Pytania egzaminacyjne z przedmiotu „Okrętowe urządzenia pokładowe”

Poziom operacyjny			
Okrętowe urządzenia pokładowe			
Lp.	**O/T**	**Pytanie**	**Poprawna odpowiedź**
1.	O	Suwnice bramowe wykorzystywane są: A. na statkach do przewozu kontenerów i ładunków masowych, B. na statkach Ro-Ro, C. na statkach zaopatrujących platformy wiertnicze, D. nie używane.	A
2.	O	Żuraw bomowy to : A. urządzenie ładunkowe, utrzymujące i przenoszące ładunek za pomocą bomu i sytemu lin oraz bloków zamocowanych do masztów, kolumn, pokładów, B. urządzenie ładunkowe do przenoszenia ładunku, działające bez systemu lin i bloków zamocowanych poza obrębem własnej konstrukcji, C. urządzenie ładunkowe do przenoszenia ładunku wzdłuż sztywnych prowadnic nachylonych do poziomu pod kątem większym niż 15 stopni, pomiędzy określonymi poziomami, zwykle na dużą wysokość , D. urządzenie ładunkowe przeznaczone do przemieszczania materiałów w pionie i poziomie w przestrzeni ograniczonej długością toru jazdy, wysokością podnoszenia i opuszczania oraz szerokością mostu.	A
3.	O	Ostojnica żurawia pokładowego wysięgnikowego to: A. miejsce podparcia wysięgnika na czas podróży, B. kolumna obrotowa, na której zamocowany jest wysięgnik, C. kolumna nieobrotowa przyspawana do pokładu, D. żadna z powyższych.	B
4.	O	Lina podnosząca ładunek nazywa się: A. topenanta, B. gaja, C. szkunergaja, D. rener.	D

5.	O	Napis SWL na żurawiu oznacza: A. dopuszczalne obciążenie robocze, B. maksymalny wysięg żurawia, C. minimalny wysięg żurawia, D. dopuszczalny przechył boczny statku.	A
6.	O	Zasilanie dźwigów wysięgnikowych z napędami hydraulicznymi odbywa się za pomocą: A. węża elastycznego, B. kabla z odpowiednim zapasem długości, C. pierścieni ślizgowych i szczotek węglowych, D. komutatora.	C
7.	O	Do napędu urządzeń pokładowych najczęściej wykorzystuje się: A. napęd pneumatyczny, B. napęd hydrauliczny lub elektryczny, C. wodę morską, D. napęd parowy.	B
8.	O	Suwnice to rodzaj urządzeń dźwigowych, które A. ustrój nośny stanowi przejezdny słup lub rama po których przesuwa się wodzak, B. poruszają się po torze usytuowanym na jednym poziomie, C. przemieszczają ładunki w pionie lub w pionie i poziomie w jednej płaszczyźnie pionowej, D. pomagają przemieszczać różnego rodzaju ładunki w ruchu zarówno poziomym jak i pionowym na relatywnie krótkich odcinkach.	D
9.	O	Urządzeniem służącym do wyłączania ruchu silnika odpowiedniego mechanizmu, gdy mechanizm osiągnie położenie krańcowe jest: A. hamulec automatyczny, B. wyłącznik awaryjny, C. wyłącznik krańcowy, D. ogranicznik obciążenia.	C

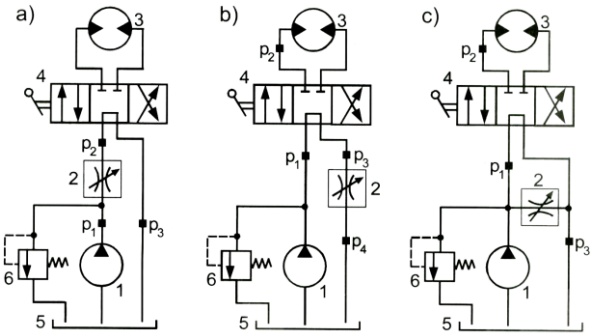
10.	O	Ogranicznik momentu siły udźwigu, stosowany jest: A. do dźwignic o stałym udźwigu w całym zakresie charakterystyki pracy dźwignicy, B. do żurawi bomowych ciężkich, C. do wodzarek, D. do dźwignic o zmieniającym się udźwigu w funkcji wysięgu.	D
11.	O	Statki typu ro-ro przyjmują ładunek z wykorzystaniem: A. luków ładunkowych w pokładzie głównym, B. furt dziobowych lub rufowych, C. rurociągów łączących statek z manifoldem, D. suwnic bramowych.	B
12.	O	Systemy wytwarzania gazu obojętnego stosuje się: A. na kontenerowcach, B. na gazowcach, C. na zbiornikowcach, D. nie stosuje się.	C
13.	O	Gaz obojętny powinien charakteryzować się małą zawartością: A. azotu, B. dwutlenku węgla, C. tlenu, D. pary wodnej.	C
14.	O	Manifold na zbiornikowcu jest wykorzystywany jako: A. miejsce do podłączenia rurociągów zewnętrznych, B. miejsce do lądowania helikoptera, C. miejsce do sterowania wydajnością pomp ładunkowych, D. miejsce do kontroli temperatury ładunku.	A
15.	O	Napędy pomp ładunkowych na zbiornikowcu z pompownią znajdują się: A. w pompowni, B. w siłowni statku, C. wewnątrz zbiorników ładunkowych, D. na pokładzie statku.	B

