

### [Akceptuje](#)

W ramach naszej witryny stosujemy pliki cookies w celu świadczenia państwu usług na najwyższym poziomie, w tym w sposób dostosowany do indywidualnych potrzeb. Korzystanie z witryny bez zmiany ustawień dotyczących cookies oznacza, że będą one zamieszczone w Państwa urządzeniu końcowym. Możecie Państwo dokonać w każdym czasie zmiany ustawień dotyczących cookies. Więcej szczegółów w naszej [Polityce Prywatności](#)

[Portal](#) [Informacje](#) [Katalog firm](#) [Praca](#) [Szkolenia](#) [Wydarzenia](#) [Porównania międzylaboratoryjne](#)  
[Kontakt](#)



**[Laboratoria](#)**  
**[.net](#)**  
**[Innowacje](#)**  
**[Nauka](#)**  
**[Technologie](#)**



[Logowanie](#) [Rejestracja](#) [pl](#)

Newsletter

zapisz się

Naukowy styl życia

Nauka i biznes

- [Nowe technologie](#)
- [Felieton](#)
- [Tygodnik "Nature"](#)
- [Edukacja](#)
- [Artykuły](#)
- [Przemysł](#)

[Strona główna](#) > [Informacje](#)

## **Studenci z Warszawy przygotowują bolid na zawody we Włoszech**



Zespół WUT Racing - studentów Politechniki Warszawskiej i Szkoły Głównej Handlowej, dokonał oficjalnej odsłony bolidu WUT Racing - Formula SAE, 7 bm. w Warszawie. Pojazd, który studenci projektowali i budowali przez dwa lata, został po raz pierwszy przedstawiony szerszej publiczności. 4 sekundy wystarczą mu, żeby rozpędzić się do 100 km/h, chociaż waży trochę ponad ćwierć tony. Bolid zespołu WUTracing z Politechniki Warszawskiej i Szkoły Głównej Handlowej w Warszawie przygotowywany jest do wrześniowych zawodów Formula SAE we Włoszech.

W połowie września nowy bolid weźmie udział we włoskiej edycji zawodów, w ramach których studenci projektują i budują małe, wyścigowe samochody, a następnie ścigają się nimi. Prezentacja bolidu odbyła się we wtorek na PW.

Jak w rozmowie z dziennikarzami mówił kierownik zespołu WUTracing, Mateusz Gugała z Wydziału Mechanicznego Energetyki i Lotnictwa PW, choć testy pojazdu na torze wyścigowym mają się dopiero rozpocząć, to wiadomo, że bolid w ciągu 4 sekund powinien rozpędzić się do 100 km/h.

"Nie może z nami konkurować prawie żaden samochód osobowy, nawet sportowy" - uważa kierownik zespołu. Do tego pojazd jest bardzo lekki - waży ok. 250-260 kg. Prędkość maksymalna urządzenia ze wszystkimi elementami aerodynamicznymi wyniesie ok. 170 km/h, choć ze względu na niską przyczepność pojazdu przy takiej szybkości, studenci będą się starać ograniczać prędkość do 130 km/h. Mateusz Gugała powiedział, że jeśli usunie się elementy aerodynamiczne, pojazd ma szansę osiągnąć prędkość nawet 240 km/h.

"Ale na zawodach nie osiąga się dużych prędkości maksymalnych" - zastrzegł kierownik zespołu, bo - jak tłumaczył - tory są kręte, a średnie prędkości wynoszą 60-70 km/h. Dodał, że ma to związek z bezpieczeństwem kierowców, którymi są studenci, a nie zawodowcy.

W konkursie studenci mogą zdobyć 1000 punktów, z czego prawie 1/3 to punkty w tzw. konkurencji statycznej: za specyfikację techniczną, analizę kosztów i prezentację biznesową. Pozostałe punkty bolid uzyska w czasie 5 konkurencji. Sprawdzone będzie m.in. jego przyspieszenie (na odcinku 75 m), przyczepność boczna, zużycie paliwa, czy jazda po krętym torze.

