

MIWL2011	PUNKTACJA ŁĄCZNIE		PW OSA	99	PR – 9 TUKAN	101	PWR BALSZA II	63	Heweliusz	27
			Politechnika Warszawska	pkt	Politechnika Rzeszowska	pkt	Politechnika Wroclawska	pkt	Politechnika Gdańska	pkt
PRZYGOTOWANIE WSTĘPNE		20								
	przesłanie projektu wstępnego	6	T	6	T	6	N	0	T	6
	oblot	6	T	6	N	0	N	0	N	0
	strona internetowa z przebiegu prac	8	T	8	N	5	N	3	N	1
DOKUMENTACJA TECHNICZNA		50								
	wprowadzenie	2		2		2	T	2		
	projekt koncepcyjny systemu	4		4		4	T	4		
	naziemna stacja kontroli lotu	6		6		5	kilka linijek opisu	1		
	systemy pokładowe	6		5		6		4		
	urządzenie startowe	4		2		4		2		
	system odzysku	4		1		4		2		
	projekt wstępny płatowca	6	niedokładne obliczenia	4		5		4		
	projekt konstrukcyjny płatowca	6		3		6		2		
	opis budowy	6		4		5		4		
	program prób	6		2		3	zdawkowo	1		
PREZENTACJA PROJEKTU do 45 min		30		23		25		23		20
	czytelność dokumentacji									
	ograniczenia użytkowe									
	pewność startu i lądowania. Wyposażenie ratunkowe									
	sposób prezentacji wyników									
	realność wykonania zadania/koszt realizacji		Ok 3000 zł/szac ???			Ok 40000				
	nowatorskie rozwiązania techniczne					zwolnienie wózka przez bluetooth				
PRAKTYCZNA REALIZACJA ZADAŃ KONKURSOWYCH		100								
SPEŁNIENIE WYMAGAŃ I ZGODNOŚĆ Z DONUMENTACJĄ										
	płatowiec do 5 kg	12 (-1 pkt za 0,5 kg nadwagi)								
	masa			4150		5300	-2	6434	-3	
	wyważenie									
	gabaryty (zgodność z rysunkami)			odchyłka długości		zgodne		odchyłki		
Naziemna stacja kierowania lotem		12								
	Wyświetlane parametry			6		6		6		
	pozycja geograficzna	T		T						
	wysokość	T		T			T			
	IAS	T		T			N			
	Ground Speed	T		T			T			
	Kurs	T		T			T			
	odległość od stacji	N		N			N			
	kierunek na stację	T		T			T			
	Mapa z trasa lotu	T		T			N			
	przechylenie	T		T			T			
	pochylenie	T		T			T			
	stan baterii	N		T			T			
	waypointy	T		T			N			
	Obraz w czasie rzeczywistym	T		1	T	1	T	1		
	Zapis parametrów lotu do pliku	T		1	??		T	1		
	Ergonomia stanowiska/osłona przeciwsłoneczna	T		1	T	1	T	1		
	System planowania misji/zmiana trasy w czasie lotu	T/T		1	T/T	1	N	0		
	Automatyczna analiza obrazu	N		0		0	N	0		
	Obserwacja zadanego punktu	N		0		0		0		
PRZYGOTOWANIE DO STARTU		4								
	platforma powietrzna	Do 15 min-2 /15-25 min -1		2		0		0		
	stacja kierowania	Do 15 min-2 /15-25 min -1		2		2		2		
START		8								
	ręka	ręcznie 1/automatycznie 2		1				1		
	katapulta	ręcznie 2/automatycznie 4				4				
ŁĄDOWANIE Do 80 m		12								
	klasyczne/samolotowe	poza strefą 1/w strefie 2		2				2		
	spadochron wyzwalany ręcznie	poza strefą 2/w strefie 4				4				
	spadochron wyzwalany automatycznie	poza strefą 3/w strefie 6								
KONKURENCJE W LOCIE		100								
Odnalezienie obiektu w obszarze 1000 x 1000 metrów i podanie położenia z dokładnością do 25 metrów – 0,0002 stopnia szerokości i długości geograficznej, koloru i rodzaju znaku		16								
	odnalezienie obiektu	podczas lotu - 4/po locie – 2		6		4				
	Podanie pozycji z dokładnością do 50m	podczas lotu + 2/po locie+ 1								
	Podanie pozycji z dokładnością do 25m	podczas lotu + 4/po locie + 2								
Ciągła obserwacja nieruchomego obiektu naziemnego przez 60 sekund		12								
	Obiekt w polu widzenia przez 15 sekund	ręczne – 1/ automat – 2								
	Obiekt w polu widzenia przez 30 sekund	ręczne –2/ automat – 4								
	Obiekt w polu widzenia przez 60 sekund	ręczne –3/ automat – 6								
Lot po założonej trasie (odchyłka do 80 metrów)		20								
	Odchylenie od trasy 40m	ręczne – 1/ automat – 3								
	Odchylenie od trasy 20m	ręczne – 3/ automat – 5								
	Zmiana trasy w locie	ręczne + 1/ automat + 3								
Demonstracja próby lokalizacji obiektu w przypadku zagubienia (np. po lądowaniu w mocno zakrzewionym lub lesistym terenie)		4								
	środki doraźne, inwencja zespołu			1						
	wykorzystanie standardowego wyposażenia			1						
	zastosowanie dodatkowych, specjalnych środków technicznych			2						