

**Egzamin na dyplom
Szyper klasy 2 rybołówstwa morskiego**

Funkcja – Nawigacja

Przedmiot: Urządzenia nawigacyjne

Lp.	Pytania	Poprawna odpowiedź
1	Dewiacja kompasu to: A) kąt poziomy w danym miejscu na powierzchni Ziemi pomiędzy południkiem magnetycznym i geograficznym; B) różnica między kursem kompasowym i kursem magnetycznym; C) całkowita poprawka kompasu; D) awaria urządzenia.	B
2	Deklinacja to: A) kąt poziomy w danym miejscu na powierzchni Ziemi pomiędzy południkiem magnetycznym i geograficznym; B) różnica między kursem kompasowym i kursem magnetycznym; C) całkowita poprawka kompasu; D) awaria urządzenia.	A
3	Do wyznaczania kursu za pomocą żyrokompasu wykorzystano: A) stałą składową pola magnetycznego Ziemi; B) żyroskop swobodny; C) ruch gwiazdy polarnej; D) prostoliniowość propagacji fal radiowych.	B
4	Żyrokompasy wykazują następujące błędy: A) dewiację magnetyczną; B) dewiację intensywną; C) dewiację skokową; D) dewiację prędkościową i inercyjną.	D
5	Autopilot to urządzenie: A) pozwalające na zdalny pilotaż; B) zapewniające utrzymanie statku na zadanym kursie; C) zwalniające oficera pełniącego wachtę z obowiązku prowadzenia obserwacji; D) pozwalające na automatyczne wprowadzenie statku do portu.	B
6	Zmiana nastawy czułości autopilota (<i>yaw</i>): A) wpływa na wartość maksymalnego wychylenia płetwy sterowej; B) wpływa na zakres stałego, automatycznego wychylenia płetwy sterowej; C) powoduje zmianę zakresu strefy martwej regulatora, związanej z myśkowaniem statku; D) wpływa na prędkość odchyłania się statku od kursu (prędkość kątową).	C
7	Zmiana nastawy współczynnika wzmocnienia w autopilocie (<i>ruder</i>) wpływa na: A) powoduje zmianę zakresu strefy martwej regulatora, związanej z myśkowaniem statku; B) wartość kąta wychylenia steru oraz czas pozostawania płetwy sterowej w wychyleniu skrajnym; C) zakres stałego, automatycznego wychylenia płetwy sterowej; D) wartość maksymalnego wychylenia płetwy sterowej.	B
8	Pomiar prędkości względem dna możliwy jest za pomocą logów: A) elektromagnetycznych; B) hydroakustycznych (dopplerowskich); C) ciśnieniowych; D) mechanicznych.	B
9	W logach elektromagnetycznych i ciśnieniowych możliwe jest wprowadzenie poprawki na błąd pomiaru przez: A) wprowadzenie poprawki kompasowej; B) wprowadzenie poprawki na wiatr; C) wprowadzenie poprawki na prąd; D) wprowadzenie poprawki określonej na podstawie badań logu na mili pomiarowej.	D

