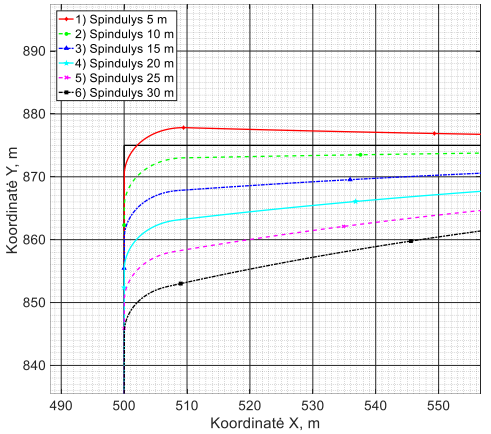
B.3 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.3. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



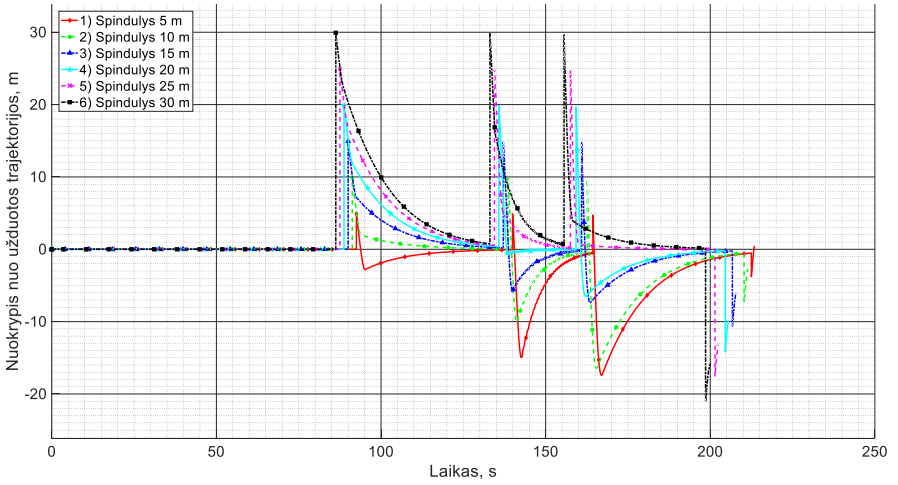
B.4 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.4. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



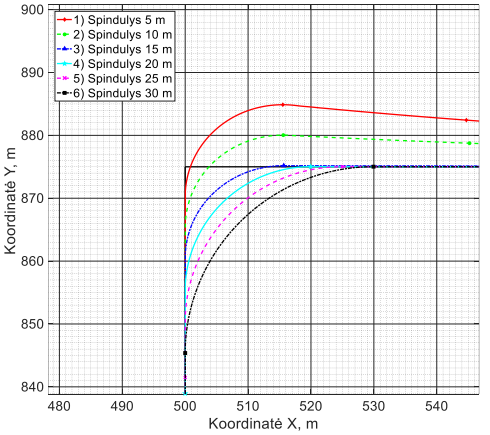
B.5 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.5. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



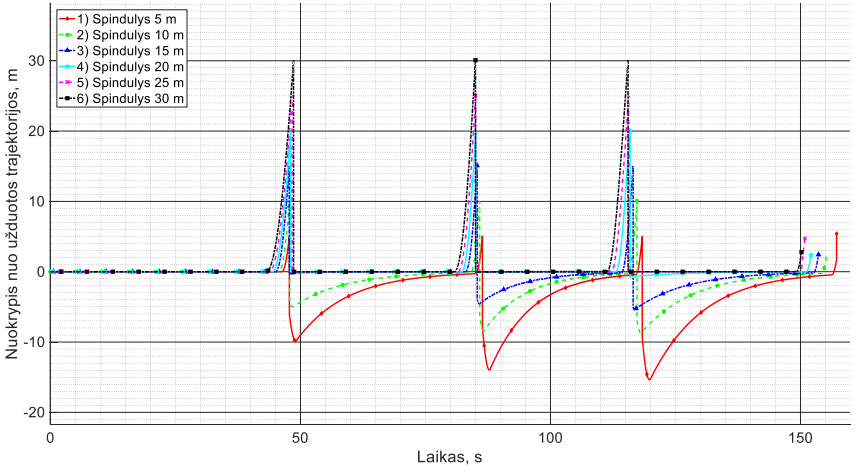
B.6 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.6. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



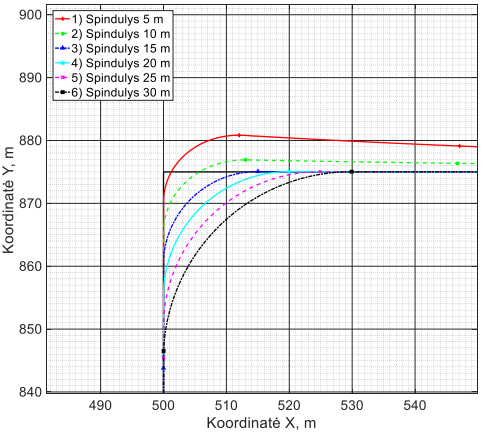
B.7 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.7. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



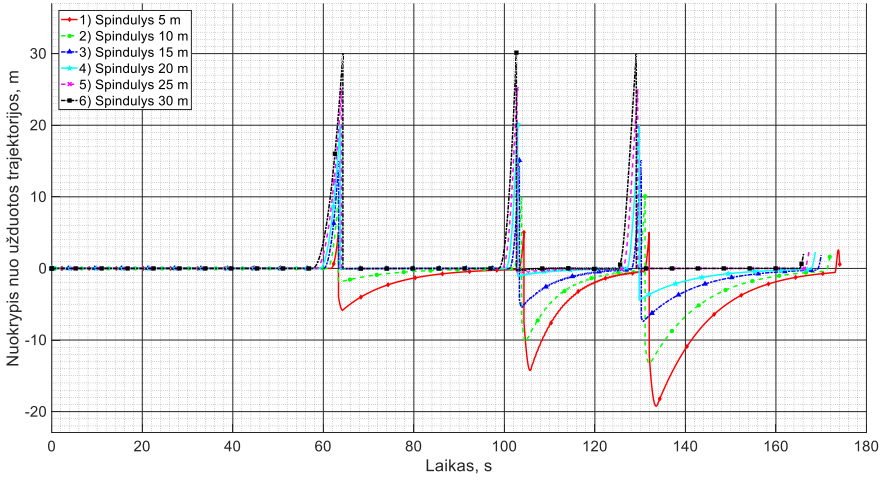
B.8 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.8. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



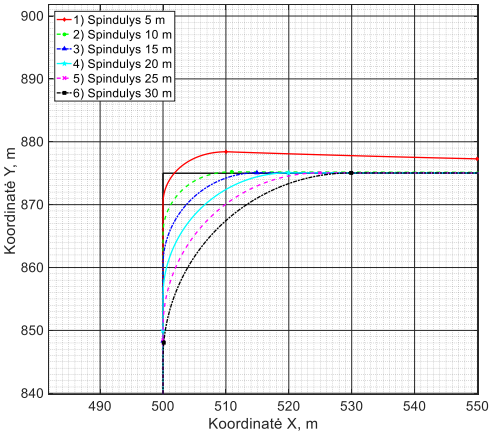
B.9 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.9. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



