

Nazwa kwalifikacji: **Wykonywanie pomiarów sytuacyjnych, wysokościowych i realizacyjnych oraz opracowywanie wyników tych pomiarów**

Oznaczenie kwalifikacji: **BD.31**

Numer zadania: **01**

Wypełnia zdający

Numer PESEL zdającego*

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

Miejsce na naklejkę z numerem
PESEL i z kodem ośrodka

Czas trwania egzaminu: **180 minut**

BD.31-01-20.01-SG

EGZAMIN POTWIERDZAJĄCY KWALIFIKACJE W ZAWODZIE

Rok 2020

CZĘŚĆ PRAKTYCZNA

**PODSTAWA PROGRAMOWA
2017**

Instrukcja dla zdającego

1. Na pierwszej stronie arkusza egzaminacyjnego wpisz w oznaczonym miejscu swój numer PESEL i naklej naklejkę z numerem PESEL i z kodem ośrodka.
2. Na KARCIE OCENY w oznaczonym miejscu przyklej naklejkę z numerem PESEL oraz wpisz:
 - swój numer PESEL*,
 - oznaczenie kwalifikacji,
 - numer zadania,
 - numer stanowiska.
3. KARTĘ OCENY przekaz zespołowi nadzorującemu.
4. Sprawdź, czy arkusz egzaminacyjny zawiera 7 stron i nie zawiera błędów. Ewentualny brak stron lub inne usterki zgłoś przez podniesienie ręki przewodniczącemu zespołu nadzorującego.
5. Zapoznaj się z treścią zadania oraz stanowiskiem egzaminacyjnym. Masz na to 10 minut. Czas ten nie jest wliczany do czasu trwania egzaminu.
6. Czas rozpoczęcia i zakończenia pracy zapisze w widocznym miejscu przewodniczący zespołu nadzorującego.
7. Wykonaj samodzielnie zadanie egzaminacyjne. Przestrzegaj zasad bezpieczeństwa i organizacji pracy.
8. Jeżeli w zadaniu egzaminacyjnym występuje polecenie „zgłoś gotowość do oceny przez podniesienie ręki”, to zastosuj się do polecenia i poczekaj na decyzję przewodniczącego zespołu nadzorującego.
9. Po zakończeniu wykonania zadania pozostaw rezultaty oraz arkusz egzaminacyjny na swoim stanowisku lub w miejscu wskazanym przez przewodniczącego zespołu nadzorującego.
10. Po uzyskaniu zgody zespołu nadzorującego możesz opuścić salę/miejsce przeprowadzania egzaminu.

Powodzenia!

* w przypadku braku numeru PESEL – seria i numer paszportu lub innego dokumentu potwierdzającego tożsamość

Zadanie egzaminacyjne

Dane i zasygnalizowane są punkty osnowy 1001, 1002, 1003, punkty kontrolowane 1', 2' oraz punkt ST będący stanowiskiem pomiarowym. Wysokość stanowiska $H_{ST} = 100,00$ m.

Współrzędne X i Y punktów 1001, 1002, 1003 oraz wysokości pierwotne punktów 1 i 2 są dane i zamieszczone w tabelach 1 i 2.

Na stanowisku ST, zgodnie z rysunkami 1 i 2, wykonaj pomiary:

- kątów poziomych α_1 i α_2 metodą pojedynczego kąta,
- kątów pionowych zenitalnych: z_1' do punktu 1' i z_2' do punktu 2',
- odległości poziomych: $d_{ST-1'}$ do punktu 1' i $d_{ST-2'}$ do punktu 2'.

Dodatkowo zmierz wysokość instrumentu i .

Do pomiarów użyj tachimetru elektronicznego. Po spoziomowaniu i scentrowaniu instrumentu zgłoś, przez podniesienie ręki, gotowość do wykonania pomiarów.

