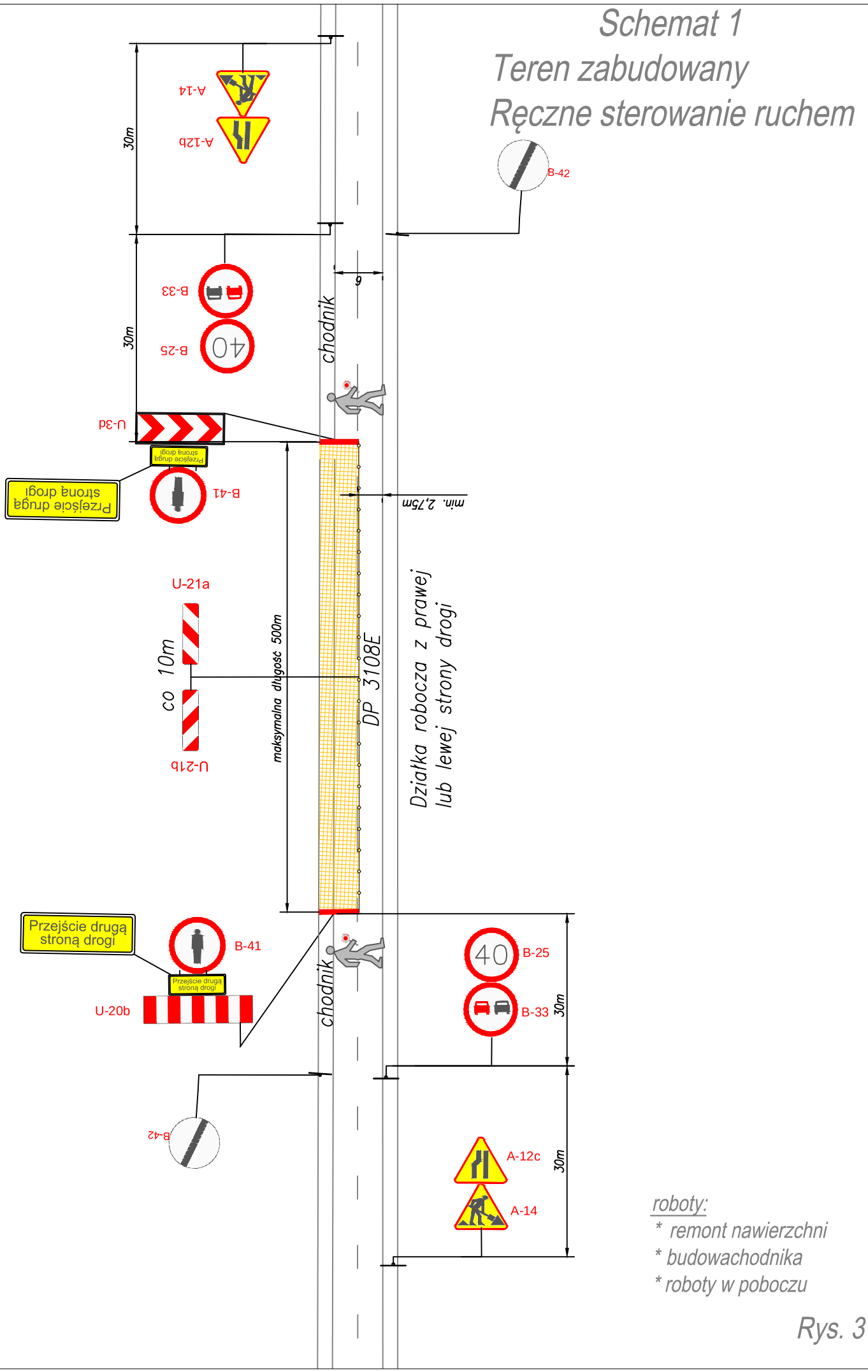
Schemat 1
Teren zabudowany
Ręczne sterowanie ruchem



roboty:

* *remont nawierzchni*
* *budowachodnika*
* *roboty w poboczu*

Rys. 3