16.	O	Zdalne sterowanie zaworami ładunkowymi na zbiornikowcu odbywa się: A. z centrali ładunkowej statku, B. z mostka, C. z centrali manewrowo-kontrolnej siłowni statku, D. z manifoldu.	A
17.	O	Do pomiaru poziomu zbiorników ładunkowych do przewozu siarki płynnej lub asfaltu wykorzystuje się: A. czujniki pływakowe, B. czujniki ciśnieniowe, C. sondę ręczną, D. czujniki radarowe.	D
18.	O	Regulacja przepływu czynnika w układzie hydraulicznym (rys.1.) to: A. regulacja dławieniowa, B. regulacja objętościowa, C. regulacja stopniowa, D. regulacja synchroniczna.	A
19.	O	Regulacja przepływu czynnika w układzie hydraulicznym (rys.2.) to: A. regulacja dławieniowa, B. regulacja objętościowa, C. regulacja stopniowa, D. regulacja synchroniczna.	B
20.	O	Pokrywy luków ładowni typu sliding (zsuwane) działają w następujący sposób: A. pierwszy panel posiada wbudowany silnik elektryczny, który powoduje, poprzez koło zębate współpracujące z zębatką, zsuwanie poszczególnych paneli, B. pierwszy panel podnoszony jest na odpowiednią wysokość za pomocą siłowników hydraulicznych, C. w trakcie otwierania poszczególne panele są „nawijane” na siebie, D. do pierwszego panelu dołączony jest układ pociągowy, otwieranie polega na przeciąganiu paneli.	A
21.	O	Silnik wciągarki kotwicznej powinien zapewnić wybieranie łańcucha kotwicznego w.g aktualnych przepisów Towarzystwa Kwalifikacyjnego: A. z prędkością 15m/s przez 30 min, B. z prędkością 30m/s przez 15 min, C. z prędkością 30m/s przez 30 min, D. z prędkością 5m/s przez 10 min.	B

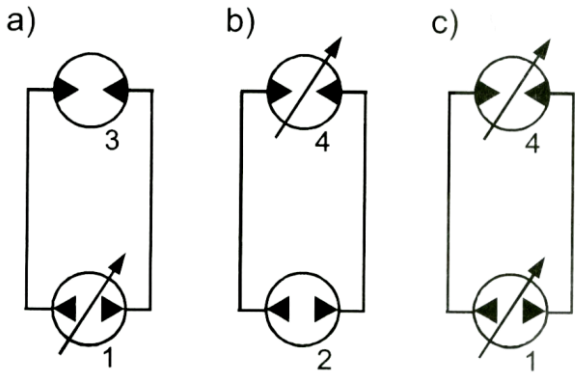
22.	O	W układzie regulacji objętościowej układu hydraulicznego (rysunek 5) zastosowano: A. pompę o zmiennej wydajności i jednym kierunku tłoczenia, B. pompę o stałej wydajności i jednym kierunku tłoczenia, C. pompę o zmiennej wydajności i zmiennym kierunku tłoczenia, D. pompę o stałej wydajności i zmiennym kierunku tłoczenia.	B
23.	O	Rozruch wciągarki cumowniczej zasilanej prądem przemiennym realizowany jest: A. stopniowo poprzez rozrusznik, B. jednorazowo przez zmianę położenia włącznika, C. wstępne nadanie obrotów ręcznie a następnie kontynuacja przy użyciu rozrusznika, D. poprzez regulację napięciową.	A
24.	O	Automatyczne urządzenia cumownicze : A. regulują siłę naciągu cum, B. ustalają pozycję statku, C. samoczynnie dobierają długość cum w procesie cumowania, D. żadne z powyższych.	A
25.	O	Mechanizmy cumownicze powinny być wyposażone: A. w dwa hamulce - zatrzymujący i na bębnie, B. w jeden hamulec na bębnie, C. w jeden hamulec zatrzymujący, D. żadna z powyższych.	A
26.	O	Na rysunku 3 przedstawiono: A. wciągarkę cumowniczą dwubębnową, B. kabestan cumowniczy, C. wciągarkę cumowniczą jednobębnową, D. wciągarkę kotwiczną.	A
27.		Głowica cumownicza we wciągarce cumowniczo-kotwicznej: A. obraca się tylko przy odłączonym bębnie linowym lub przystawce kotwicznej, B. obraca się zawsze, niezależnie od rodzaju wybranej pracy, C. nie obraca się przy wybieraniu kotwicy lub nawijaniu liny na bęben linowy, D. obraca się tylko razem z bębnem linowym.	B

