

## **Příloha č. 8** – Definice hranic pozorovacích oblastí traťových bodů a oblastí

**Sektory traťových bodů budou zadávány pomocí systému Filser.**

**Základními prvky jsou:**

R1	poloměr 1 (radius 1)
R2	poloměr 2 (radius 2)
A1	úhel 1 (angel 1)
A2	úhel 2 (angel 2)
A12	úhel 12 (angel 12)
jen páska	line only
TB na hranici sektoru	move origin

**Pro jednotlivé traťové body nabývají jednotlivé prvky následující vlastností:**

### **1. Odletový bod – start point:**

- A1 určuje *úhel 1*, který svírá osa odletového sektoru s jednou hranicí tohoto sektoru,
- R1 poloměr kružnice, která má střed ve VBT a ohraničuje výseč určenou hodnotou úhlu *A1* od osy odletového sektoru na obě strany,
- A2 určuje *úhel 2*, který svírá osa odletového sektoru s jednou hranicí tohoto sektoru,
- R2 poloměr kružnice, která má střed ve VBT a ohraničuje výseč určenou hodnotou úhlu *A2* od osy odletového sektoru na obě strany.

Osa odletového sektoru může nabývat následujících vlastností:

- Pevná hodnota (fixed value) osa sektoru je určena hodnotou úhlu *A12*, který je odletovým kursem k VBT.
- K následujícímu OBT (to next point) osa je automaticky natáčena k 1. OBT.

V případě zatržení *jen páska* je hodnota  $\frac{1}{2}$  délky pásky zadávána pouze hodnotou *R1*.

Pokud pořadatel zvolí metodu odletového kruhu, pak je nutné zatrhnout hodnotu *TB na hranici sektoru*. Tato volba nastaví délku trati zmenšenou o poloměr odletového kruhu.

### **2. Otočný bod – turn point**

- A1 určuje *úhel 1*, který svírá osa sektoru otočného bodu s jednou hranicí tohoto sektoru,
- R1 poloměr kružnice, která má střed v OBT a ohraničuje výseč určenou hodnotou úhlu *A1* od osy sektoru otočného bodu na obě strany,
- A2 určuje *úhel 2*, který svírá osa sektoru otočného bodu s jednou hranicí tohoto sektoru,
- R2 poloměr kružnice, která má střed v OBT a ohraničuje výseč určenou hodnotou úhlu *A2* od osy sektoru otočného bodu na obě strany.

Osa odletového sektoru může nabývat následujících vlastností:

Pevná hodnota (fixed value)	osa sektoru je určena hodnotou úhlu $A12$ , který je příletovým kursem k OBT.
K následujícímu OBT (to next point)	osa je automaticky natáčena k následujícímu OBT.
K předchozímu OBT (to last point)	osa je automaticky natáčena k předchozímu OBT.
Symetrická (symmetric)	osa sektoru je určena jako osa průsečíku odletového a příletového ramene.
Ke startu (to start)	osa sektoru je automaticky určena spojnici OBT-VBT.

### 3. Příletový bod – finis point

- A1 určuje *úhel 1*, který svírá osa příletového sektoru s jednou hranicí tohoto sektoru,
- R1 poloměr kružnice, která má střed v KBT a ohraničuje výseč určenou hodnotou úhlu  $A1$  od osy příletového sektoru na obě strany,
- A2 určuje *úhel 2*, který svírá osa příletového sektoru s jednou hranicí tohoto sektoru,
- R2 poloměr kružnice, která má střed v KBT a ohraničuje výseč určenou hodnotou úhlu  $A2$  od osy příletového sektoru na obě strany.

Osa příletového sektoru může nabývat následujících vlastností:

Pevná hodnota (fixed value)	osa sektoru je určena hodnotou úhlu $A12$ , který je příletovým kursem k KBT.
K poslednímu OBT (to last point)	osa je automaticky natáčena k poslednímu OBT.

V případě zatržení *jen páska* je hodnota  $\frac{1}{2}$  délky pásky zadávána pouze hodnotou R1.

Pokud pořadatel zvolí metodu doletového kruhu, pak je nutné zatrhnout hodnotu *TB na hranici sektoru*. Tato volba nastaví délku trati zmenšenou o poloměr příletového kruhu.

Pokud je nastavena hodnota směru osy příletového sektoru na jinou hodnotu než *symetrický (symmetric)*, pak u úhlu  $A12$  je v zadání úlohy napsáno *AUTO*, protože směr osy je dán hodnotami, které vycházejí ze zadání úlohy.

Stejná pravidla nastavení platí nejen pro sektory traťových bodů, ale i pro nastavení oblastí při úlohách, kde se určené oblasti používají.