10	Echosonda to urządzenie służące do pomiaru: A) zapasu wody pod stępką; B) natężenia dźwięku; C) kąta drogi nad dnem; D) prędkości statku.	A
11	Parametrem mierzonym w echosondach jest: A) różnica częstotliwości sygnałów nadanego i odebranego; B) opóźnienie jonosferyczne; C) czas niezbędny do pokonania odległości przez sygnał radiolokacyjny; D) czas niezbędny do pokonania odległości przez sygnał akustyczny.	D
12	Do pozytywnych właściwości propagacyjnych fal hydroakustycznych zaliczyć można: A) małe tłumienie fali w ośrodku wodnym; B) brak zdolności odbijania się części emitowanej energii od spotkanych na drodze przeszkód; C) w przybliżeniu prostoliniową propagację; D) bardzo małą prędkość propagacji.	C
13	Prędkość propagacji fali hydroakustycznej wynosi około: A) 1000 m/s; B) 1200 m/s; C) 1500 m/s; D) 1800 m/s.	C
14	Wykrycie ławicy w określonej odległości i kierunku w stosunku do statku oraz w przybliżeniu określonej głębokości ławicy umożliwia: A) echosonda; B) sonar; C) system monitorowania włoka; D) radar.	B
15	Precyzyjne określenie głębokości ławicy i podjęcie decyzji o ustaleniu odpowiedniej prędkości statku w celu utrzymania włoka na wymaganej głębokości umożliwia: A) echosonda; B) sonar; C) system monitorowania włoka; D) radar.	A
16	Efekt strat propagacyjnych fali ultradźwiękowej rozprzestrzeniającej się w wodzie można wyeliminować za pomocą: A) TVG (zasięgowa regulacja wzmocnienia); B) NG (wzmocnienie bliskie); C) FG (wzmocnienie dalekie); D) żadna z wymienionych funkcji nie służy do tego celu.	D
17	Liczba użytkowników korzystających jednocześnie z systemu GPS jest: A) ograniczona i zależna od liczby widocznych satelitów; B) zależna od aktualnie użytkowanych w danym rejonie odbiorników GPS; C) ograniczona i zależna od odległości od stacji referencyjnej; D) nieograniczona.	D
18	System GPS obejmuje swoim zasięgiem: A) całą kulę ziemską; B) jedynie rejon Europy; C) jedynie rejon Oceanu Atlantyckiego; D) rejon Oceanu Atlantyckiego i Pacyfiku.	A
19	Informacjami niezbędnymi do wyznaczenia pozycji w systemie GPS są: A) różnica odległości od satelitów; B) pseudoodległości oraz położenie satelitów; C) tylko odległości do satelitów; D) liczba widocznych jednocześnie satelitów i ich rozmieszczenie.	B
20	Minimalna liczba widocznych satelitów niezbędna do wyznaczenia pozycji 3D to: A) 2; B) 3; C) 4; D) 5.	C

21	Minimalna liczba widocznych satelitów niezbędna do wyznaczenia pozycji 2D to: A) 2; B) 3; C) 4; D) 5.	B
22	Czas obiegu satelity GPS wokół Ziemi wynosi około: A) 12 godzin; B) 24 godzin; C) 48 godzin; D) 72 godzin.	A
23	System GPS składa się z następujących segmentów: A) kosmicznego, naziemnego i użytkownika; B) kosmicznego i użytkownika; C) kosmicznego, naziemnego i awaryjnego; D) kosmicznego, łączności GPS oraz sterowania.	A
24	W skład segmentu użytkownika GPS wchodzi: A) tylko odbiorniki cywilne; B) wszystkie odbiorniki; C) nadajniki cywilne i wojskowe; D) tylko nadajniki wojskowe.	B
25	Orbity satelitów systemu GPS są: A) okołobiegunowe; B) geostacjonarne; C) niemal kołowe; D) satelity nie poruszają się względem Ziemi.	C
26	AIS jest to: A) system raportowania radiowego statków; B) system automatycznego śledzenia i ostrzegania o niebezpieczeństwie; C) system automatycznej identyfikacji statków; D) system poszukiwania i ratowania rozbitków.	C
27	System EGNOS to system, który do przesyłania poprawek różnicowych wykorzystuje: A) telefonię komórkową; B) satelity geostacjonarne; C) satelity systemu Glonass; D) łączność DSC.	B
28	Typowy zestaw odbiorczy DGPS składa się z: A) odbiornika GPS z anteną, procesora danych oraz odbiornika poprawek różnicowych z anteną; B) odbiornika GPS z anteną oraz procesora danych; C) odbiornika GPS z anteną, procesora danych oraz nadajnika z anteną; D) odbiornika GPS z anteną przystawką DSC oraz przetwornikiem danych.	A
29	Poprawki różnicowe przesyłane są do odbiorników DGPS: A) za pośrednictwem poczty elektronicznej; B) satelity systemu Glonass; C) umieszczone są w wiadomościach żeglarskich (<i>Admiralty Notices to Mariners</i>); D) wykorzystując standard RTCM.	D
30	W AIS wykorzystuje się następującą technikę przydziału do pasma radiowego: A) TDMA; B) FDMA; C) CDMA; D) AISR.	A
31	Długość fali dla radaru pracującego w paśmie X wynosi: A) 2 cm; B) 3 cm; C) 5 cm; D) 10 cm.	B

