



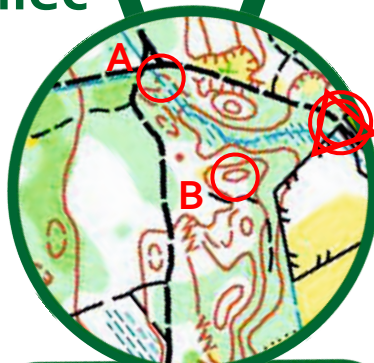
Robo - taniec pokicaniec

Dł. trasy: 4,2 km

Limit czasu: 120' + 35'

Liczba PK: 18

Kolejność: *dowolna*



E2

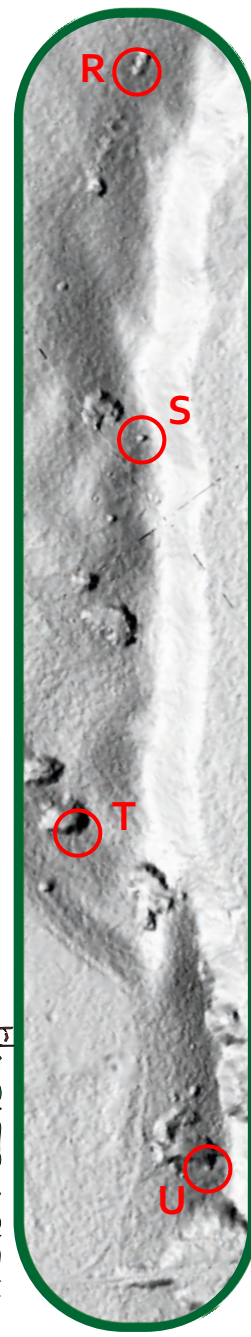
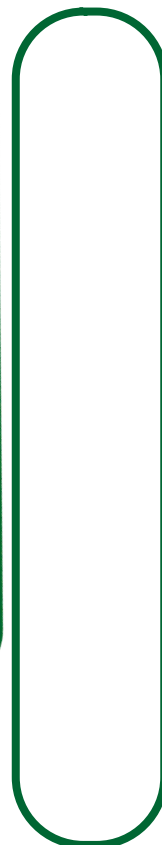
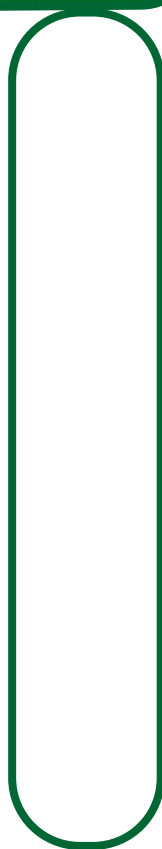
TU/TJ

SFORAE

Sport for All and the Environment



Źródła map:
zielonysport.pl
geoportal.gov.pl



Dariusz Walczyna,
tel. 605 962 218

Budowniczy PlinO 420:
BRZDAR

Trasa została przedstawiona na częściach robota, gdzie lewe kończyny są w innej skali i na mapie tzw. cieniowania. Kończyny górne pierwotnie układały się w inny sposób i zostały przemieszczone do kształtu robota oraz obrócone.



E2 TZ

Dł. trasy: 4,4 km

Limit czasu: 120' + 35'