"Kierowców będzie pięciu. Chcemy pokazać, że nie kierowca, ale konstrukcja jest najlepsza" - powiedział Gugała. Jak zaznaczył, ich bolid wyróżnia się m.in. zawieszeniem, które pozwala uzyskać niższy środek ciężkości, sprężarką w silniku, układem przeniesienia napędu czy pakietem aerodynamicznym. Studenci mają nadzieję, że otrzymają nagrodę jako zespół, który staruje po raz pierwszy. "Liczymy, że doładowanie i projekt aerodynamiczny dadzą nam przewagę" - deklarował Gugała.

Zespół WUTracing tworzą studenci z trzech kół naukowych z PW (Koła Naukowego Napędów MELprop, Studenckiego Koła Naukowego SAE i Studenckiego Koła Naukowego Aerodynamiki Pojazdów) oraz z jednego koła SGH (Studenckiego Koła Naukowego Zarządzania Projektami).

Ideą konkursów typu Formula Student jest ukierunkowywanie i pomoc w budowaniu przyszłości utalentowanych studentów i to nie tylko w technicznych obszarach (projektowanie i wykonanie bolidu), ale również w dziedzinach zarządzania, marketingu i umiejętnościach interpersonalnych.

Źródło: [www.naukawpolsce.pap.pl](http://www.naukawpolsce.pap.pl)

<http://laboratoria.net/aktualnosci/14226.html>



02-07-2024

## [Ekran dotykowy bez problematycznego indu](#)

Tańsze i bardziej przyjazne środowisku.



02-07-2024

## [Świat atomów i cząsteczek](#)

Jak dzięki różnym metodom obrazowania zobaczyć "całego słonia"



02-07-2024

## [Żyjemy w czasach multitożsamości](#)

Ekspert o mediach społecznościowych.



02-07-2024

## [Dlaczego Polki rzadziej jedzą mięso niż Polacy?](#)

Równość płci może mieć związek ze swobodą wyboru tego, co się je.



02-07-2024

## [Co 3 osoba dorosła zagrożona chorobami z powodu braku ruchu](#)

Alarmuje Światowa Organizacja Zdrowia.



02-07-2024

## [Cynk może pomóc chronić uprawy przed zmianami klimatu](#)

Informuje "Nature".



02-07-2024

# Tancerze są mniej neurotyczni niż ogół populacji

Jednocześnie są bardziej ugodowi i ekstrawertyczni.



02-07-2024

# Rząd planuje, aby minister mógł odwołać dyrektora NCBR

Dyrektor Narodowego Centrum Badań i Rozwoju będzie mógł zostać odwołany.

**Informacje dnia:** [Ekrany dotykowe bez problematycznego indu](#) [Świat atomów i cząsteczek](#) [Żyjemy w czasach multitożsamości](#) [Dlaczego Polki rzadziej jedzą mięso niż Polacy? Co 3 osoba dorosła zagrożona chorobami z powodu braku ruchu](#) [Cynk może pomóc chronić uprawy przed zmianami klimatu](#) [Ekrany dotykowe bez problematycznego indu](#) [Świat atomów i cząsteczek](#) [Żyjemy w czasach multitożsamości](#) [Dlaczego Polki rzadziej jedzą mięso niż Polacy? Co 3 osoba dorosła zagrożona chorobami z powodu braku ruchu](#) [Cynk może pomóc chronić uprawy przed zmianami klimatu](#) [Ekrany dotykowe bez problematycznego indu](#) [Świat atomów i cząsteczek](#) [Żyjemy w czasach multitożsamości](#) [Dlaczego Polki rzadziej jedzą mięso niż Polacy? Co 3 osoba dorosła zagrożona chorobami z powodu braku ruchu](#) [Cynk może pomóc chronić uprawy przed zmianami klimatu](#)

**Partnerzy**