Na podstawie wykonanych pomiarów oblicz:

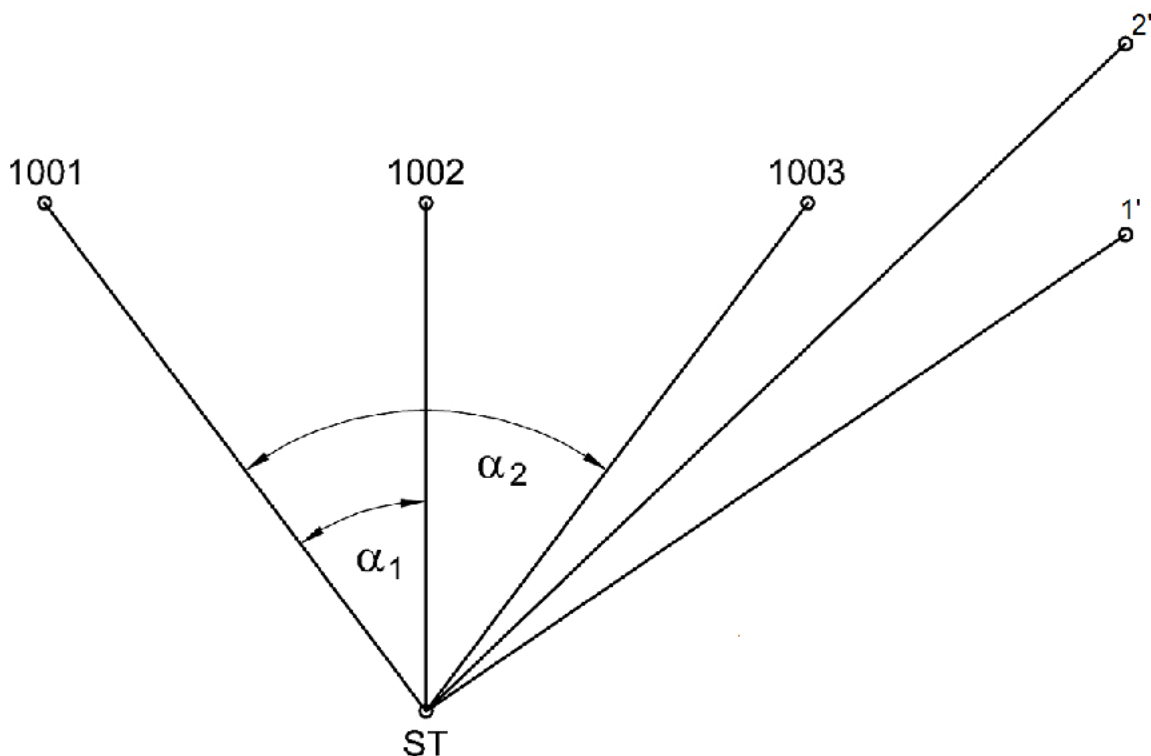
- współrzędne X, Y punktu ST metodą wcięcia wstecz,
- wysokości punktów kontrolowanych H_1' i H_2' metodą niwelacji trygonometrycznej,
- przemieszczenia pionowe p_1 i p_2 punktów 1 i 2.

Wyniki pomiarów i obliczeń zapisz w odpowiednich dziennikach i tabelach z następującą precyzją:

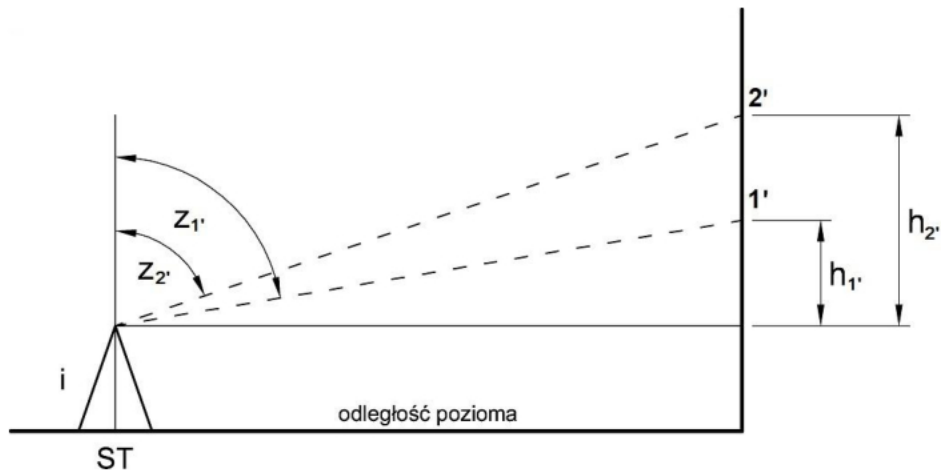
- 0,01 m dla współrzędnych, wysokości, przemieszczeń pionowych oraz odległości,
- 0,0001^g dla kątów.