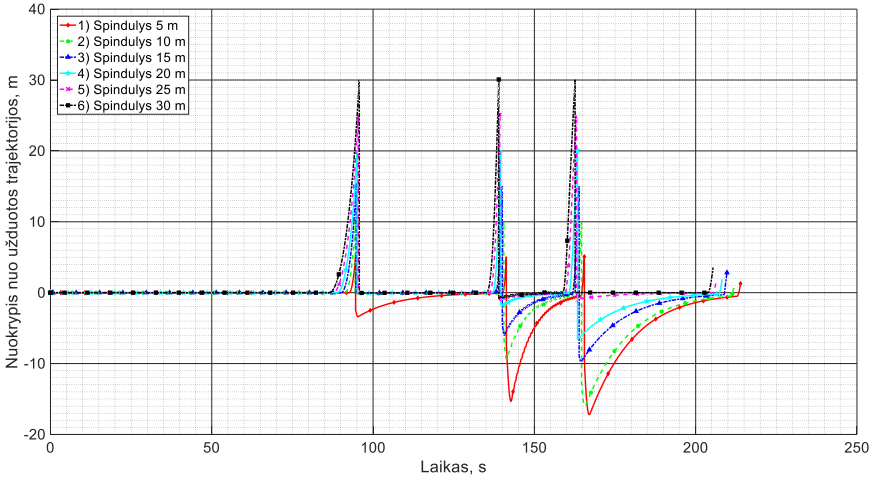
B.10 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.10. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



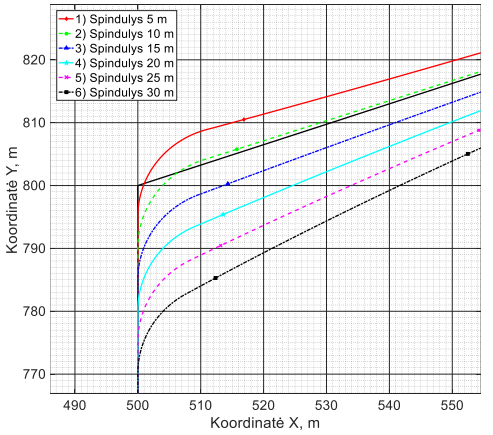
B.11 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.11. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



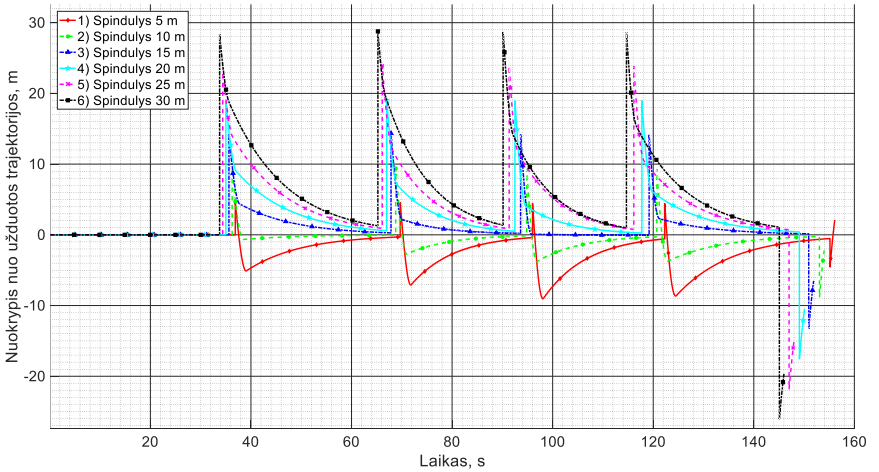
B.12 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu kvadrato formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 375 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.12. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



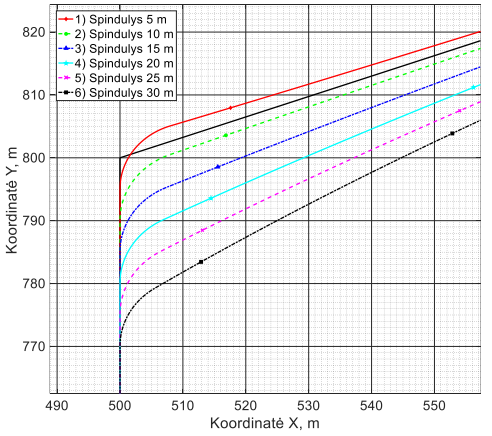
B.13 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui.

Fig. B.13. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



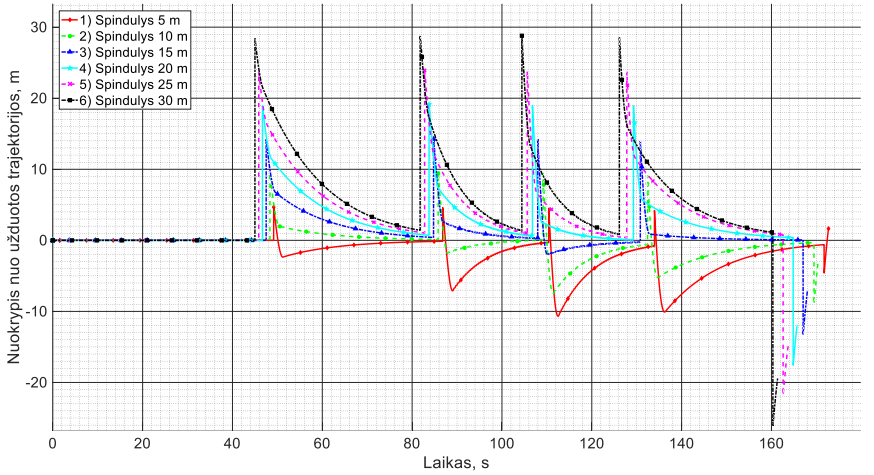
B.14 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.14. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



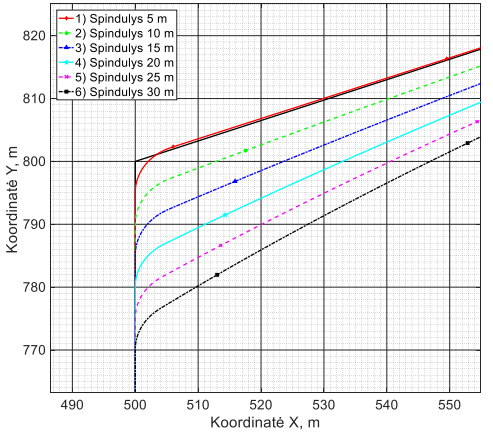
B.15 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.15. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



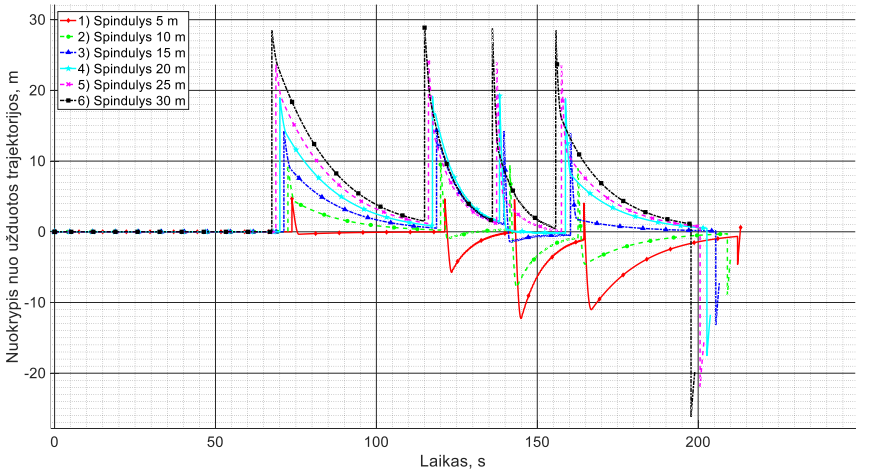
B.16 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.16. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



