

## Pytania egzaminacyjne z przedmiotu „Urządzenia nawigacyjne”

Poziomie pomocniczym w dziale pokładowym na świadectwo marynarza wachtowego (P_PP_MW)		
<b>P_PP_MW_2</b>	<b>Przedmiot: Urządzenia nawigacyjne</b>	
<b>Lp</b>	<b>Pytanie</b>	<b>Poprawna odpowiedź</b>
1)	System antykolizyjny oznaczamy skrótem a) ECDIS b) ARPA c) RADAR d) ARCS	B
2)	Który z wymienionych elementów NIE wchodzi w skład zespołu naśladowego żyrokompasu: a) nadajnik kursu b) duża silnik azymutalny c) przetwornik naśladowy d) kula żyrokompasowa	C
3)	Urządzenie współpracujące z maszyną sterową i utrzymujące statek na zadanym kursie to: a) pilotowy system nawigacyjny b) regulator kursu c) autopilot d) kompas satelitarny	C
4)	Morski system identyfikacji statków, transmitujący na paśmie VHF kompleksowe informacje o jednostce pływającej, to system: a) VTS b) AIS c) GMDSS d) SARSAT	B

5)	Podstawowy przyrząd, który służy do prowadzenia, przez marynarza wachtowego, obserwacji wzrokowej sytuacji nawodnej na akwenie, podczas pełnienia wachty na mostku: a) lornetka b) noktowizor c) namiernik d) luneta	A
6)	Radar morski jest urządzeniem, które do swojej pracy wykorzystuje właściwości: a) fal akustycznych (dźwiękowych) b) fal radiowych (mikrofal) c) fal świetlnych w zakresie pasma podczerwieni d) hydroakustyki	B
7)	Dewiacja kompasowa jest wielkością powstałą w wyniku: a) magnetyzmu okrętowego b) magnetyzmu ziemskiego c) pola elektrostatycznego d) ruchu jednostki	A
8)	Do pomiaru prędkości statku względem dna wykorzystujemy logi: a) hydroakustyczne b) elektromagnetyczne c) mechaniczne d) zaburtowe	A