Wyznaczone przemieszczenia pionowe p_1 i p_2 nanieś na wykresy przemieszczeń w skali 1:10.

Po zakończeniu pomiarów uporządkuj stanowisko egzaminacyjne – odłóż sprzęt i instrument pomiarowy w miejsce pobrania.



Rysunek 1. Szkic rozmieszczenia punktów kontrolowanych 1' i 2' względem punktów osnowy 1001, 1002, 1003 oraz ST



Rysunek 2. Rzut pionowy położenia punktów kontrolowanych 1' i 2'

Tabela 1. Wykaz współrzędnych punktów osnowy

Nr punktu	X [m]	Y [m]
1001	1000,00	1000,00
1002	1002,00	1000,00
1003	1004,00	1000,00

Tabela 2. Wysokości pierwotne punktów kontrolowanych

Nr punktu	H_i [m]
1	101,40
2	102,10

Wzory pomocnicze

Wyznaczenie wysokości punktu: $H_{i'} = H_{ST} + i + h_{i'}$

Wyznaczenie przewyższenia: $h_{i'} = d_i \cdot \text{ctg } z_{i'}$

Wyznaczenie przemieszczenia pionowego: $p_i = H_{i'} - H_i$

Rozwinięcie formy rachunkowej do obliczenia wcięcia wstecz:

$$F_0 = \frac{F_1}{F_2} \quad \Delta X_{1001-ST} = \frac{1 \cdot f_1 - f_2 \cdot F_0}{(F_0)^2 + (1)^2} \quad \begin{aligned} f_1 &= \Delta X_{1001-1002} \cdot (+1) - \Delta Y_{1001-1002} \cdot \text{ctg } \alpha_1 \\ f_2 &= \Delta X_{1001-1002} \cdot \text{ctg } \alpha_1 + \Delta Y_{1001-1002} \cdot (+1) \end{aligned}$$

Czas przeznaczony na wykonanie zadania wynosi 180 minut.

Ocenię podlegać będą 6 rezultatów:

- wyniki pomiaru i obliczenia kątów poziomych α_1 i α_2 ,
 - wyniki pomiaru i obliczenia kątów pionowych zenitalnych z_1' i z_2' ,
 - odległości poziome $d_{ST-1'}$ i $d_{ST-2'}$ stanowiska ST do punktów 1' i 2',
 - obliczenia współrzędnych X, Y punktu ST metodą wcięcia wstecz,
 - obliczenia wysokości $H_{1'}$ i $H_{2'}$ punktów kontrolowanych 1' i 2',
 - obliczenia przemieszczeń pionowych p_1 i p_2 oraz wykresy przedstawiające te przemieszczenia
- oraz
- przebieg poziomowania i centrowania tachimetru elektronicznego.

Wyniki pomiaru i obliczenia kątów poziomych α_1 i α_2 Dziennik pomiaru kątów poziomych

Oznaczenie stanowiska	Oznaczenie celu	I położenie lunety		II położenie lunety		Wartość kąta z położenia: I II	Średnia wartość kąta poziomego	Obliczenia kontrolne		Data: XXX	
		Odczyt: A B	Średnia	Odczyt: A B	Średnia			Sumy średnich odczytów I+II dla poszczególnych odczytów	Różnica sum obliczonych w kol. 09 $\frac{1}{2}$ różnicy = kąt	Obserwator: XXX	
		g c cc	c cc	g c cc	c cc					g c cc	g c cc
01	02	03	04	05	06	07	08	09	10	11	
ST	1001										
	1002										
ST	1001										
	1003										

