

Nazwa
kwalifikacji:**Wykonywanie obsługi liniowej i hangarowej statków powietrznych**Oznaczenie
kwalifikacji:**MG.31**

Numer zadania:

01

Kod arkusza:

MG.31-01-ceniania

Wersja arkusza:

ia

Lp.	Elementy podlegające ocenie/kryteria oceny
R.1	Rezultat 1: Opis słowny działania układu sterowania lotkami – tabela 1
	<i>Zdający w tabeli 1 w kolumnie "PRAWDA / FAŁSZ" zapisać:</i>
R.1.1	w wierszu 1 - FAŁSZ /F
R.1.2	w wierszu 2 - PRAWDA /P
R.1.3	w wierszu 3 - FAŁSZ /F
R.1.4	w wierszu 4 - FAŁSZ /F
R.1.5	w wierszu 5 - PRAWDA /P
R.1.6	w wierszu 6 - FAŁSZ /F
R.1.7	w wierszu 7 - PRAWDA /P
R.1.8	w wierszu 8 - FAŁSZ /F
R.1.9	w wierszu 9 - FAŁSZ /F
R.1.10	w wierszu 10 - PRAWDA /P
R.2	Rezultat 2: Schemat blokowo-decyzyjny obrazujący sekwencyjność przebiegu diagnozowania niesprawności układu sterowania lotkami – tabela 2
	<i>(dopuszcza się inne sformułowania zachowujące sens rozwiązania)</i>
R.2.1	w wierszu A - Włącz zasilanie energią elektryczną z naziemnego źródła zasilania zgodnie z procedurą 20-40-01-860-801-A
R.2.2	w wierszu B - Ustaw mechanizm efektu trymerowego w pozycji neutralnej
R.2.3	w wierszu C - Na górnej tablicy przyrządów (Overhead Panel) wciśnij przyciski AILERON SHUTOFF SYS 1 i AILERON SHUTOFF SYS 2
R.2.4	w wierszu D - Czy na ekranie wskaźnika EICAS są wyświetlane komunikaty AIL SYS 1-2 INOP?
R.2.5	w wierszu E - Zainstaluj szpilkę regulacyjną nr 1 w ramieniu wolantu kapitana. Włącz kątomierz cyfrowy i naciskając przycisk ALT ZERO ustaw na wyświetlaczu 0°
R.2.6	w wierszu F - Odczytaj wartość pozostałości wychylenia (kąta niezgodności) wolantu wskazywaną na wyświetlaczu kątomierza cyfrowego i zapisz w Tabeli 1 jako D_{Left}
R.2.7	w wierszu G zapisać - Obróć wolant kapitana w prawo aż do oporu i pozwól na samoczynny powrót do pozycji wyjściowej (do zatrzymania)
R.2.8	w wierszu H zapisać - Czy różnica wskazań jest większa niż 2° ($ D_{Right} - D_{Left} > 2^\circ$)
R.2.9	w wierszu I zapisać - Sprawdź płynność ruchu i siły wymagane do obracania wolantu
R.2.10	w wierszu J zapisać - Czy występują wyczuwalne zacięcia / nadmierne opory ruchu?
R.3	Rezultat 3: Wykaz narzędzi, części zamiennych i materiałów wykorzystywanych podczas obsługi – uzupełniona tabela 3
	<i>Zdający w poszczególnych wierszach w tabeli 3 w kolumnach "Nazwa" i "Typ katalogowy" zapisać odpowiednio:</i>
R.3.1	Szpilka regulacyjna nr 1 - AGE 00248-401
R.3.2	Szpilka regulacyjna nr 2 - AGE 00248-405
R.3.3	Kątomierz cyfrowy - KS6005 (PRO3600)
R.3.4	Drut do zabezpieczenia połączeń gwintowych - MS20995C15
R.3.5	Samoprzylepna taśma papierowa - 2328
R.3.6	Zawlecza - IPC 27-14-00
R.4	Rezultat 4: Maksymalne, dopuszczalne wartości pozostałości kątowych po obrocie wolantu – tabela 4
	<i>Zdający w tabeli 4 zapisać</i>

R.4.1	w wierszu 1 w kolumnie w prawo: $3,5^\circ$
R.4.2	w wierszu 2 w kolumnie w lewo: 5°
R.4.3	w wierszu 3 w kolumnie w prawo: 5°
R.5	Rezultat 5: Wykres zależności $F = f(x)$ pomiędzy siłą działającą na sterownicę wolantu a jej przemieszczeniem – tabela 6 oraz rysunek 11
	<i>Zdający w tabeli 6 zapisał</i>
R.5.1	w pierwszej kolumnie, w wierszu x_b : 0
R.5.2	w pierwszej kolumnie, w wierszu F: 30
R.5.3	w ostatniej kolumnie, w wierszu x_b wartość z przedziału $[1,8 \div 1,9]$
R.5.4	w ostatniej kolumnie, w wierszu x wartość z przedziału $[34,0 \div 36,0]$
	<i>Wykres $F = f(x)$ posiada następujące cechy:</i>
R.5.5	opisana oś rzędnych: F [N]
R.5.6	opisana oś odciętych: x [cm]
R.5.7	zawiera odcinek przecinający oś rzędnych F w punkcie (0, 30)
R.5.8	zaznaczony jest punkt o współrzędnych $x = [34,0 \div 36,0]$, $F = [217,0 \div 217,4]$ lub F_{\max}