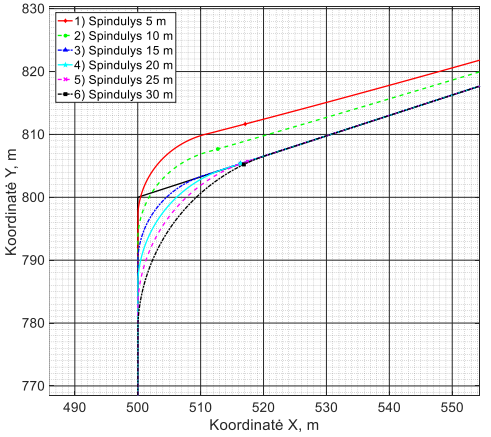
B.17 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.17. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



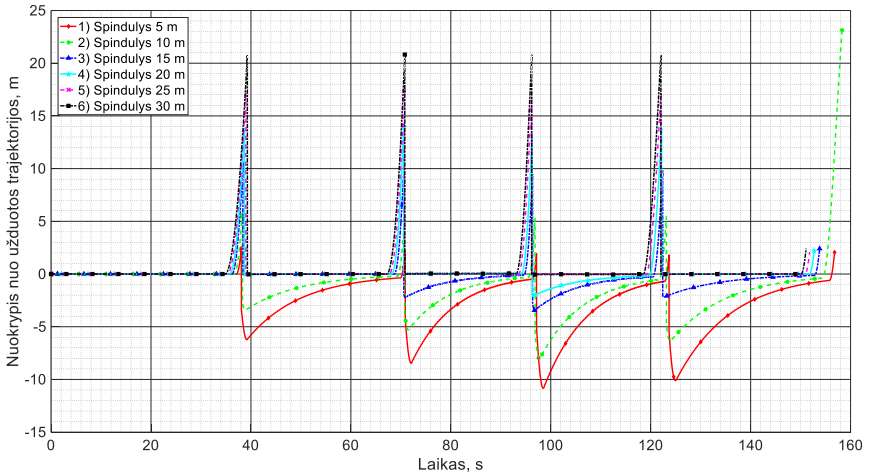
B.18 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.18. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



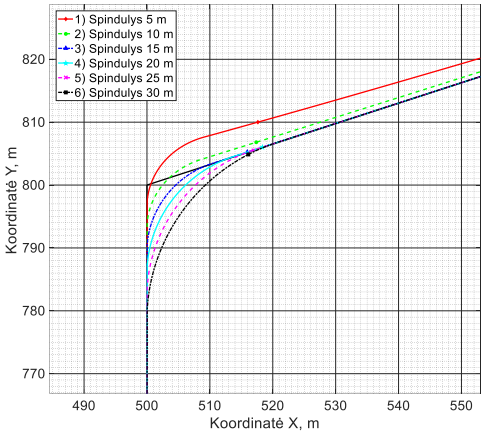
B.19 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.19. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



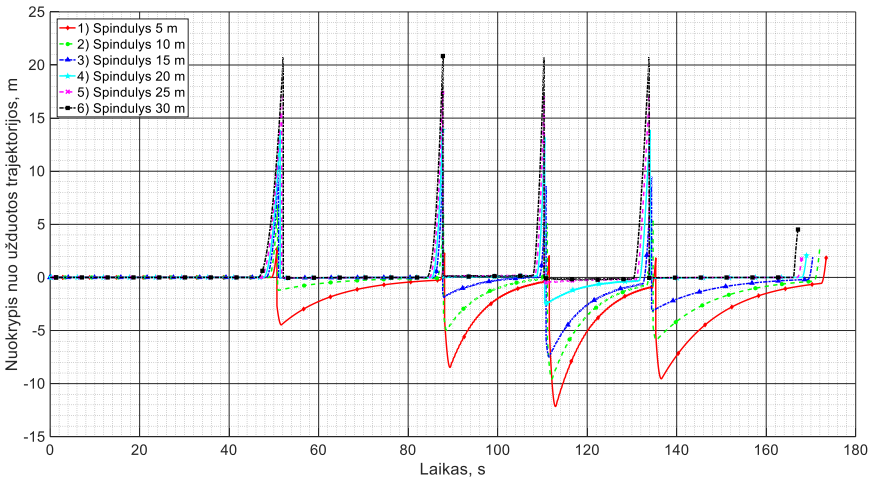
B.20 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.20. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



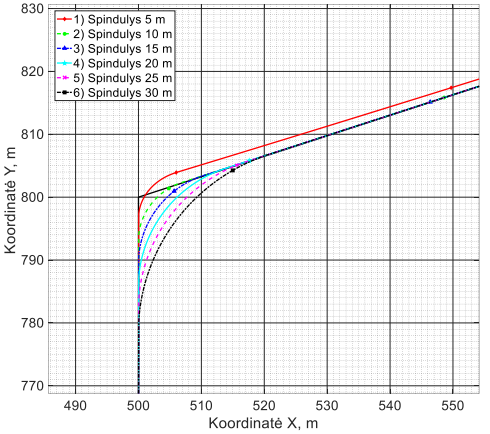
B.21 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.21. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



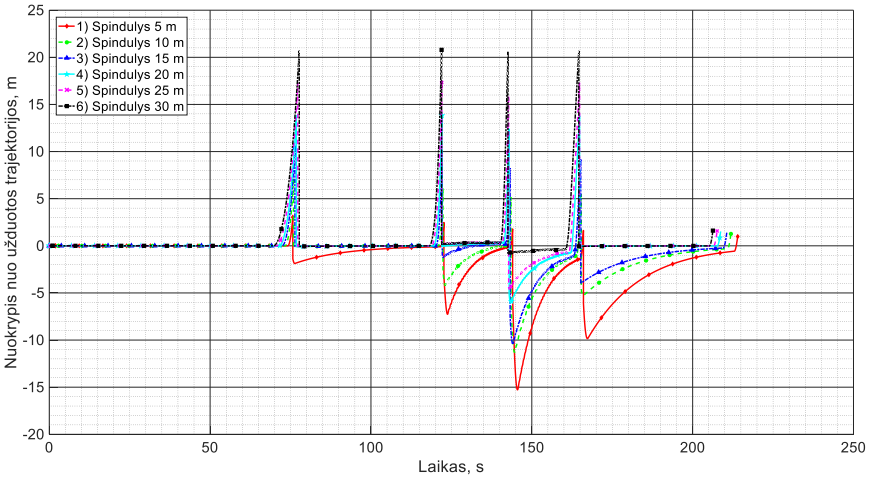
B.22 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.22. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



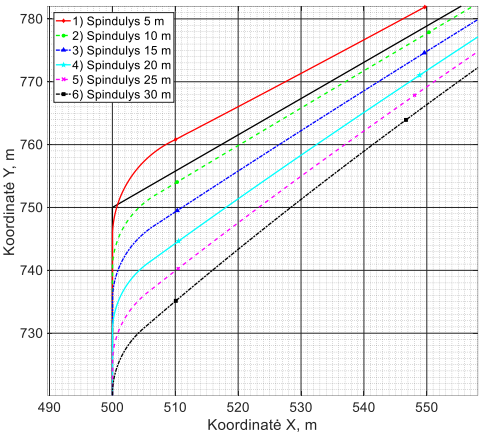
B.23 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui.

