

Nazwa
kwalifikacji:

Pełnienie wachty morskiej i portowej

Oznaczenie
kwalifikacji:

A.39

Numer zadania:

01

Kod arkusza:

A.39-01-19.01

| Lp. | Elementy podlegające ocenie/kryteria oceny |
|------------|--|
| R.1 | Rezultat 1: Nakres drogi statku na kalce technicznej |
| R.1.1 | Wykreślenie na kalce KDd, na całej trasie zliczenia graficznego drogi statku |
| R.1.2 | Opisanie kątów drogi nad dnem |
| R.1.3 | Opisanie pozycji zliczonych i obserwowanych |
| R.1.4 | Wykreślenie metodą graficzną czynnego uwzględniania prądu |
| R.1.5 | Wykreślenie metodą graficzną biernego uwzględniania prądu |
| R.1.6 | Wykreślenie pozycji z z zamiaru i odległości |
| R.1.7 | Wykreślenie pozycji z dwóch kątów poziomych |
| R.1.8 | Wykreślenie pozycji z dwóch namiarów |
| R.1.9 | Wykreślenie metodą graficzną elementów prądu |
| R.1.10 | Estetyka pracy na mapie |
| R.2 | Rezultat 2: Obliczenia nawigacyjne przy czynnym uwzględnianiu wiatru i prądu |
| R.2.1 | Współrzędne Pozycji-1. $\varphi_1 = 55^\circ 46,5' N$, $\lambda_1 = 020^\circ 52,0' E$ <i>Kryterium spełnione, gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: ($\pm 2'$)</i> |
| R.2.2 | Obliczenie kursu żyrokompasowego na pierwszym kursie statku. $K\check{Z} = 173,0^\circ$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 5^\circ$)</i> |
| R.2.3 | Obliczenie prędkości względem logu na pierwszym kursie statku $V_L = 6,1 w$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 1 w$ węzeł)</i> |
| R.2.4 | Obliczenie drogi po wodzie na pierwszym kursie statku. $D_w = 7,4 Mm$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mila morska)</i> |
| R.2.5 | Współrzędne Pozycji-2. $\varphi_2 = 55^\circ 37,0' N$, $\lambda_2 = 020^\circ 56,6' E$ <i>Kryterium spełnione, gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: ($\pm 2'$)</i> |
| R.2.6 | Obliczenie odczytu logu w Pozycji-2. $OL_2 = 07,6$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mila morska)</i> |
| R.2.7 | Obliczenie kursu żyrokompasowego na drugim kursie statku. $K\check{Z} = 215,5^\circ$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 5^\circ$)</i> |
| R.2.8 | Obliczenie czasu osiągnięcia Pozycji-3. $T_3 = 2217$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 5 minuty)</i> |
| R.2.9 | Obliczenie odczytu logu w Pozycji-3. $OL_3 = 31,0$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mila morska)</i> |
| R.2.10 | Współrzędne Pozycji-3. $\varphi_3 = 55^\circ 10,9' N$, $\lambda_3 = 020^\circ 41,3' E$ <i>Kryterium spełnione, gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: ($\pm 2'$)</i> |
| R.3 | Rezultat 3: Obliczenia nawigacyjne przy biernym uwzględnianiu wiatru i prądu |
| R.3.1 | Obliczenie kąta drogi nad dnem statku. $KDd = 236,0^\circ$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 5^\circ$).</i> |
| R.3.2 | Obliczenie prędkości statku nad dnem $V_d = 9,3 w$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 1 w$ węzeł)</i> |
| R.3.3 | Obliczenie prędkości statku względem logu $V_L = 10,3 w$ |
| R.3.4 | Obliczenie różnicy odczytów logu. $ROL = 15,5$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mila morska)</i> |
| R.3.5 | Obliczenie drogi statku nad dnem. $D_d = 14,0 Mm$ <i>Kryterium spełnione, gdy, wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mila morska)</i> |
| R.3.6 | Obliczenie drogi statku po wodzie. $D_w = 15,1 Mm$ <i>Kryterium spełnione, gdy, wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mila morska)</i> |
| R.3.7 | Obliczenie czasu osiągnięcia Pozycji-4. $T_4 = 2347$ <i>Kryterium spełnione, gdy, wartość mieści się w tolerancji: (± 5 minuty)</i> |
| R.3.8 | Obliczenie odczytu logu w Pozycji-4. $OL_4 = 46,5$ <i>Kryterium spełnione, gdy, wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mila morska).</i> |
| R.3.9 | Współrzędne Pozycji-4. $\varphi_4 = 55^\circ 03,3' N$, $\lambda_4 = 020^\circ 21,2' E$ <i>Kryterium spełnione, gdy, obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: ($\pm 2'$).</i> |
| R.4 | Rezultat 4: Obliczenia nawigacyjne przy określaniu parametrów prądu |
| R.4.1 | Współrzędne pozycji obserwowanej (Pozycja-5). $\varphi_5 = 55^\circ 03,2' N$, $\lambda_5 = 020^\circ 19,7' E$ <i>Kryterium spełnione, gdy, obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: ($\pm 2'$)</i> |
| R.4.2 | Obliczenie kąta drogi po wodzie statku |
| R.4.3 | Obliczenie prędkości statku po wodzie. $V_w = 15,5 w$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mila morska)</i> |
| R.4.4 | Wyznaczenie współrzędnych pozycji zliczonej (Pozycja-6). |
| R.4.5 | Współrzędne pozycji obserwowanej (Pozycja-7). $\varphi_7 = 55^\circ 17,9' N$, $\lambda_7 = 020^\circ 24,5' E$ <i>Kryterium spełnione, gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: ($\pm 2'$)</i> |
| R.4.6 | Obliczenie prędkości statku nad dnem $V_d = 15,0 w$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 1 w$ węzeł)</i> |
| R.4.7 | Obliczenie kąta drogi nad dnem statku |
| R.4.8 | Obliczenie kierunku i prędkości prądu |
| R.5 | Rezultat 5: Zliczenie matematyczne drogi statku |