28.	O	Na rysunku 4 przedstawiono następujący typ pokryw lukowych: A. lift-away (odkładane), B. coiling (zwijane), C. folding (składane), D. stocking (układane w stos).	C
29.	O	Silniki klatkowe prądu przemiennego do napędu wciągarek kotwicznych po 30 – minutowej pracy przy obciążeniu znamionowym powinny wytrzymać postój w stanie zahamowanym, przy napięciu znamionowym w czasie nie krótszym niż: A. 15 sek., B. 30 sek., C. 50 sek., D. 120 sek..	B
30.	O	Silniki klatkowe prądu przemiennego do napędu wciągarek cumowniczych po 30 – minutowej pracy przy obciążeniu znamionowym powinny wytrzymać postój w stanie zahamowanym, przy napięciu znamionowym w czasie nie krótszym niż: A. 15 sek., B. 30 sek., C. 50 sek., D. 120 sek..	A
31.	O	Jeżeli wciągarka wykorzystywana jest jako kotwiczna i cumownicza, to stopnie przeznaczone do cumowania, nieprzystosowane do podnoszenia kotwicy powinny mieć: A. odpowiednią ochronę zapobiegającą przeciążeniu silnika, B. dodatkowy trzeci hamulec, C. pneumatyczne sterowanie awaryjne, D. dodatkowy napęd hydrauliczny.	A

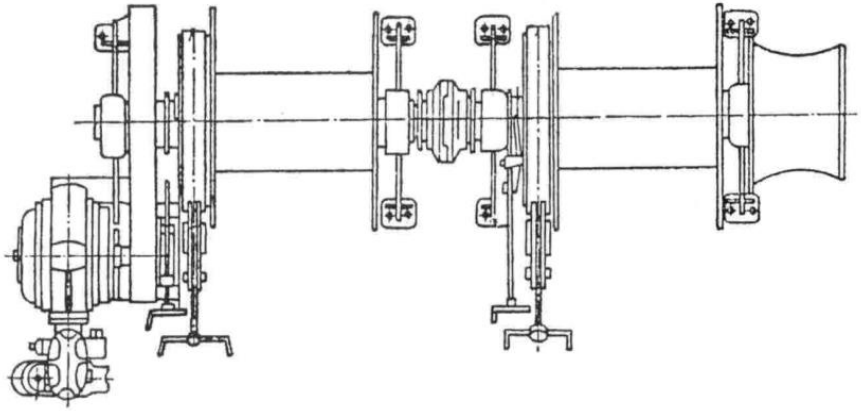
Załączniki do pytań egzaminacyjnych



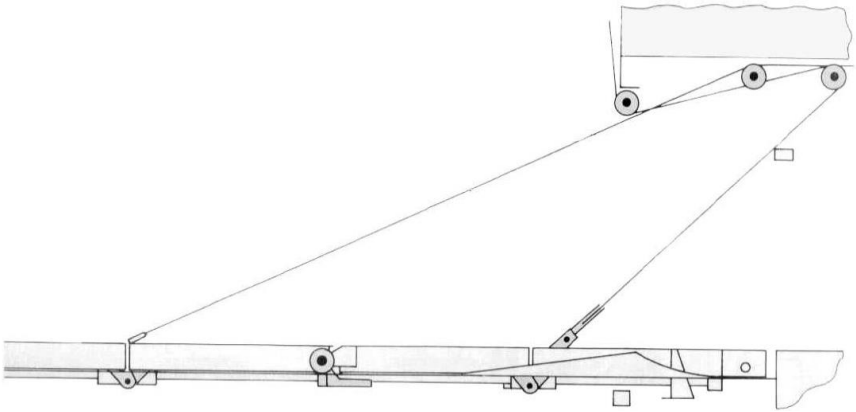
Rys.1. Regulacja przepływu czynnika w układzie hydraulicznym



Rys.2. Regulacja przepływu czynnika w układzie hydraulicznym



Rys.3. Wciągarka cumownicza



Rys.4. Typ pokryw lukowych