Fig. B.23. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



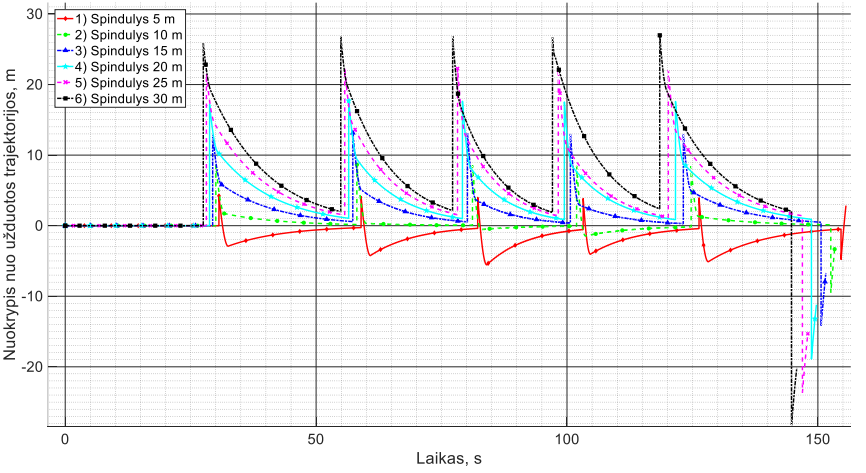
B.24 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu pentagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 300 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.24. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



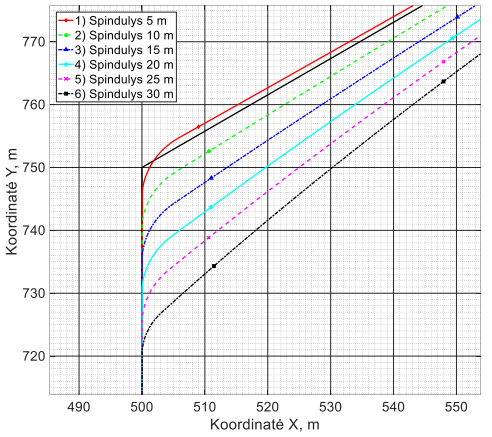
B.25 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.25. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



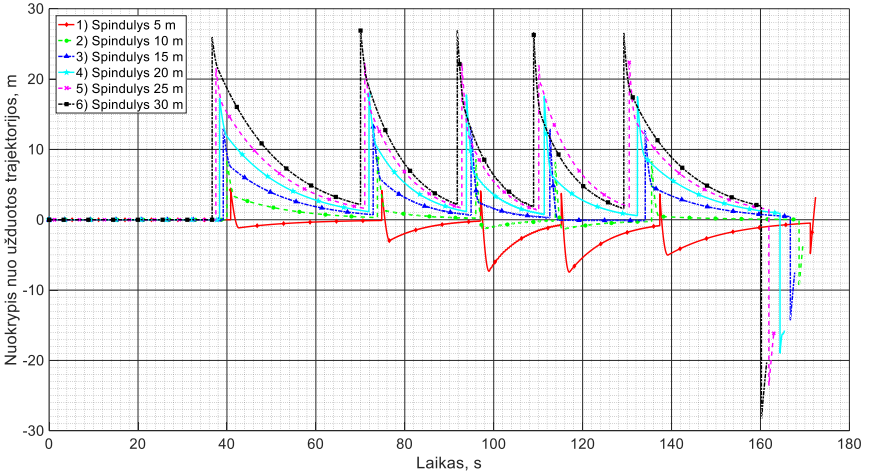
B.26 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.26. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



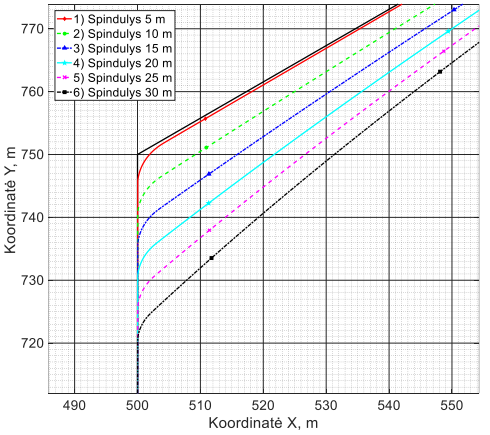
B.27 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.27. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



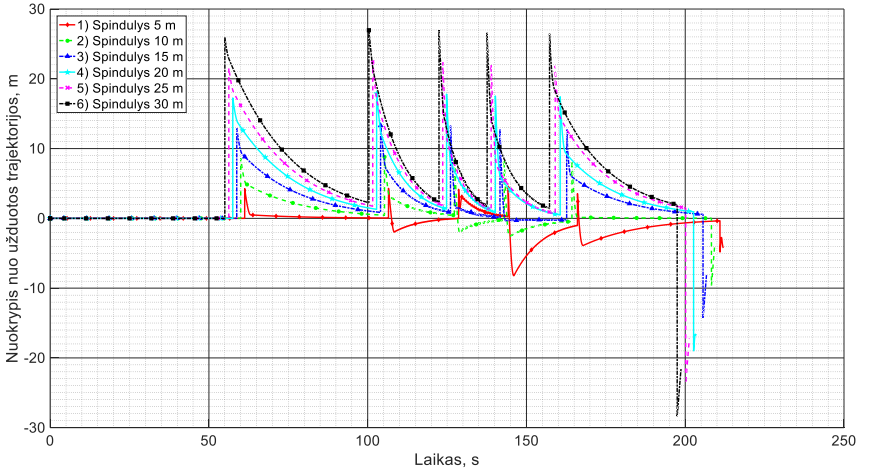
B.28 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.28. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



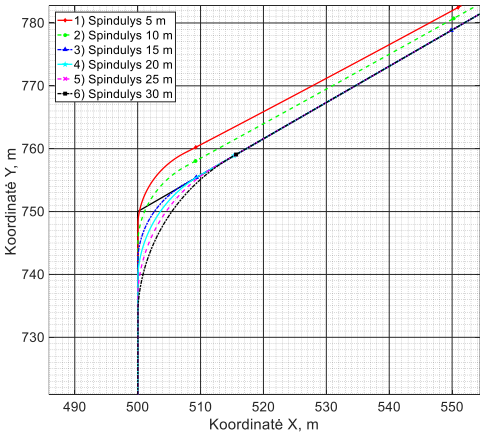
B.29 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.29. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



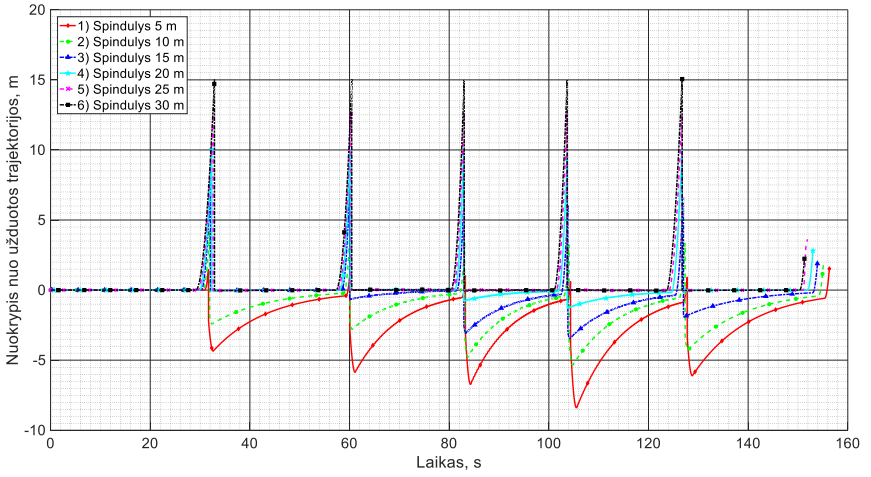
B.30 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.30. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



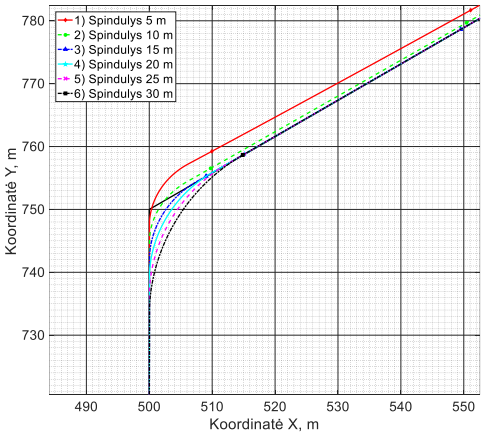
B.31 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.31. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



