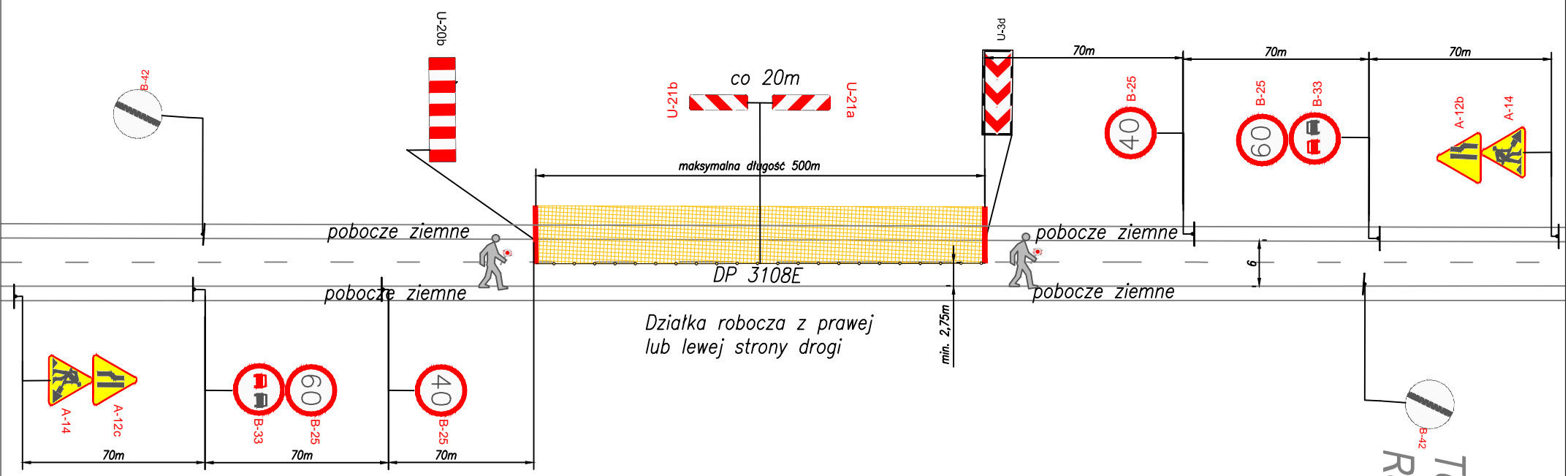


Schemat 2

Teren niezabudowany

Ręczne sterowanie ruchem



roboty:
 * remont nawierzchni
 * roboty w poboczu