32	<p>Rozróżnialność promieniowa radaru to zdolność do wyświetlenia oddzielnie dwóch ech od obiektów:</p> <p>A) znajdujących się w takim samym namiarze oraz w bliskiej odległości od siebie; B) znajdujących się w takiej samej odległości oraz w bliskich namiarach; C) znajdujących się w bliskiej odległości od statku własnego; D) znajdujących się w jednej bramce śledzącej.</p>	A
33	<p>Rozróżnialność kątowna radaru to zdolność do wyświetlenia oddzielnie dwóch ech od obiektów:</p> <p>A) znajdujących się w takim samym namiarze oraz w bliskiej odległości od siebie; B) znajdujących się w takiej samej odległości oraz w bliskich namiarach; C) znajdujących się w bliskiej odległości od statku własnego; D) znajdujących się w jednej bramce śledzącej.</p>	B
34	<p>Urządzenie wykorzystujące wielokrotne odbicia fali radiowej od prostopadłych powierzchni w celu zwiększenia jego skutecznej powierzchni odbicia to:</p> <p>A) RACON; B) RAMARK; C) transponder radarowy SART; D) reflektor radarowy.</p>	D
35	<p>Zorientowanie obrazu radarowego względem dziobu to taki typ zorientowania, w którym:</p> <p>A) kreska kursowa wskazuje na ekranie aktualny kurs statku własnego z kierunkiem północy na górze; B) kreska kursowa wskazuje zawsze kierunek północny; C) kreska kursowa wskazuje na ekranie dowolnie wybrany kierunek reprezentujący kurs statku własnego; D) kreska kursowa (dziób statku) wskazuje zero na zewnętrznej skali namiarowej (kurs statku zawsze "ku górze").</p>	D
36	<p>Dokładności pomiaru odległości radarowej, wymagane przez rezolucję IMO wynoszą:</p> <p>A) 50m lub 1% zakresu; B) 30m lub 1% zakresu; C) 50m lub 1.5% zakresu; D) 30m lub 1.5% zakresu.</p>	B
37	<p>Zorientowanie obrazu radarowego względem północy to takie zorientowanie, w którym:</p> <p>A) kreska kursowa wskazuje kurs rzeczywisty; B) kreska kursowa wskazuje północ; C) zero na zewnętrznej skali namiarowej wskazuje dziób statku; D) kreska kursowa wskazuje na ekranie dowolnie wybrany kierunek reprezentujący kurs statku własnego.</p>	A
38	<p>Dokładności pomiaru kierunku za pomocą radaru, wymagane przez rezolucję IMO są równe:</p> <p>A) 0.5°; B) połowie poziomej charakterystyki antenowej; C) 1°; D) 1.5°.</p>	C
39	<p>Zobrazowanie ruchu względnego charakteryzuje się tym, że:</p> <p>A) pozycja statku własnego porusza się po ekranie proporcjonalnie do szybkości rzeczywistej statku własnego, a wszystkie obiekty poruszają się po ekranie zgodnie z własnymi kursami i proporcjonalnie do ich prędkości; B) pozycja statku własnego pozostaje nieruchoma na ekranie, a wszystkie obiekty poruszają się ruchem będącym wypadkową ich ruchu rzeczywistego oraz ruchu rzeczywistego statku własnego; C) pozycja statku własnego pozostaje nieruchoma na ekranie, a wszystkie obiekty poruszają się po ekranie zgodnie z własnymi kursami i proporcjonalnie do ich prędkości; D) pozycja statku własnego porusza się po ekranie proporcjonalnie do szybkości rzeczywistej statku własnego, a wszystkie obiekty poruszają się po ekranie ruchem będącym wypadkową ich ruchu rzeczywistego oraz ruchu rzeczywistego statku własnego.</p>	B
40	<p>Odległość radarową do echa punktowego mierzy się do:</p> <p>A) zewnętrznej krawędzi echa; B) środka echa; C) wewnętrznej krawędzi echa; D) sposób pomiaru nie wpływa na jego dokładność.</p>	C

