

Nazwa kwalifikacji: **Eksplotacja systemów mechatronicznych w rolnictwie**Oznaczenie kwalifikacji: **MG.42**Numer zadania: **01**Kod arkusza: **MG.42-01-SG\_zo**

Lp.	Elementy podlegające ocenie/kryteria oceny
<b>R.1</b>	<b>Rezultat 1: Wykaz urządzeń ( podzespołów) niezbędnych do modernizacji wyposażenia,</b>
	<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	Przejsćiówka 9-3 pin
R.1.7	Moduł przechyleń „GPS TILT – Module”
R.1.8	Pamięć zewnętrzna z portem USB
<b>R.2</b>	<b>Rezultat 2: Wykaz i opis aplikacji, które należy zakupić i aktywować po okresie ich testowania,</b>
	<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 <b>nie zapisał</b> aplikacji TRACK-Leader TOP
R.2.5	Zdający <b>nie zapisał</b> aplikacji FIELD-Nav
<b>R.3</b>	<b>Rezultat 3: Dobór odbiornika GPS ( wraz z uzasadnieniem jego wyboru), dobór sterownika GPS oraz opis procedury aktywacji wskazanego odbiornika GPS</b>
	<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
R.3.4	Przejsć 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
<b>R.4</b>	<b>Rezultat 4: Wymagania konieczne przed przystąpieniem do konfiguracji odbiornika DGPS, wybór sygnału korekcyjnego oraz sposób podłączenia sensora prędkości do terminala</b>
	<i>zapisane (zapisy mogą być inaczej sformułowane, należy ocenić sens merytoryczny):</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.
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
<b>R.5</b>	<b>Rezultat 5: Procedura konfiguracji modułu przechyleń „GPS TILT-Module”</b>
	<i>zapisane (zapisy mogą być inaczej sformułowane, należy ocenić sens merytoryczny):</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
R.5.4	Zmierzyć odległość pomiędzy środkiem odbiornika GPS, powierzchnia ziemi
R.5.5	Włączyć terminal
R.5.6	Wejsć 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”
<b>R.6</b>	<b>Rezultat 6: Parametry konfiguracji modułu przechyleń i położenia anteny</b>
	<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 dodatkowo 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.