Liczba PK: 18

Kolejność: *dowolna*

SFORAE

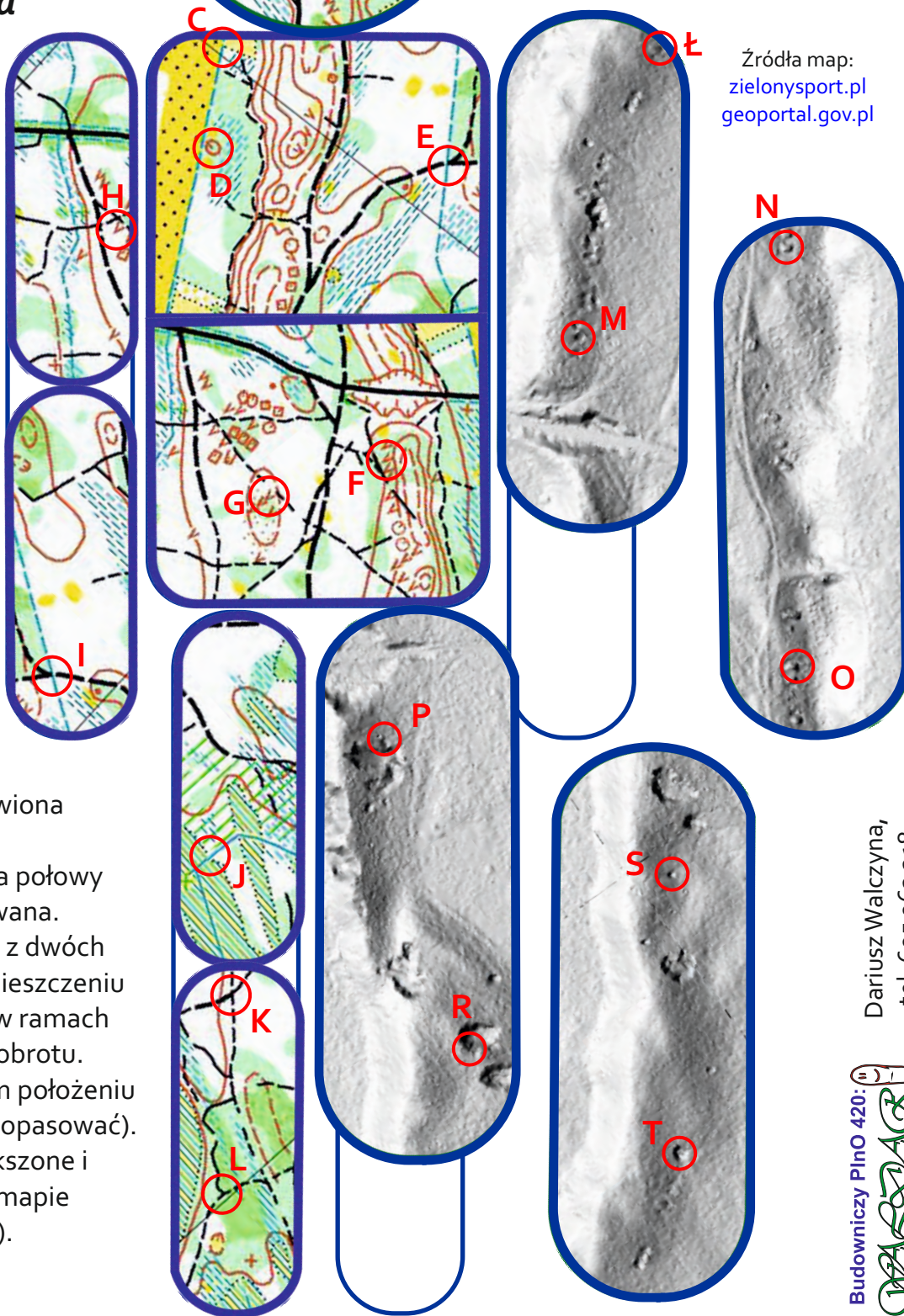
Sport for All and the Environment



Źródła map:
zielonysport.pl
geoportal.gov.pl

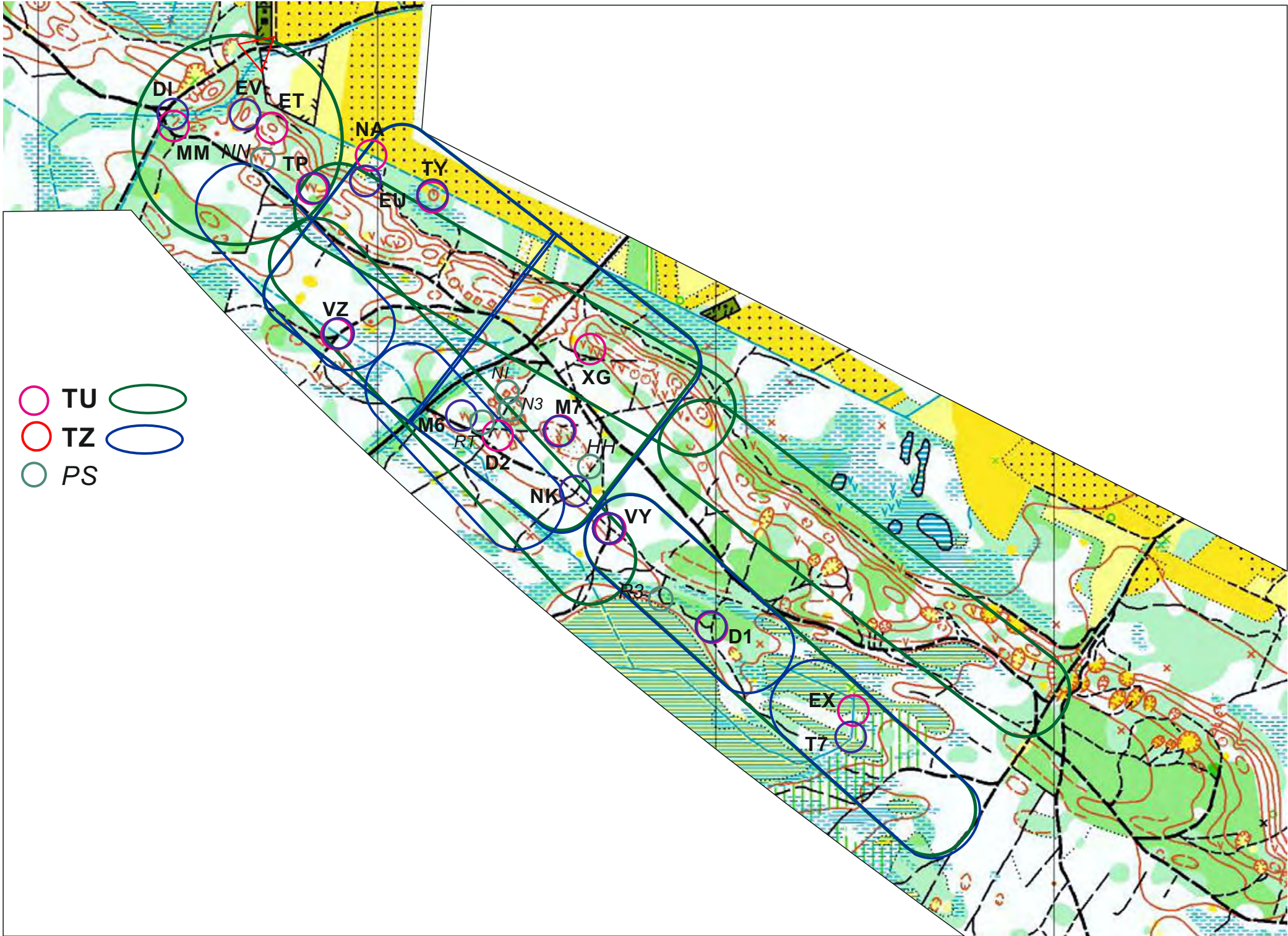
Pianolka Robotolka

Trasa została przedstawiona w postaci robota.
Tułów został podzielony na połowy i jedna została zilustrowana.
Każda kończyna składa się z dwóch części, które uległy przemieszczeniu (bez złamania otwartego) w ramach własnych z możliwością obrotu.
Kończyny górne były w innym położeniu niż kształt robota (należy je dopasować).
Kończyny lewe są powiększone i przedstawione na tzw. mapie cieniowania (NMT).