41	<p>Zobrazowanie ruchu rzeczywistego charakteryzuje się tym, że:</p> <ul style="list-style-type: none"> A) pozycja statku własnego porusza się po ekranie w kierunku zgodnym z kursem statku własnego i proporcjonalnie do prędkości rzeczywistej statku własnego, a wszystkie obiekty poruszają się po ekranie zgodnie z własnymi kursami i proporcjonalnie do ich prędkości; B) pozycja statku własnego pozostaje nieruchoma na ekranie, a wszystkie obiekty poruszają się ruchem będącym wypadkową ich ruchu rzeczywistego oraz ruchu rzeczywistego statku własnego; C) pozycja statku własnego oraz wszystkie echa pochodzące od obiektów stałych są nieruchome na ekranie radaru; D) pozycja statku własnego porusza się po ekranie proporcjonalnie do szybkości rzeczywistej statku własnego, a wszystkie obiekty poruszają się po ekranie ruchem będącym wypadkową ich ruchu rzeczywistego oraz ruchu rzeczywistego statku własnego. 	A
42	<p>Występowanie poświaty dla ech obiektów stałych, obserwowanych w zobrazowaniu ruchu rzeczywistego świadczy o:</p> <ul style="list-style-type: none"> A) występowaniu zjawiska ech pośrednich; B) występowaniu znosu statku; C) zamontowaniu na obiekcie stałym RACON'u; D) uszkodzeniu radaru. 	B
43	<p>Brak poświaty dla obserwowanych ech obiektów w zobrazowaniu ruchu względnego (prędkość względna obiektu jest zerowa) świadczy o tym, że są to echa:</p> <ul style="list-style-type: none"> A) obiektów stałych; B) statków płynących tym samym kursem i tą samą prędkością co statek własny; C) statków płynących kursem przeciwnym, lecz z tą samą prędkością co statek własny; D) statków doganianych. 	B
44	<p>RACON jest to urządzenie montowane na znakach nawigacyjnych w celu:</p> <ul style="list-style-type: none"> A) łatwiejszej lokalizacji miejsca katastrofy (SAR); B) łatwiejszej identyfikacji ech znaków nawigacyjnych na ekranie; C) wskazania kierunku ruchu obiektu śledzonego; D) zwiększenie skutecznej powierzchni odbicia. 	B
45	<p>Zgodnie z wymaganiami techniczno-eksploatacyjnymi urządzenie radarowe z automatycznym śledzeniem echa powinno zapewnić prezentację danych obiektu w postaci wektorowej i alfanumerycznej z wymaganą w Rezolucji dokładnością w czasie nie dłuższym niż:</p> <ul style="list-style-type: none"> A) 20 obrotów anteny radarowej; B) 1 minuta od momentu akwizycji obiektu; C) 3 minuty od momentu akwizycji obiektu; D) 5 minut od momentu akwizycji obiektu. 	C
46	<p>W przypadku, gdy wyliczone dla danego obiektu wartości rzeczywiste najmniejszej odległości minięcia oraz czasu jej wystąpienia są mniejsze od limitów ustalonych przez operatora, generowany jest alarm:</p> <ul style="list-style-type: none"> A) <i>New Target Warning</i>; B) <i>Lost Target Warning</i>; C) <i>CPA/TCPA Warning</i>; D) <i>System Warning</i>. 	C
47	<p>Stosowanym (wg. IEC) symbolem dla oznaczenia obiektu powodującego włączenie się alarmu <i>CPA/TCPA Warning</i> jest:</p> <ul style="list-style-type: none"> A) ◇; B) ∇; C) △; D) X. 	C
48	<p>Stosowanym (wg. IEC) symbolem dla oznaczenia obiektu powodującego włączenie się alarmu <i>New Target Warning</i> jest:</p> <ul style="list-style-type: none"> A) ◇; B) ∇; C) △; D) X. 	B