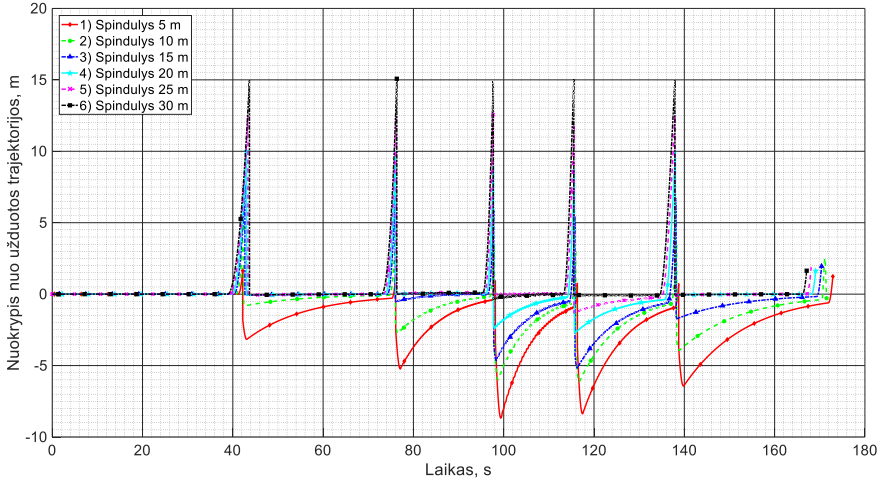
B.32 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui.

Fig. B.32. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



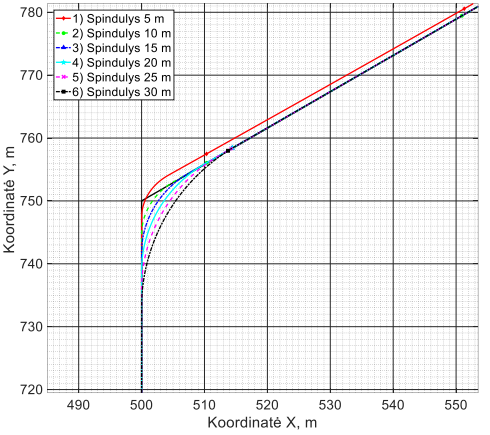
B.33 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.33. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



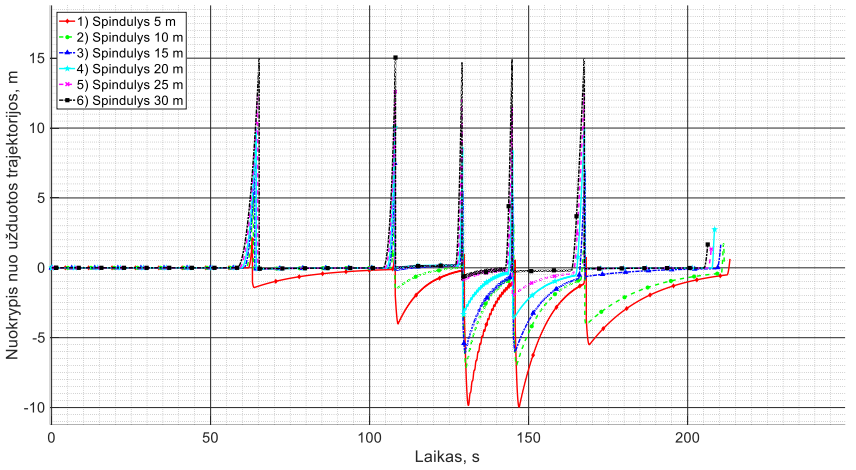
B.34 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.34. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



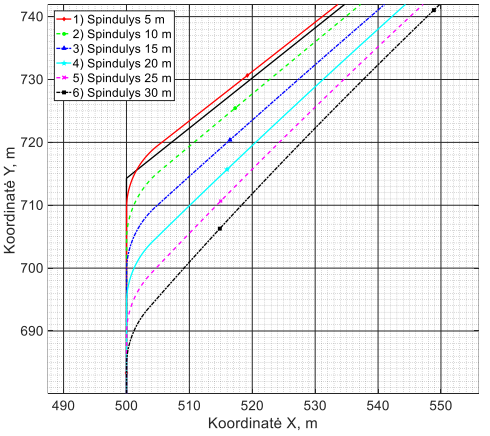
B.35 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.35. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



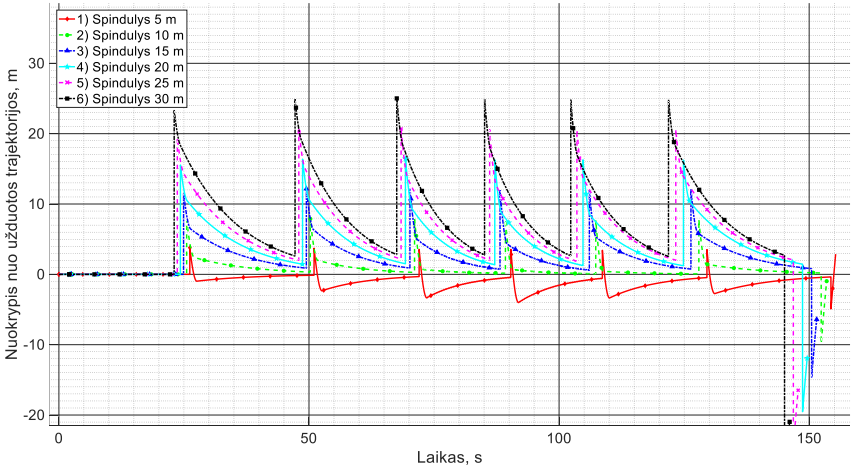
B.36 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu heksagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 250 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.36. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



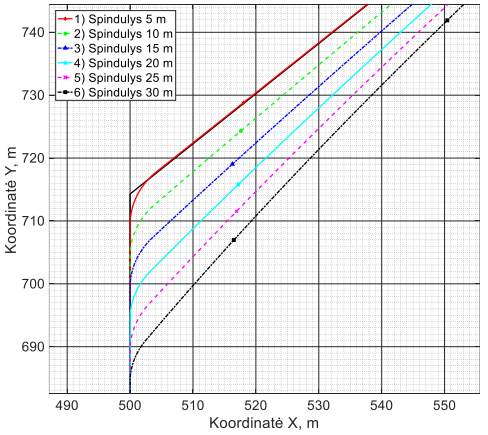
B.37 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.37. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



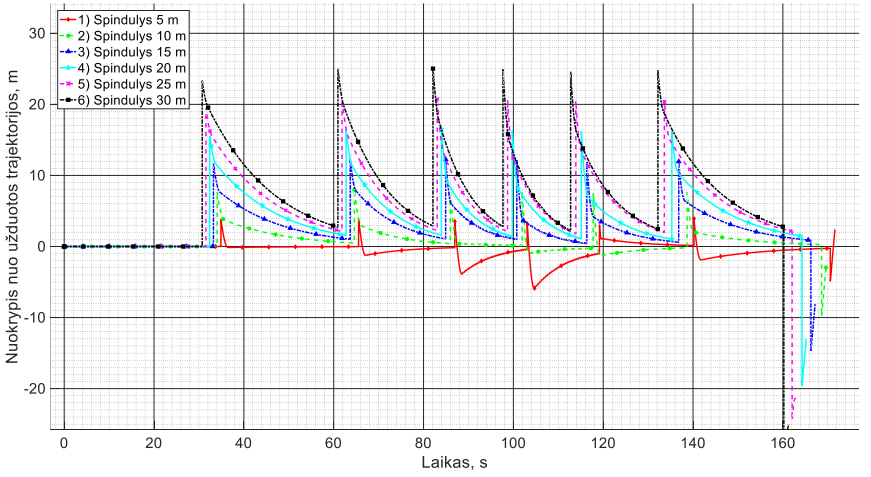
B.37\8 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.38. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



