

Nazwa kwalifikacji: Pełnienie wachty morskiej i portowej

Oznaczenie kwalifikacji: A.39

Numer zadania: 01

Kod arkusza: A.39-01-01 zo

Lp.	Elementy podlegające ocenie/kryteria oceny
<b>R.1</b>	<b>Rezultat 1: Nakres drogi statku na kalce technicznej</b>
R.1.1	Wykreślenie pozycji z dwóch kątów poziomych
R.1.2	Wykreślenie pozycji z namiaru i odległości
R.1.3	Wykreślenie pozycji z namiaru i odległości
R.1.4	Wykreślenie metodą graficzną czynnego uwzględniania prądu
R.1.5	Wykreślenie metodą graficzną biernego uwzględniania prądu
R.1.6	Opisanie pozycji zliczonych i obserwowanych logiem i czasem
R.1.7	Opisanie kątów drogi nad dnem
R.1.8	Wykreślenie na kalce KDd i KDw na całej trasie zliczenia graficznego drogi statku
R.1.9	Estetyka pracy na mapie
<b>R.2</b>	<b>Rezultat 2: Obliczenia nawigacyjne przy czynnym uwzględnianiu wiatru i prądu</b>
R.2.1	Współrzędne Pozycji-1. $\varphi_1 = 54^{\circ}18,8'N$ , $\lambda_1 = 015^{\circ}31,8'E$ <i>Kryterium spełnione gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: <math>\pm 2'</math></i>
R.2.2	Obliczenie kąta drogi nad dnem na pierwszym kursie statku. $KDd = 358,5^{\circ}$ <i>Kryterium spełnione wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2^{\circ}</math></i>
R.2.3	Obliczenie kursu żyrokompasowego na pierwszym kursie statku. $KZ = 342^{\circ}$ <i>Kryterium spełnione wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2^{\circ}</math></i>
R.2.4	Obliczenie czasu osiągnięcia Pozycji-2. $T2 = 2248$ <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 5'</math></i>
R.2.5	Współrzędne Pozycji-2. $\varphi_2 = 54^{\circ}51,3'N$ , $\lambda_2 = 015^{\circ}30,2'E$ <i>Kryterium spełnione gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: <math>\pm 2'</math></i>
R.2.6	Obliczenie kąta drogi nad dnem na drugim kursie statku. $KDd = 332^{\circ}$ <i>Kryterium spełnione wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2^{\circ}</math></i>
R.2.7	Obliczenie kursu żyrokompasowego na drugim kursie statku. $KZ = 309,5^{\circ}$ <i>Kryterium spełnione wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2^{\circ}</math></i>
R.2.8	Obliczenie prędkości statku nad dnem na drugim kursie statku. $V_d = 15,4$ w <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2</math> węzły</i>
R.2.9	Obliczenie drogi statku nad dnem na drugim kursie statku. $D_d = 26$ Mm <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2</math> mile morskie</i>
R.2.10	Współrzędne Pozycji-3. $\varphi_3 = 55^{\circ}14,3'N$ , $\lambda_3 = 015^{\circ}09,0'E$ <i>Kryterium spełnione gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: <math>\pm 2'</math></i>
<b>R.3</b>	<b>Rezultat 3: Obliczenia nawigacyjne przy biernym uwzględnianiu wiatru i prądu</b>
R.3.1	Obliczenie kąta drogi nad dnem statku. $KDd = 322,5^{\circ}$ <i>Kryterium spełnione wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2^{\circ}</math></i>
R.3.2	Obliczenie prędkości statku nad dnem $V_d = 9,2$ w <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2</math> węzły</i>
R.3.3	Obliczenie czasu osiągnięcia Pozycji-4. $T4 = 01:29$ <i>Kryterium spełnione gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: <math>\pm 5'</math></i>
R.3.4	Obliczenie odczytu logu w Pozycji-4. $OLA = 78,5$ <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 2</math> mile morskie</i>
R.3.5	Współrzędne Pozycji-4. $\varphi_4 = 55^{\circ}21,4'N$ , $\lambda_4 = 014^{\circ}59,0'E$ <i>Kryterium spełnione gdy obie współrzędne mieszczą się w tolerancji: <math>\pm 2'</math></i>
<b>R.4</b>	<b>Rezultat 4: Obliczenia wysokości i momentów wystąpienia pływów przy pomocy Admiralty Tide Tables</b>
R.4.1	Tabela 3. TIME HW 04:29 LW 22:24
R.4.2	Tabela 3. HEIGHT HW 3,9 LW 2,2
R.4.3	Tabela 3. RANGE 1,7
R.4.4	Tabela 3 Wysokość pływu 3,1 m <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 0,1</math> m</i>
R.4.5	Tabela 4. TIME HW 07:30 LW 01:27
R.4.6	Tabela 4. HEIGHT HW 5,0 LW 0,7
R.4.7	Tabela 4. TIME od 05:05 do 10:15 <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 10</math> min</i>
<b>R.5</b>	<b>Rezultat 5: Obliczenia nawigacyjne i sporządzona tabela dewiacji</b>
R.5.1	Obliczenie w tabeli dla $KK = 000^{\circ}$ dewiacji = $2,0^{\circ}$
R.5.2	Obliczenie w tabeli dla $KK = 045^{\circ}$ dewiacji = $0,5^{\circ}$
R.5.3	Obliczenie w tabeli dla $KK = 090^{\circ}$ dewiacji = $-2,5^{\circ}$
R.5.4	Obliczenie w tabeli dla $KK = 135^{\circ}$ dewiacji = $-4^{\circ}$
R.5.5	Obliczenie w tabeli dla $KK = 180^{\circ}$ dewiacji = $-1,5^{\circ}$
R.5.6	Obliczenie w tabeli dla $KK = 225^{\circ}$ dewiacji = $2,0^{\circ}$
R.5.7	Obliczenie w tabeli dla $KK = 270^{\circ}$ dewiacji = $4^{\circ}$
R.5.8	Obliczenie w tabeli dla $KK = 315^{\circ}$ dewiacji = $3,0^{\circ}$
R.5.9	Wykreślenie krzywej dewiacji kompasu magnetycznego
R.5.10	Wypełnienie tabeli dewiacji, odczytanymi z krzywej, wartościami dewiacji kompasu magnetycznego
<b>R.6</b>	<b>Rezultat 6: Analityczne uwzględnianie oddziaływania wiatru i prądu</b>
R.6.1	Obliczenie całkowitej poprawki kompasu magnetycznego. $cp = 0^{\circ}$ <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 0,5^{\circ}</math></i>
R.6.2	Obliczenie kąta drogi po wodzie. $KDw = 145,0^{\circ}$ <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 0,5^{\circ}</math></i>
R.6.3	Obliczenie współczynnika "q". $q = 50$ , <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 0,5^{\circ}</math></i>
R.6.4	Obliczenie współczynnika "m". $m = 0,2$
R.6.5	Obliczenie kąta znosu "β". $\beta = 7,7^{\circ}$
R.6.6	Obliczenie kąta drogi po nad dnem. $KDd = 152,7^{\circ}$ <i>Kryterium spełnione gdy wartość mieści się w tolerancji: <math>\pm 0,5^{\circ}</math></i>
R.6.7	Obliczenie współczynnika prędkości statku "K". $K = 1,14$
R.6.8	Obliczenie prędkości statku nad dnem. $V_d = 22,8$ węzła