49	<p>Na podstawie obserwacji wektorów względnych operator może stwierdzić jednoznacznie, że śledzone obiekty są niebezpieczne, gdy:</p> <p>A) wektory względne przechodzą w odległości mniejszej od pozycji statku własnego niż odległość uznawana przez operatora za bezpieczną;</p> <p>B) koniec wektora względnego obiektu styka się z końcem wektora rzeczywistego statku własnego lub przecina go proporcjonalnie do jego długości;</p> <p>C) koniec wektora rzeczywistego obiektu styka się z końcem wektora względnego statku własnego lub przecina go proporcjonalnie do jego długości;</p> <p>D) nie można dokonać takiej oceny, gdyż jest to możliwe jedynie podczas obserwacji wektorów rzeczywistych.</p>	A
50	<p>Jeśli na ekranie wskaźnika prezentowane są wektory rzeczywiste, to najbardziej niebezpiecznymi echami są te, dla których:</p> <p>A) dla wybranej długości czasowej koniec wektora rzeczywistego statku własnego znajdzie się w pobliżu pozycji obiektu ruchomego;</p> <p>B) oznaczone są symbolem w postaci litery „Z”;</p> <p>C) oznaczone są migającym wektorem o odpowiedniej długości czasowej;</p> <p>D) dla wybranej długości czasowej końce wektorów rzeczywistych statku własnego i obiektu stykają się.</p>	D
51	<p>W celu oceny podjętego w przeszłości manewru śledzonej jednostki należy wykorzystać funkcję historii ruchu obiektów w zobrazowaniu:</p> <p>A) funkcja ta nie umożliwia oceny manewrów jednostek śledzonych;</p> <p>B) <i>Relative Motion</i>;</p> <p>C) <i>True Motion</i>;</p> <p>D) <i>True lub Relative Motion</i> – rodzaj zobrazowania nie ma znaczenia.</p>	C
52	<p>W przypadku obserwacji ekranu radarowego, operator może dokonać wstępnej selekcji obiektów jeszcze przed poddaniem ich akwizycji, po włączeniu funkcji:</p> <p>A) sztucznej poświaty (<i>Trails</i>);</p> <p>B) manewru próbnego (<i>Trial</i>);</p> <p>C) wektorów względnych (<i>Relative vectors</i>);</p> <p>D) wektorów rzeczywistych (<i>True vectors</i>).</p>	A
53	<p>Transponder radarowy jest to urządzenie stosowane w celu:</p> <p>A) łatwiejszej lokalizacji miejsca katastrofy (SAR);</p> <p>B) łatwiejszej identyfikacji ech znaków nawigacyjnych na ekranie;</p> <p>C) wskazania kierunku ruchu obiektu śledzonego;</p> <p>D) zwiększenie skutecznej powierzchni odbicia.</p>	A
54	<p>Alarm CPA/TCPA WARNING jest generowany, gdy:</p> <p>A) wartość CPA nie może być wyliczona z uwagi na utratę echa ze śledzenia;</p> <p>B) wartość CPA wyliczona dla śledzonego obiektu jest równa 0;</p> <p>C) wartości CPA oraz TCPA wyliczone dla śledzonego obiektu są mniejsze od limitów CPA i TCPA ustawionych przez operatora;</p> <p>D) wartość CPA lub TCPA wyliczona dla śledzonego obiektu jest mniejsza od limitu odpowiednio CPA lub TCPA ustawionego przez operatora.</p>	C
55	<p>Alarm LOST TARGET WARNING oznacza:</p> <p>A) brak informacji o pozycji obiektu w meldunku radarowym;</p> <p>B) śledzone echo zostało zgubione ze śledzenia i ostatnia pozycja oznaczona symbolem na ekranie;</p> <p>C) śledzony obiekt podjął manewr;</p> <p>D) nowe echo pojawiło się w rejonie automatycznej akwizycji.</p>	B
56	<p>Akwizycja jest to proces polegający na:</p> <p>A) obserwacji kolejnych zmian pozycji obiektów w celu określenia parametrów ich ruchu;</p> <p>B) inicjacji procesu śledzenia;</p> <p>C) usuwaniu obiektów ze śledzenia;</p> <p>D) wyświetleniu meldunku radarowego.</p>	B
57	<p>Zgodnie z wymaganiami techniczno – eksploatacyjnymi zawartymi w rezolucji IMO dopuszczalna wartość błędu wyliczenia CPA wynosi:</p> <p>A) 0,1 Mm;</p> <p>B) 0,3 Mm;</p> <p>C) 0,5 Mm;</p> <p>D) 0,7 mm.</p>	B