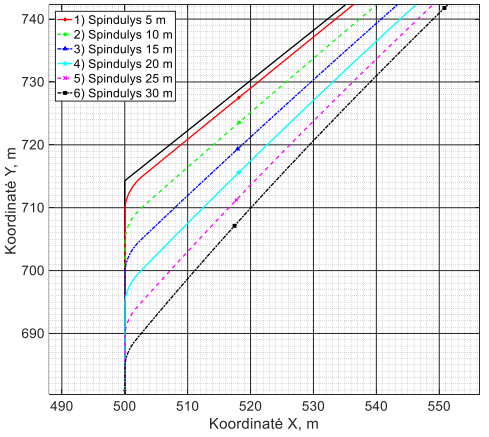
B.39 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.39. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



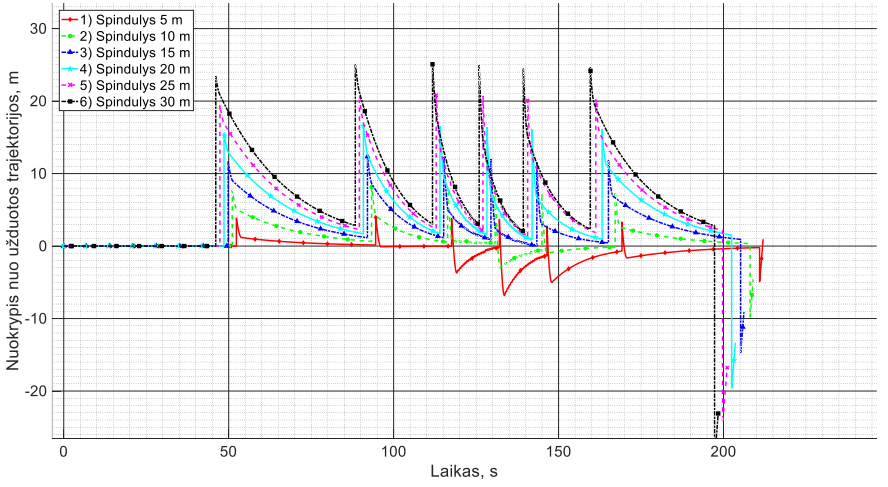
B.40 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui.

Fig. B.40. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



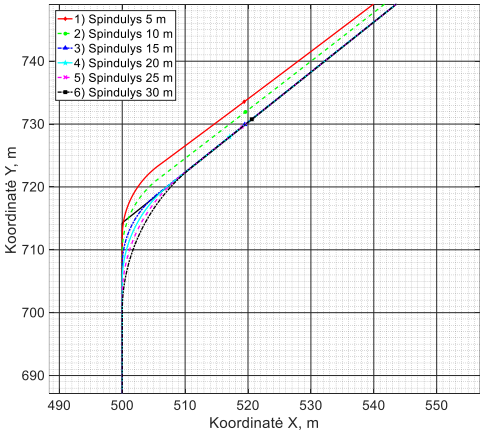
B.41 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.41. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



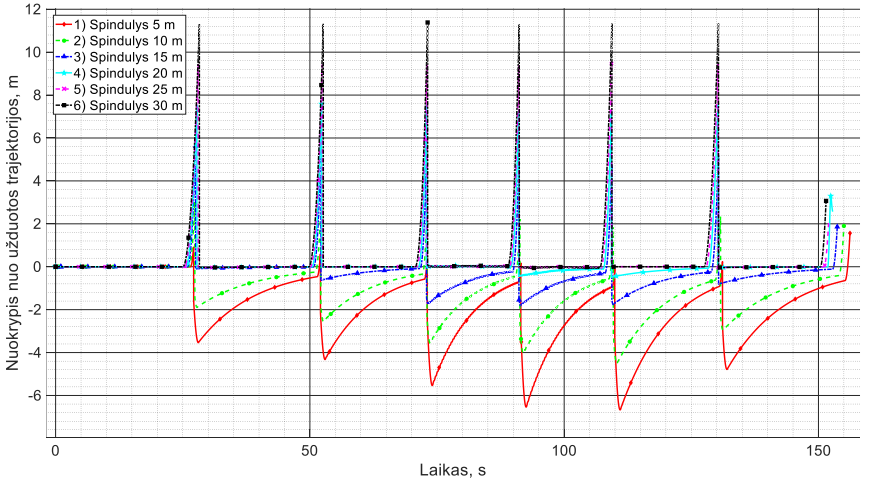
B.42 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.42. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



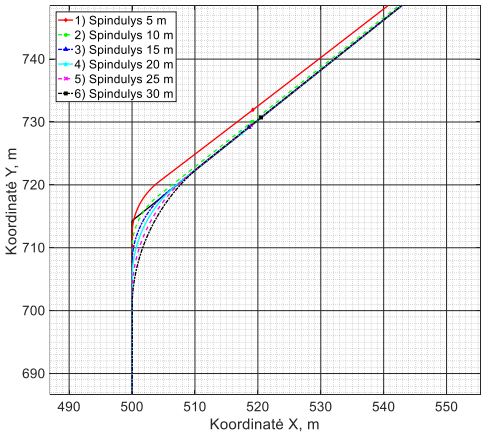
B.43 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.43. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



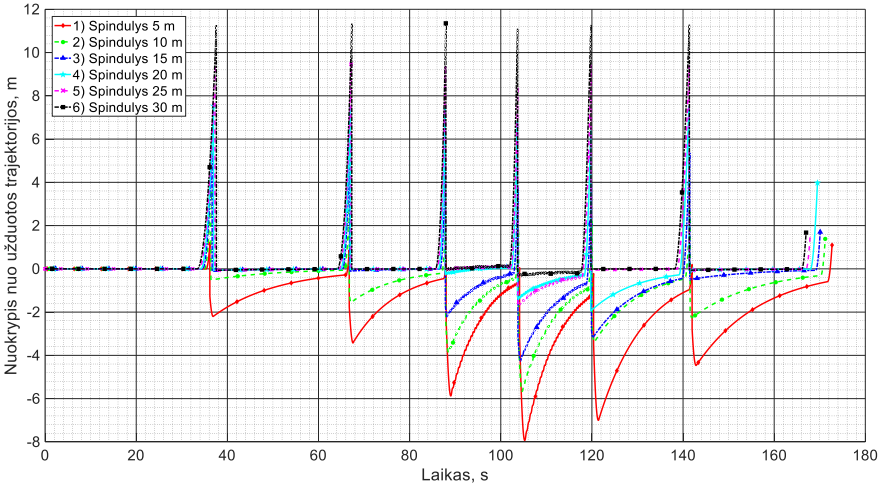
B.44 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.44. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



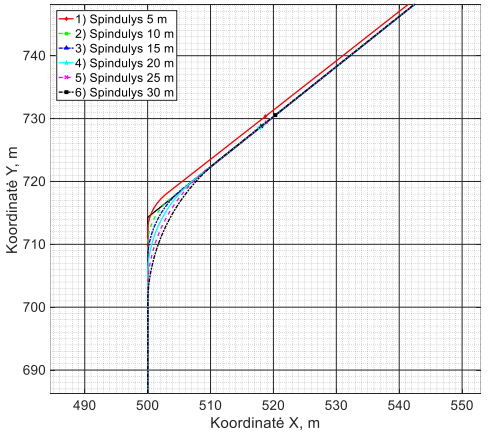
B.45 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.45. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