| | |
|------------|---|
| R.5.1 | Obliczenie drogi statku po wodzie. $D_w = 38,9 Mm$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mili morskiej)</i> |
| R.5.2 | Obliczenie drogi statku nad dnem. $D_d = 44,9 Mm$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mili morskiej)</i> |
| R.5.3 | Obliczenie różnicy szerokości geograficznej za czas manewrowania. $\Delta\varphi = -26,8'$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 1'$)</i> |
| R.5.4 | Obliczenie zbieżności nawigacyjnego za czas manewrowania. $\Delta I = +1,4 Mm$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mili morskiej)</i> |
| R.5.5 | Obliczenie różnicy odczytów logu za czas manewrowania. $ROL = 40,1$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mili morskiej)</i> |
| R.5.6 | Obliczenie średniej szerokości geograficznej za czas manewrowania. $\varphi_{\text{sr}} = 54^\circ 52,6' N$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 1'$)</i> |
| R.5.7 | Obliczenie różnicy długości geograficznej za czas manewrowania. $\Delta\lambda = +2,4'$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 1'$)</i> |
| R.5.8 | Obliczenie czasu zakończenia manewrów. $\text{Czas zakończenia manewrów} = 1500$ |
| R.5.9 | Obliczenie odczytu logu w pozycji zakończenia manewrowania. $OL_2 = 79,1$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 1 mili morskiej)</i> |
| R.5.10 | Współrzędne pozycji zakończenia manewrowania. $\varphi_B = 54^\circ 39,2' N$, $\lambda_B = 019^\circ 08,4' E$ <i>Kryterium spełnione, gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: ($\pm 2'$)</i> |
| R.6 | Rezultat 6: Zaplanowanie akcji zapobiegawczej przez zmianę kursu statku własnego |
| R.6.1 | Wykreślenie na nakresie radarowym wektorów |
| R.6.2 | Obliczenie kursu rzeczywistego obserwowanej jednostki. $K_0 = 220,0^\circ$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: ($\pm 20^\circ$)</i> |
| R.6.3 | Obliczenie prędkości rzeczywistej obserwowanej jednostki. $V_0 = 20 w$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 5 węzeł)</i> |
| R.6.4 | Obliczenie odległości minimalnego zbliżenia $CPA = 0 kabli$ |
| R.6.5 | Obliczenie czasu minimalnego zbliżenia $TCPA = \text{za } 13,5 \text{ min od P2 lub o } 16:16:30$ <i>Kryterium spełnione, gdy wartość mieści się w tolerancji: (± 5 minuty)</i> |
| R.6.6 | Obliczenie Aspektu |
| R.6.7 | Wykreślenie na nakresie radarowym wektora K_w po wykonaniu manewru antykolizyjnego |
| R.6.8 | Obliczenie kursu rzeczywistego statku własnego po wykonaniu manewru |