Wyniki pomiaru i obliczenia kątów pionowych zenitalnych z_1' i z_2' Dziennik pomiaru kątów pionowych

Oznaczenie stanowiska	Oznaczenie celu	I położenie lunety		II położenie lunety		Kąt pionowy z położenia I i II $z_1 = O_I$ $z_{II} = 400^g - O_{II}$	Średni kąt pionowy $z = \frac{1}{2}(z_1 + z_{II})$ $\frac{1}{2}(O_I - O_{II} + 400^g)$	Suma odczytów: $O_I + O_{II}$	Kontrola		Data pomiaru: XXXXXX
		Odczyt: O_I	Średnia B	Odczyt: O_{II}	Średnia B			Błąd indeksu $\mu = \frac{1}{2}(O_I + O_{II} - 400^g)$	Błąd indeksu $\mu = O_{II} + z - 400^g$	Obserwator: XXXXXXXX	
		g c cc	c cc	g c cc	c cc					g c cc	g c cc
01	02	03	04	05	06	07	08	09	10	11	
ST	1'										Wysokość instrumentu: i = m
	2'										

Odległości poziome $d_{ST-1'}$ i $d_{ST-2'}$ stanowiska ST do punktów 1' oraz 2'

Oznaczenie stanowiska	Oznaczenie celu	Odległość pozioma d		Średnia odległość pozioma [m]
		I pomiar [m]	II pomiar [m]	
01	02	03	04	05
ST	1'			
ST	2'			

Obliczenia współrzędnych X, Y punktu ST metodą wcięcia wstecz

<p>Szkic:</p>			FORMA RACHUNKOWA NA WCIĘCIE WSTECZ punktu ST							
			$\Delta x_{1001-1002}$		$\Delta y_{1001-1002}$		$\Delta x_{1001-1003}$		$\Delta y_{1001-1003}$	
			$\text{ctg } \alpha_1$		+1	+1	$-\text{ctg } \alpha_2$		-1	-1
			f_1		f_2		$\Delta x_{1001-ST}$		$\Delta y_{1001-ST}$	
		F_0		+1		X_{ST}		Y_{ST}		
Ozn. pkt.	X [m]	Y [m]	Kąty g c cc		Wzory:		Kontrola: Obliczenie kątów ze współrzędnych			
1001			α_1		$F \equiv f g \equiv \begin{vmatrix} \Delta x_{1001-1002} & \Delta y_{1001-1002} \\ \text{ctg } \alpha_1 & +1 \end{vmatrix} \begin{vmatrix} \Delta x_{1001-1003} & \Delta y_{1001-1003} \\ -\text{ctg } \alpha_2 & -1 \end{vmatrix}$		$\text{tg } \alpha_1 = \frac{\begin{vmatrix} \Delta x_{ST-1001} & \Delta y_{ST-1001} \\ \Delta x_{ST-1002} & \Delta y_{ST-1002} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} \Delta x_{ST-1001} & \Delta y_{ST-1001} \\ \Delta x_{ST-1003} & \Delta y_{ST-1003} \end{vmatrix}} =$			
1002			α_2		$\Delta x_{1001-ST} = \begin{vmatrix} f_1 & f_2 \\ F_0 & 1 \end{vmatrix}_{[1]}$		$\text{tg } \alpha_2 = \frac{\begin{vmatrix} \Delta x_{ST-1001} & \Delta y_{ST-1001} \\ \Delta x_{ST-1003} & \Delta y_{ST-1003} \end{vmatrix}}{\begin{vmatrix} \Delta x_{ST-1001} & \Delta y_{ST-1001} \\ \Delta x_{ST-1002} & \Delta y_{ST-1002} \end{vmatrix}} =$			
1003			β		$\Delta y_{1001-ST} = -F_0 \Delta x_{1001-ST}$		$\alpha_1^{\text{obl}} = \dots \quad \alpha_2^{\text{obl}} = \dots$			