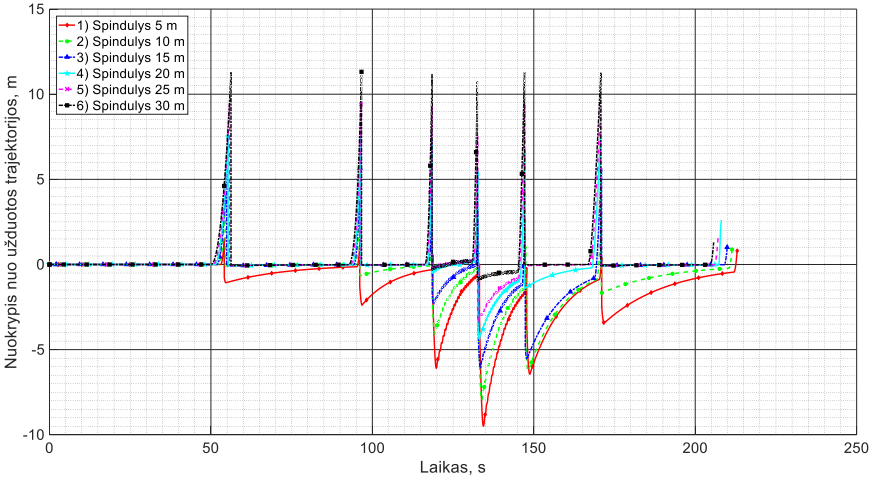
B.46 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.46. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



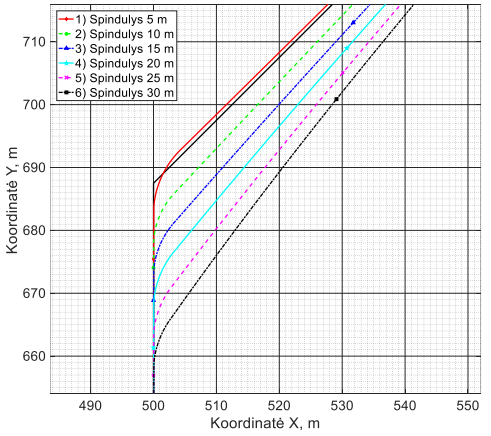
B.47 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.47. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



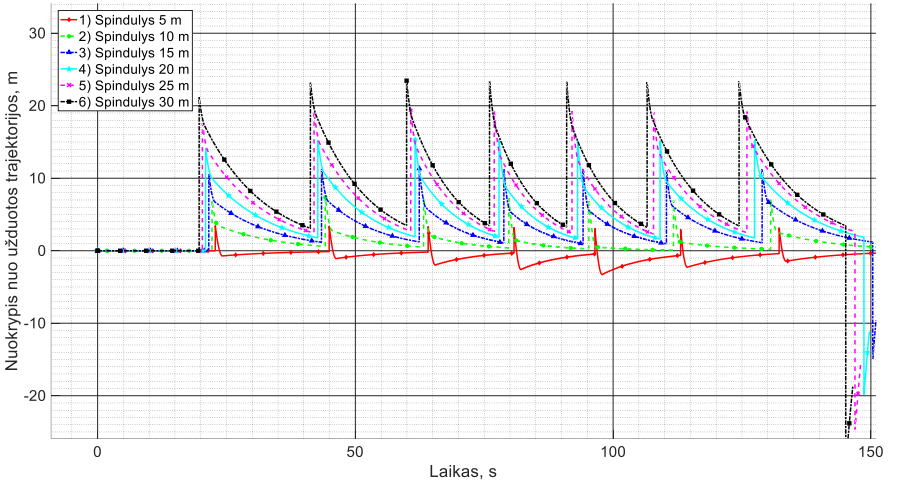
B.48 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu septagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 214 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui.

Fig. B.48. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



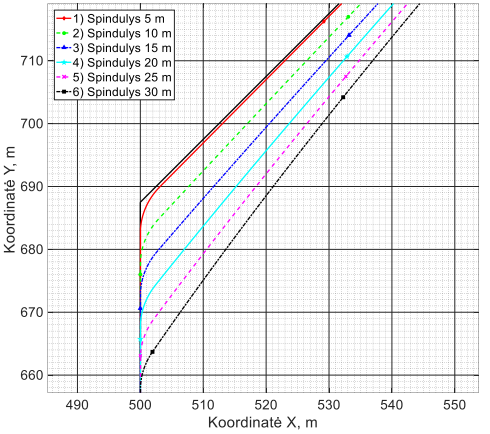
B.49 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.49. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



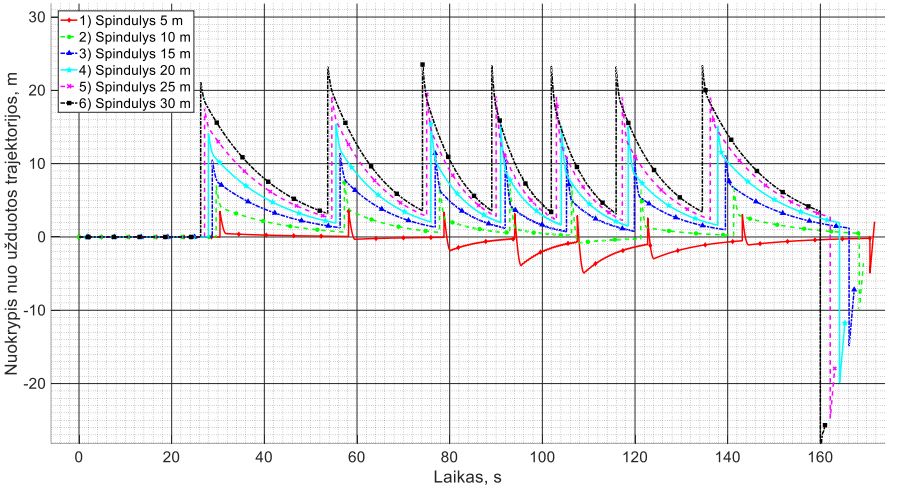
B.50 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.50. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



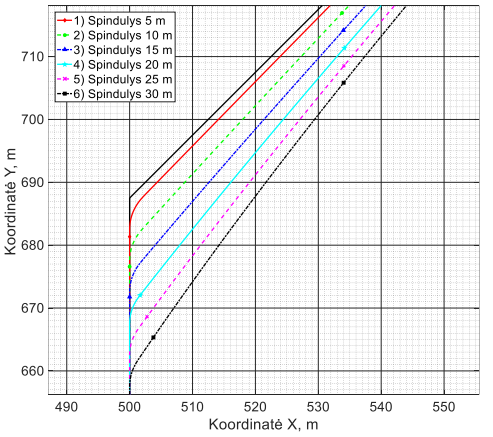
B.51 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.51. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



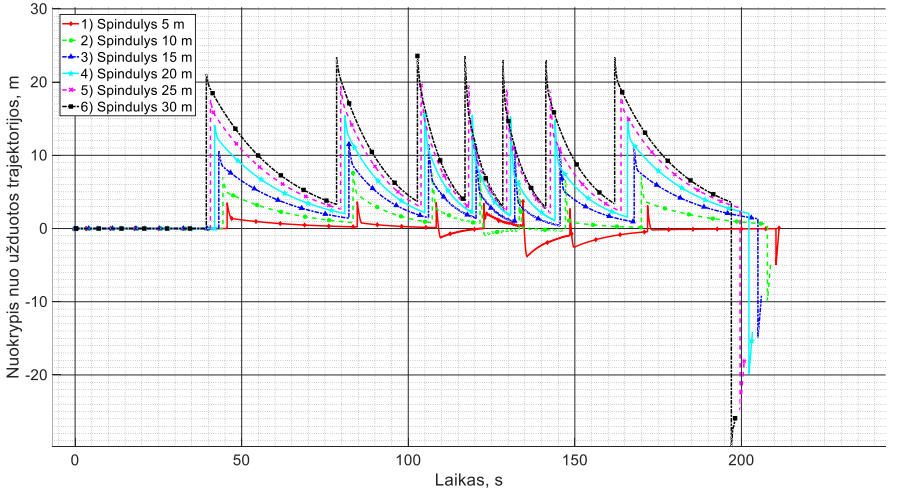
B.52 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.52. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



