



opisy punktów kontrolnych

TRUDNA	7,9 km				
1	33	↘	↗	↙	↖
2	43	↘	↗	↙	↖
3	53	↘	↗	↙	↖
4	38	T			↖
5	60	↘	↗	↙	↖
6	50	↘	↗	↙	↖
7	46	↘	↗	↙	↖
8	48	↘	↗	↙	↖
9	42	▲	0.5	↖	
10	41	↘	↗	↙	↖
11	40	↘	↗	↙	↖
12	37	↘	↗	↙	↖
13	35	↘	↗	↙	↖
14	34	↘	↗	↙	↖
15	58	↘	↗	↙	↖
16	31	↘	↗	↙	↖
17	55	↘	↗	↙	↖



51.163222 N
16.871535 E

PARTNERZY



Nadleśnictwo Miękinia



Projekt znajdziewlesie.pl to stałe punkty do orientacji terenowej. Każda zainteresowana osoba może ściągnąć mapę ze strony internetowej i pokonać jedną z zaproponowanych tras lub zaplanować własną trasę na bazie stojących punktów.

Trasę zalicza się poprzez znalezienie zaznaczonych na mapie punktów oraz potwierdzenie obecności na nich.

Trasę można pokonać na wiele sposobów: biegiem, marszem, z kijkami do Nordic Walking, na rowerze.

Organizator projektu:
Dolnośląski Związek Orientacji Sportowej
ul. Borowska 1-3, 50-529 Wrocław
kontakt@znajdziewlesie.pl
Autorzy mapy:
Wojciech Dwojak, Kostyantyn Majasow,
Adrian Kopczyński

Uczestniczenie w projekcie równe jest z akceptacją Regulaminu dostępnego na stronie:
www.znajdziewlesie.pl



DOLNOŚLĄSKI
ZWIĄZEK
ORIENTACJI
SPORTOWEJ
WWW.DZOS.PL



LEGENDA

-  start, meta
-  punkt kontrolny
-  warstwa główna i pomocnicza
-  skarpa ziemna, wał ziemny
-  rynna, suchy rów
-  górnka, kopczyk
-  niecka, mała niecka
-  dół, inne formy terenu
-  urwisko nie do przejścia, ściana skalna
-  kamień, pole kamieni
-  jezioro, bagno nie do przejścia
-  źródło, studnia, inne obiekty wodne
-  teren otwarty (łąka), pótowarty (nieużytki)
-  rzadki las, teren pótowarty z drzewami
-  las przebieżny, utrudniona przebieżność
-  trudna przebieżność, b. trudna przebieżność
-  porost niski, porost wysoki
-  granica kultur
-  samotne drzewo, krzak lub małe drzewo, inny obiekt roślinny
-  droga asfaltowa szeroka i wąska
-  droga leśna, ścieżka, mała ścieżka
-  teren prywatny i budynki
-  płot nie do przejścia, płot do przejścia
-  most
-  pomnik, inne obiekty sztuczne

12 37 13 35 14 34 15 58 16 31 17 55

1 33 2 43 3 53 4 38 5 60 6 50 7 46 8 48 9 42 10 41 11 40