

L. p.	Pytanie	Odpowiedź	Rysunek/grafika lub uwagi
PP-DP-marynarz wachtowy-F1P2-urządzenia nawigacyjne (24.01.2019)			
1.	<p>Dewiacja kompasowa jest wielkością, powstałą w wyniku:</p> <p>a. magnetyzmu okrętowego</p> <p>b. magnetyzmu ziemskiego</p> <p>c. pola elektrostatycznego</p> <p>d. ruchu jednostki</p>	A	
2.	<p>Do pomiaru prędkości statku względem dna wykorzystujemy logi:</p> <p>a. hydroakustyczne</p> <p>b. elektromagnetyczne</p> <p>c. mechaniczne</p> <p>d. zaburtowe</p>	A	
3.	<p>Do wykrycia i zlokalizowania statków na otaczającym nas akwenie służy:</p> <p>a. odbiornik GPS</p> <p>b. odbiornik NAVTEX</p> <p>c. urządzenie radarowe</p> <p>d. pława EPIRB</p>	C	
4.	<p>Kiedy należy przejść na sterowanie w oparciu o kompas magnetyczny?</p> <p>a. w czasie sztormowej pogody</p> <p>b. w czasie ograniczonej widzialności</p> <p>c. w przypadku awarii zasilania elektrycznego na statku</p> <p>d. podczas podejścia do pilota</p>	C	
5.	<p>Kompas magnetyczny to urządzenie do wskazań kursu, wykorzystujące:</p> <p>a. magnetyzm okrętowy</p> <p>b. magnetyzm ziemski</p> <p>c. pole elektrostatyczne</p> <p>d. ruch jednostki</p>	B	
7.	<p>Morski system identyfikacji statków, transmitujący na paśmie VHF kompleksowe informacje o jednostce pływającej, to system:</p> <p>a. VTS</p> <p>b. AIS</p> <p>c. GMDSS</p> <p>d. SARSAT</p>	B	
8.	<p>Pława EPIRB służy do:</p> <p>a. określania namiarów</p> <p>b. alarmowania o niebezpieczeństwie w systemie satelitarnym</p> <p>c. określania pozycji</p> <p>d. wysyłania sygnałów namiarowych</p>	B	
9.	<p>Podstawowy przyrząd, służący do prowadzenia obserwacji wzrokowej sytuacji na akwenie podczas pełnienia wachty na mostku, to:</p> <p>a. lornetka</p> <p>b. noktowizor</p> <p>c. namiernik</p> <p>d. luneta</p>	A	
10.	<p>Pozycji statku nie określmy z:</p> <p>a. z urządzenia radarowego</p> <p>b. z namiarów na stałe oznakowanie nawigacyjne</p> <p>c. z żyrokompasu</p> <p>d. z GPS</p>	C	
11.	<p>Przechodząc na sterowanie automatyczne (autopilotem) podczas dobrej pogody:</p> <p>a. nastawiamy zadany kurs i zwiększamy czułość urządzenia</p> <p>b. nastawiamy zadany kurs i zmniejszamy nastawę maksymalnego wychylenia steru</p> <p>c. nastawiamy zadany kurs, zwiększamy czułość i zmniejszamy nastawę maksymalnego wychylenia steru</p> <p>d. nastawiamy kurs, a wszystkie regulacje nastawiamy na minimum</p>	C	
12.	<p>Przechodząc na sterowanie automatyczne (autopilotem) podczas wietrznej pogody:</p> <p>a. nastawiamy zadany kurs i zwiększamy czułość urządzenia</p> <p>b. nastawiamy zadany kurs i zmniejszamy nastawę maksymalnego wychylenia steru</p> <p>c. nastawiamy zadany kurs, zwiększamy czułość i zmniejszamy nastawę maksymalnego wychylenia steru</p> <p>d. nastawiamy kurs, zmniejszamy czułość, zwiększamy nastawę maksymalnego wychylenia steru, ewentualnie ustawiamy stałe wychylenie steru</p>	D	
13.	<p>Radar morski jest urządzeniem, które do swojej pracy wykorzystuje właściwości:</p> <p>a. fal akustycznych (dźwiękowych)</p> <p>b. fal radiowych (mikrofal)</p> <p>c. fal świetlnych w zakresie pasma podczerwieni</p> <p>d. fal hydroakustycznych</p>	B	
	System antykolizyjny oznaczamy skrótem:		

14.	a.	ECDIS	B	
	b.	ARPA		
	c.	RADAR		
	d.	ARCS		
15.	Urządzenie radarowe z możliwością alarmowania o zagrożeniu kolizją oznaczamy skrótem:		B	
	a.	ECDIS		
	b.	ARPA		
	c.	RADAR		
16.	d.	ARCS	C	
	Urządzenie współpracujące z maszyną sterową i utrzymujące statek na zadanym kursie to:			
	a.	pilotowy system nawigacyjny		
	b.	regulator kursu		
17.	c.	autopilot	A	
	d.	kompas satelitarny		
	W przypadku awarii zasilania elektrycznego na statku:			
	a.	sterujemy w oparciu o kompas magnetyczny		
18.	b.	sterujemy w oparciu o wskazania AIS	B	
	c.	przechodzimy na sterowanie automatyczne		
	d.	sterujemy na namiary radarowe		
	Za pomocą odbiornika GPS:			
19.	a.	otrzymujemy alarmy o możliwych kolizjach z innymi statkami	D	
	b.	otrzymujemy aktualną pozycję statku		
	c.	otrzymujemy dane o głębokościach akwenu		
	d.	otrzymujemy ostrzeżenia nawigacyjne		
20.	Za pomocą urządzenia radarowego nie można:		A	
	a.	określić pozycji statku		
	b.	określić namiaru na oznakowanie nawigacyjne		
	c.	wykryć statków na otaczającym nas akwenu		
20.	d.	określić prędkości wiatru	A	
	Żyrokompas to urządzenie, służące do:			
	a.	wskazań kursu statku, wykorzystujące właściwości żyroskopu, niezależne od magnetyzmu ziemskiego		
	b.	wskazań kursu statku, wykorzystujące magnetyzm ziemski		
	c.	wskazań kursu statku, niezależne od magnetyzmu ziemskiego		
	d.	wskazań kursu statku wykorzystujące magnetyzm ziemski i właściwości żyroskopu		