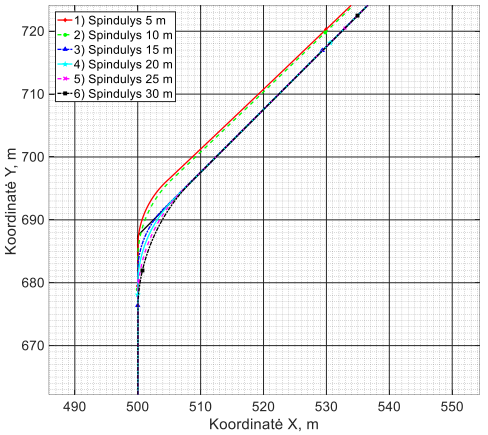
B.53 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui.

Fig. B.53. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



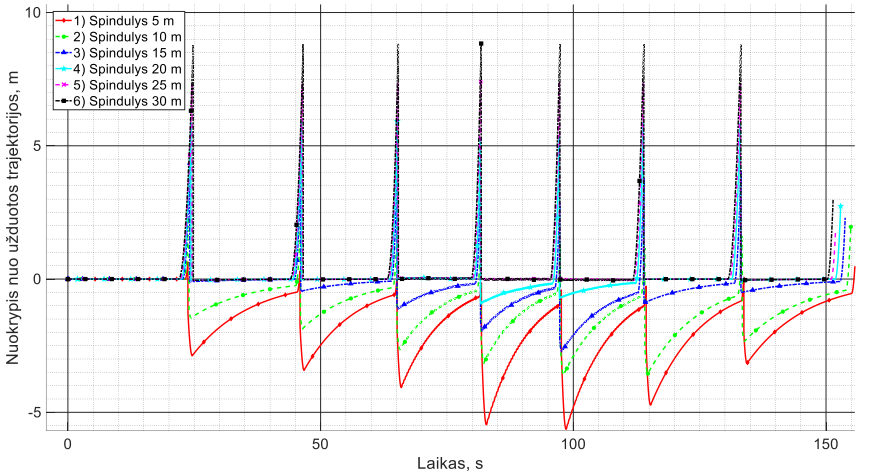
B.54 pav. Skrydžio paklaida naudojant klasikinį kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.54. 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 with the north direction 6 m/s speed wind



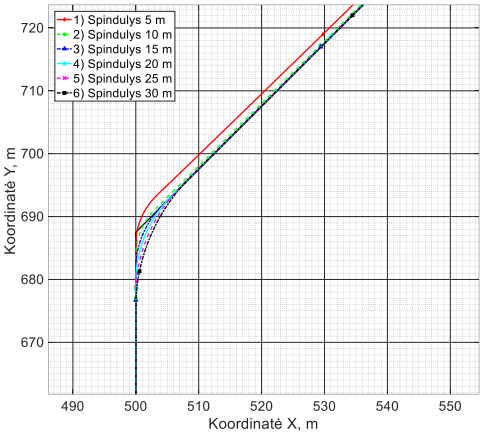
B.55 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.55. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



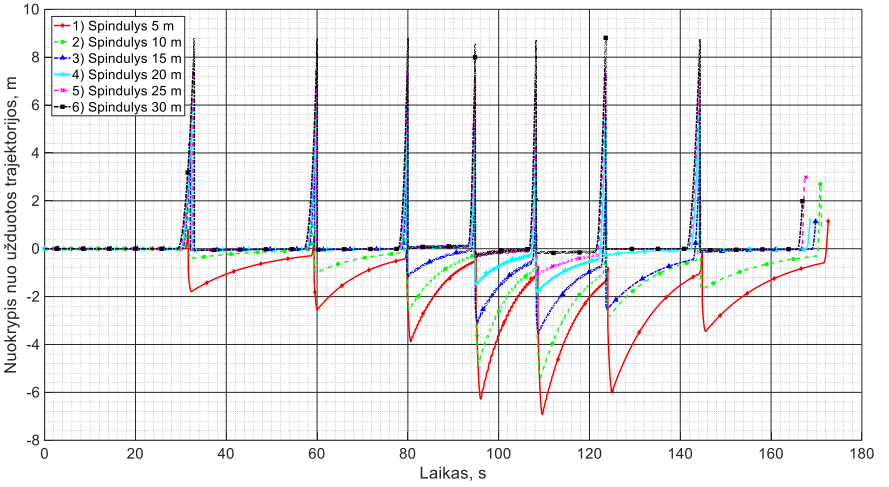
B.56 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 2 m/s greičio vėjui

Fig. B.56. 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 with the north direction 2 m/s speed wind



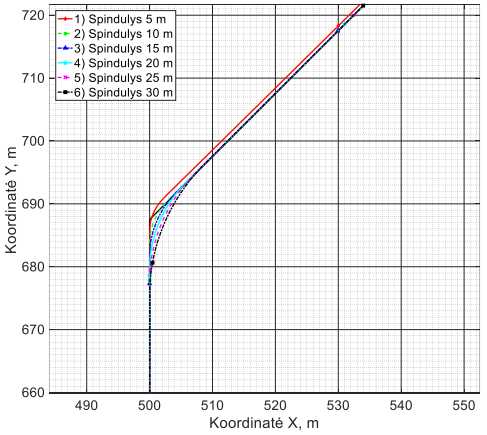
B.57 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.57. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



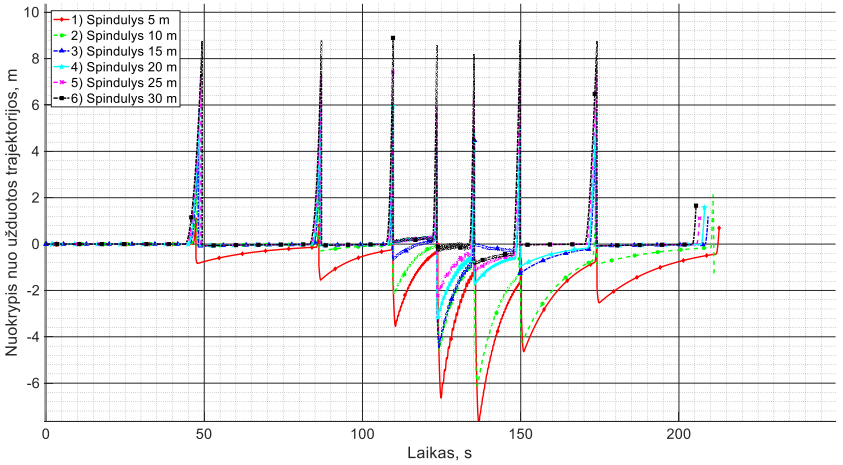
B.58 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 4 m/s greičio vėjui

Fig. B.58. 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 with the north direction 4 m/s speed wind



B.59 pav. Orlaivio skrydžio trajektorija naudojant Dubinso trajektorijų kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.59. 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 with the north direction 6 m/s speed wind.



B.60 pav. Skrydžio paklaida naudojant Dubinso kurso keitimo algoritmą, skrendant 10 m/s greičiu oktagono formos skrydžio misiją, kur skrydžio atkarpos ilgis 187,5 m, pučiant šiaurės kryties 6 m/s greičio vėjui

Fig. B.60. 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 with the north direction 6 m/s speed wind