58	<p>CPA to:</p> <p>A) najmniejsza odległość w jakiej statek własny będzie mijał się z obiektem śledzonym;</p> <p>B) dokładność z jaką wyliczona jest odległość mijania;</p> <p>C) szybkość kątowna zwrotu statku własnego;</p> <p>D) system automatycznej identyfikacji statków.</p>	A
59	<p>W trakcie korzystania z funkcji manewru próbnego śledzenie obiektów poddanych akwizycji jest:</p> <p>A) zawieszone na czas testowania manewru;</p> <p>B) kontynuowane, a wszelkie zmiany parametrów ruchu śledzonych jednostek będą prezentowane dopiero po wyłączeniu funkcji manewru próbnego;</p> <p>C) kontynuowane, a wszelkie zmiany parametrów ruchu śledzonych jednostek są prezentowane na bieżąco;</p> <p>D) zawieszone do czasu ponownej akwizycji obiektów.</p>	B
60	<p>Linia pozycyjna z pomiaru odległości za pomocą radaru to:</p> <p>A) linia prosta przechodząca przez obiekt do którego mierzona jest odległość;</p> <p>B) półprosta o początku w pozycji statku własnego, przechodząca przez pozycję obiektu;</p> <p>C) okrąg o promieniu równym zmierzonej odległości i środkiem w pozycji obiektu, do którego odległość zmierzono;</p> <p>D) okrąg o promieniu równym zmierzonej odległości i środkiem w pozycji statku własnego.</p>	C
61	<p>Układ ZRW (AC SEA) służy do eliminacji:</p> <p>A) ech zakłócających od opadów deszczu;</p> <p>B) ech zakłócających z poprzedniego cyklu pracy;</p> <p>C) ech zakłócających od fal;</p> <p>D) zakłóceń interferencyjnych.</p>	C
62	<p>Układ rozróżniacza (AC RAIN) służy do eliminacji:</p> <p>A) ech zakłócających od opadów deszczu;</p> <p>B) ech zakłócających z poprzedniego cyklu pracy;</p> <p>C) ech zakłócających od fal;</p> <p>D) zakłóceń interferencyjnych.</p>	A
63	<p>Funkcja manewru próbnego (TRIAL) pozwala na:</p> <p>A) sprawdzenie wpływu planowanego manewru na ruch względny śledzonych obiektów;</p> <p>B) sprawdzenie wpływu planowanego manewru na ruch względny wszystkich obiektów widocznych na ekranie radaru;</p> <p>C) sprawdzenie wpływu manewru śledzonego statku na odległości minięcia;</p> <p>D) automatyczne wypracowanie manewru antykolizyjnego.</p>	A
64	<p>Nakres radarowy w ruchu względnym pozwala w pierwszej kolejności określić:</p> <p>A) CPA i TCPA;</p> <p>B) kurs i prędkość rzeczywistą obiektu;</p> <p>C) aspekt;</p> <p>D) pozycję obiektu.</p>	A
65	<p>Nakres radarowy w ruchu rzeczywistym pozwala w pierwszej kolejności określić:</p> <p>A) CPA i TCPA;</p> <p>B) kurs i prędkość rzeczywistą obiektu;</p> <p>C) aspekt;</p> <p>D) pozycję obiektu.</p>	B
66	<p>W raporcie identyfikacyjnym AIS dane o pozycji statku ze wskazaniem dokładności i integralności należą do kategorii danych:</p> <p>A) statycznych;</p> <p>B) dynamicznych;</p> <p>C) związanych z podróżą;</p> <p>D) związanych z bezpieczeństwem.</p>	B
67	<p>Interwał nadawania informacji dynamicznych komunikatu AIS dla statku na kotwicy wynosi:</p> <p>A) 3 sek.;</p> <p>B) 12 sek.;</p> <p>C) 1 min.;</p> <p>D) 3 min.</p>	D

68	<p>Najbardziej odpowiednim zakresem obserwacji radarowej na akwenu otwartym jest zakres:</p> <p>A) 3 Mm; B) 6 Mm; C) 12 Mm; D) 24 Mm.</p>	C
69	<p>Zjawisko złudności ruchu względnego polega na braku możliwości:</p> <p>A) precyzyjnego określenia manewru obserwowanej jednostki na podstawie zmiany jej parametrów ruchu względnego; B) oceny parametrów ruchu rzeczywistego jednostki na podstawie wykonanego nakresu względnego; C) określenia parametrów prądu na podstawie obserwacji echa obiektu w ruchu względnym; D) powstaniu zakłóceń w postaci ech z poprzedniego cyklu pracy.</p>	A
70	<p>Podczas sporządzania nakresu względnego nieprawidłowe wykreślenie długości wektora prędkości statku własnego będzie miało wpływ na powstanie błędów wyznaczenia wartości:</p> <p>A) kursu i prędkości względnej obiektu; B) kursu i prędkości rzeczywistej obiektu; C) najmniejszej odległości mijania i czasu jej wystąpienia; D) jedynie CPA.</p>	B