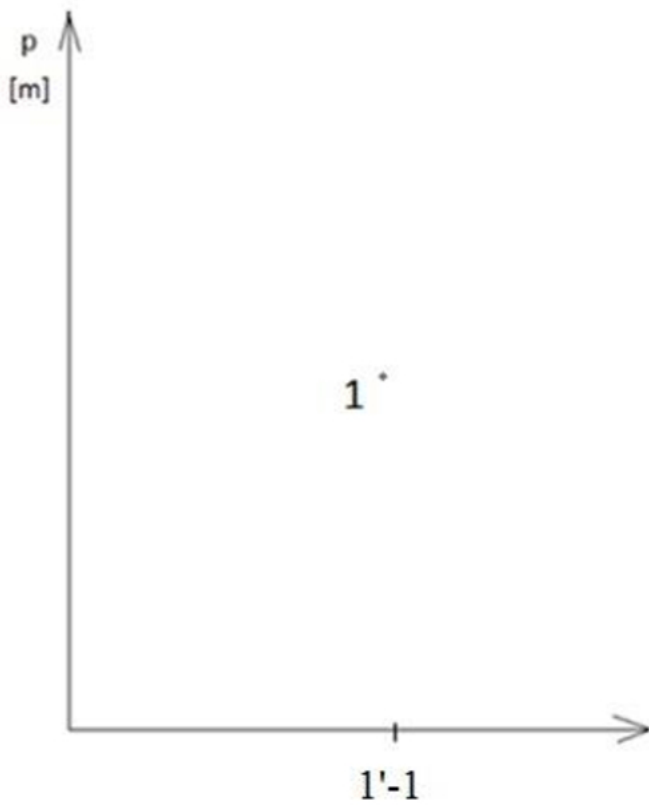
Obliczenia wysokości $H_{1'}$ i $H_{2'}$ punktów kontrolowanych 1' i 2'

Oznaczenie punktu	Suma wartości przewyższenia i wysokości instrumentu (i + h _r) [m]	Wartość wysokości $H_{i'}$ [m]
1'		
2'		

Obliczenia przemieszczeń pionowych p_1 i p_2

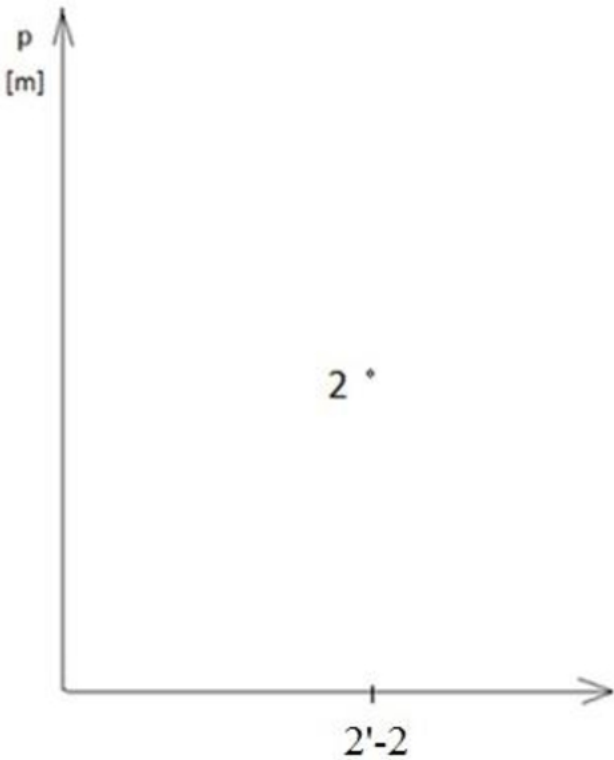
Oznaczenie punktu	Wartość przemieszczenia punktu $p_i = H_{i'} - H_i$ [m]
1	
2	

**Wykres przedstawiający przemieszczenie pionowe p_1 punktu 1
w skali 1:10**



p - przemieszczenie osiadanie (-) wypiętrzenie (+)

**Wykres przedstawiający przemieszczenie pionowe p_2 punktu 2
w skali 1:10**



p - przemieszczenie osiadanie (-) wypiętrzenie (+)

Miejsce na obliczenia
(nie podlegają ocenie)

A large grid of graph paper, consisting of 30 columns and 40 rows of small squares, intended for calculations. The grid is empty and occupies the central portion of the page.