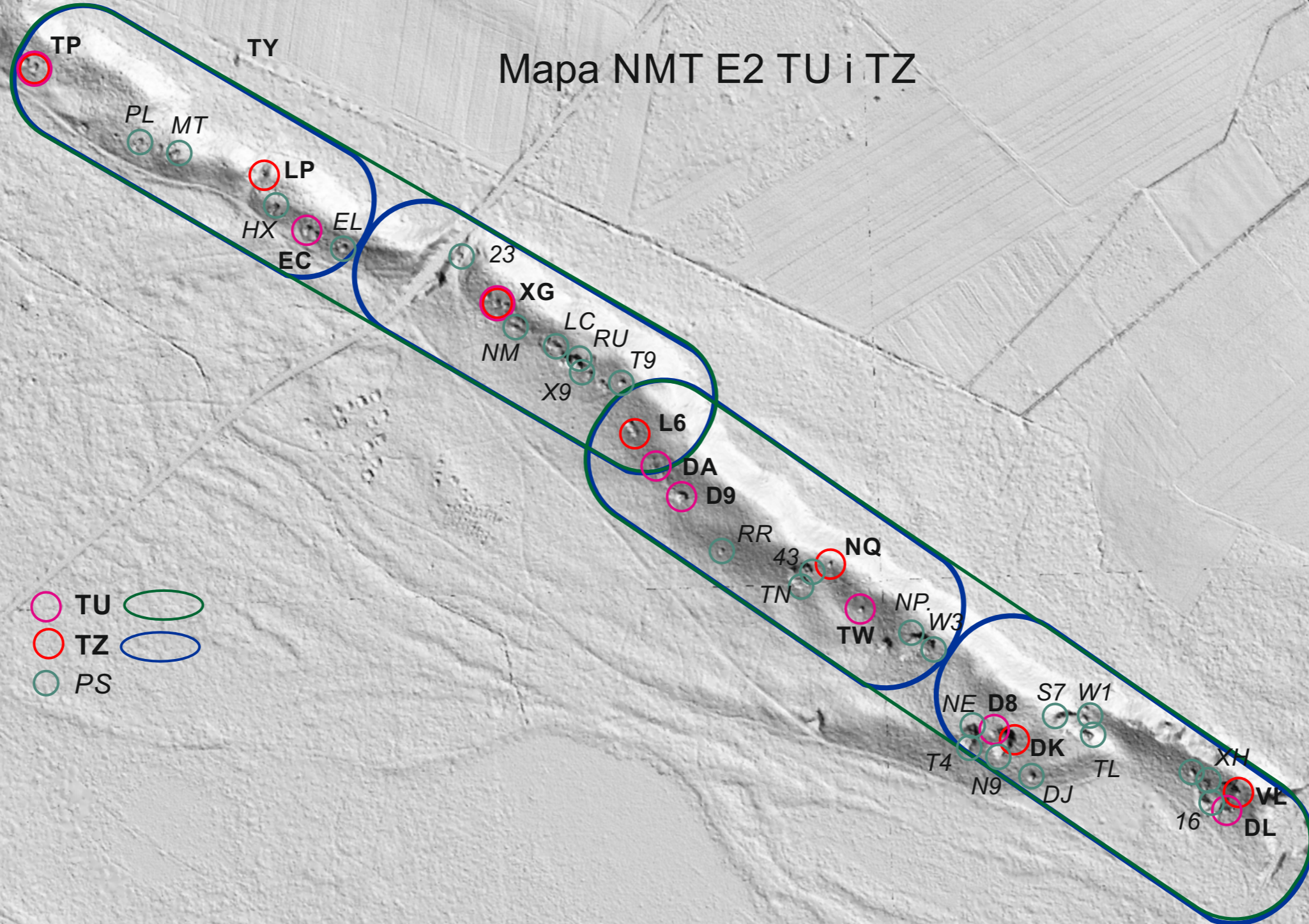


Dariusz Walczyna,
tel. 605 962 218

Budowniczy PinO 420:
CHASZAK



Mapa NMT E2 TU i TZ



- TU (pink circle)
- TZ (red circle)
- PS (green circle)