

Nazwa
kwalifikacji:**Eksploatacja systemów mechatronicznych w rolnictwie**Oznaczenie
kwalifikacji:**M.46**

Numer zadania:

01

Kod arkusza:

M.46-01-SG_zo

Lp.	Elementy podlegające ocenie/kryteria oceny
R.1	Rezultat 1: Wykaz urządzeń (podzespołów) niezbędnych do modernizacji wyposażenia,
	<i>zapisane (zapisy mogą być inaczej sformułowane, należy ocenić sens merytoryczny):</i>
R.1.1	Modem GSM
R.1.2	Karta SIM
R.1.3	Antena GSM
R.1.4	Czujnik prędkości
R.1.5	Odbiornik GPS
R.1.6	Prześciówka 9-3 pin
R.1.7	Moduł przechyleń „GPS TILT – Module”
R.1.8	Pamięć zewnętrzna z portem USB
R.2	Rezultat 2: Wykaz i opis aplikacji, które należy zakupić i aktywować po okresie ich testowania,
	<i>zapisane (zapisy mogą być inaczej sformułowane, należy ocenić sens merytoryczny):</i>
R.2.1	TRACK-Leader - system wspierający kierowcę pojazdu w jeździe równoległymi ścieżkami na polu
R.2.2	SECTION-Control - automatyczne otwieranie i zamykanie sekcji. Moduł dodatkowy do TRACK-Leader
R.2.3	VARIABLE RATE – Control - Pozwala na pracę z kartami aplikacyjnymi zapisanymi w formacie shp. Moduł dodatkowy do TRACK-Leader
R.2.4	Zdający nie zapisał aplikacji TRACK-Leader TOP
R.2.5	Zdający nie zapisał aplikacji FIELD-Nav
R.3	Rezultat 3: Dobór odbiornika GPS (wraz z uzasadnieniem jego wyboru), dobór sterownika GPS oraz opis procedury aktywacji wskazanego odbiornika GPS
	<i>zapisane (zapisy mogą być inaczej sformułowane, należy ocenić sens merytoryczny):</i>
R.3.1	Typ odbiornika – Typ B,
R.3.2	ponieważ zgadza się typ gniazda i napięcie zasilające
R.3.3	Nazwa sterownika – GPS STD
<i>Procedura aktywacji</i>	
R.3.4	Przejdź do ekranu „Sterowniki”
R.3.5	Zaznaczyć „GPS”
R.3.6	Kliknąć na „GPS”
R.3.7	Zaznaczyć wiersz ze sterownikiem
R.3.8	Kliknąć na oznaczony wiersz
R.3.9	Zresetować terminal
R.4	Rezultat 4: Wymagania konieczne przed przystąpieniem do konfiguracji odbiornika DGPS, wybór sygnału korekcyjnego oraz sposób podłączenia sensora prędkości do terminala
	<i>zapisane (zapisy mogą być inaczej sformułowane, należy ocenić sens merytoryczny):</i>
	<i>Wymagania konieczne przed przystąpieniem do konfiguracji .</i>
R.4.1	Odbiornik GPS jest podłączony do gniazda C terminalu.
R.4.2	Odpowiedni sterownik jest aktywny.
R.4.3	Sterownik zewnętrznego wskaźnika kierunku „Lightbar ME” jest dezaktywowany.

R.4.4	Zewnętrzny wskaźnik kierunku „Lightbar” nie jest podłączony.
R.4.5	Rodzaj sygnału korekcyjnego dla UE - Wybrać EGNOS EU.
<i>Sposób podłączenia czujnika prędkości do terminala *</i>	
R.4.6	Oznaczenie przyłącza - zapisano „gniazdo B”
R.4.7	Nazwa artykułu zapisano - przejściówka z 9-pinowej wtyczki na 3-pinowe gniazdo
R.4.8	Numer artykułu 31302497
R.5	Rezultat 5: Procedura konfiguracji modułu przechyleń „GPS TILT-Module”
	<i>zapisane (zapisy mogą być inaczej sformułowane, należy ocenić sens merytoryczny):</i>
<i>Wymagania konieczne przed przystąpieniem do konfiguracji modułu przechyleń</i>	
R.5.1	Moduł przechyleń „GPS TILT-Module” jest podłączony
R.5.2	Sterownik zewnętrznego wskaźnika kierunku „Lightbar ME” jest dezaktywowany
R.5.3	Zewnętrzny wskaźnik kierunku „Lightbar” nie jest podłączony
<i>Czynności prowadzące do wykonania konfiguracji modułu przechyleń</i>	
R.5.4	Zmierzyć odległość pomiędzy środkiem odbiornika GPS, powierzchnia ziemi
R.5.5	Włączyć terminal
R.5.6	Wejść do ekranu konfiguracji modułu przechyleń
R.5.7	Wprowadzić wartość w wierszu „Wysokość anteny”
R.5.8	Ustawić traktor na poziomej powierzchni
R.5.9	Kliknąć na „Kalibracja punktu zero”
R.6	Rezultat 6: Parametry konfiguracji modułu przechyleń i położenia anteny
	<i>zapisane:</i>
R.6.1	Wysokość anteny – zapisano „2605 mm” lub „2605”
R.6.2	Przesun. Y – zapisano „minus 450 mm” lub „- 450”
R.6.3	Przesun. X – zapisano „1600 mm” lub „1600”

* Jako sensor prędkości może także zostać użyty wcześniej podłączony odbiornik GPS, nie musi (ale może) zostać podłączony dodatkowy czujnik prędkości z pomocą 3 pinowego gniazda. Jeżeli uczeń odpowie, że źródłem prędkości będzie odbiornik GPS zamontowany wcześniej to należy uznać za spełnione kryteria 4.6, 4.7 i 4.8.