

## 2012 航海学试题

- 下列不是航用海图应满足的条件是： I、各点局部比例尺相同； II、等角投影； III、大圆是直线； IV、恒向线是直线 A. II、III B. II、IV C. I、III D. I、IV
- 雷达荧光屏上的多次反射回波常常出现在\_\_\_\_\_。 A. 明暗扇形区 B. 扇形阴影区 C. 盲区 D. 船舶正横方向
- 船舶在赤道无风带内穿越大洋时，一般采用下列何种航线较为有利？ A. 最短航程航线 B. 大圆航线 C. 恒向线航线 D. 混合航线
- 顶风顶流情况下航行，船舶对水航速  $V_L$ ，对地航速  $V_G$ ，船速  $V_E$ ，航时  $t$ ，则： A.  $V_G > V_L > V_E$  B.  $V_L > V_E$ ，且  $V_L > V_G$  C.  $V_L < V_E$ ，且  $V_G > V_L$  D.  $V_G < V_L < V_E$
- 下列不属于船用 GPS 导航仪功能的是： A. 显示他船航速和航向 B. 显示船位 C. 编辑航路点 D. 编辑航线
- 对海图资料的测量精度正确的判别是\_\_\_\_\_。 A. 海图上的等深线、等高线和岸线用实线绘制时其可信度低 B. 在大比例尺海图上水深一般用斜体字表示，而直体字标注的水深其可信度较低 C. 海图上的等深线、等高线和岸线用实线绘制和虚线绘制的可信度一样 D. 海图上水面空白处仅表明该处未曾测量，不一定是危险区，应可以航行
- 在北半球，若两点间的大圆始航向为  $270^\circ$ ，则恒向线航向\_\_\_\_\_。 A. 等于  $270^\circ$  B. 无法确定 C. 小于  $270^\circ$  D. 大于  $270^\circ$
- 每年 12 月 22 日，对于纬度等于  $10^\circ N$  的测者来说，太阳中天高度和方位各为： A. 高度等于  $56^\circ .5$ ；方位等于  $180^\circ$  B. 高度等于  $76^\circ .5$ ；方位等于  $0^\circ$  C. 高度等于  $56^\circ .5$ ；方位等于  $0^\circ$  D. 高度等于  $76^\circ .5$ ；方位等于  $180^\circ$
- 航迹推算在下列哪些情况下可以暂时中止？ A. 航经雾区 B. 航经危险物附近 C. 遭遇大风浪 D. 航经狭水道和渔区
- 有不同海区的两张墨卡托海图 A 图和 B 图。A 图的纬度范围  $30^\circ N-35^\circ N$ ，基准比例尺  $1:300000$ （基准纬度  $30^\circ N$ ），B 图的纬度范围  $35^\circ N-40^\circ N$ ，基准比例尺  $1:300000$ （基准纬度  $30^\circ N$ ）。设在 A 图上  $121^\circ E$  经度线和  $122^\circ E$  经度线的图上间距等于  $a$ ，在 B 图上  $121^\circ E$  经度线和  $122^\circ E$  经度线的图上间距等于  $b$ ，则： A.  $a$  和  $b$  的大小无法比较 B.  $a < b$  C.  $a = b$  D.  $a > b$
- 我国某主港某日高潮潮高为  $3.6m$ ，某附港的潮差比为  $1.20$ ，主港平均海面  $220$  厘米，附港平均海面  $222$  厘米，主附港平均海面季节改正值均为  $+18$  厘米，则该附港的高潮潮高为： A.  $4.12$  米 B.  $4.02$  米 C.  $3.64$  米 D.  $3.86$  米
- 英版海图底质注记中，缩写“M”表示： A. 沙 B. 石 C. 岩 D. 泥
- 设物标高度为  $H$ （单位：m），测者眼高为  $e$ （单位：m），则理论上测者能见地平距离  $D_e$ （单位：n mile）为\_\_\_\_\_。  
A.  $2.09 + 2.09H$  B.  $2.09C$  C.  $2.20D$  D.  $2.09$
- 等角正圆柱投影在航海上常被用来绘制： A. 半球星图 B. 大圆海图 C. 大比例尺港泊图 D. 墨卡托海图
- 东西距是\_\_\_\_\_。 A. 恒向线航程的南北分量 B. 经差在东西方向的距离 C. 恒向线航程的东西分量 D. 航程中向东向西部分

16. 船舶进入我国某港口时,发现下面的灯浮,则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船西面通过 B.将灯浮置于本船东面通过 C.将灯浮置于本船南面通过 D.将灯浮置于本船北面通过
17. 海图图式“S”表示该区底质为: A.泥 B.岩石 C.沙 D.淤泥
18. 天文三角形的三个角分别是: A.高度、方位和时角 B.经差、纬差和视差角 C.时角、方位角和位置角 D.半圆时角、半圆方位角和位置角
19. 地理经度和地理纬度是建立在\_\_\_\_\_基础上的。 A.地球椭圆体 B.球面直角坐标系 C.地球椭球体 D.地球圆球体
20. 一般情况下,在用六分仪测物标垂直角求距离时,如果高程采用中版海图资料(不考虑潮汐),所求距离值与实际值相比\_\_\_\_\_。 A.前者小。 B.大小视海区而定,但存在误差。 C.前者大。 D.一样。
21. 在 GPS 卫星导航系统中,对流层折射误差属于: A.卫星导航仪误差 B.信号传播误差 C.几何误差 D.卫星误差
22. 下列选项哪些是矢量海图(Vector charts)所具有的特征? I、将数字化的海图信息分类存储; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II B. I C. III、IV D. I、II、III、IV
23. 半日潮港,涨潮流箭矢上标注 4kn,则该处小潮日涨潮流第三小时内的平均流速为: A.2kn B.8/3kn C.2/3kn D.4/3kn
24. 声相关计程仪是应用相关技术处理\_\_\_\_\_来测量船舶航速和航程的仪器。 A.多普勒频移 B.电磁波信号 C.回波相位差 D.水声信息
25. 某地经度为  $123^{\circ} E$ , 区时  $ZT=1200$  时太阳上中天, 则时差为: A.0m B.-8 m C.8 m D.-12 m
26. 某轮由赤道向南航行,无航行误差,计程仪改正率为 0.0%,则 1h 后实际船位位于推算船位的(不考虑风流影响)\_\_\_\_\_。 A.不一定 B.同一点 C.北面 D.南面
27. 下列有关海图可靠性方面的说法中,哪一个正确? A.新图一定是可靠的 B.新购置的海图一定是可靠的 C.新版海图一定是可靠的 D.新购置的海图不一定是可靠的
28. 两距离定位时,两圆弧位置线通常交于两点,其中只有一个是正确的观测船位,下列哪种判定观测船位的方法是错误的? A.根据船舶的航向来确定观测船位 B.连续多次定位,根据船舶的航迹分布情况来确定观测船位 C.根据所测物标与船位间的相对位置关系来确定哪个是观测船位 D.靠近推算船位的一个交点是正确的观测船位
29. 一般情况下,在用六分仪测物标垂直角求距离时,如果高程采用中版海图资料(不考虑潮汐),所求距离值与实际值相比\_\_\_\_\_。 A.前者小。 B.大小视海区而定,但存在误差。 C.前者大。 D.一样。
30. 海图比例尺的表现形式有直线比例尺和数字比例尺,其中数字比例尺用一比若干数字表示。关于数字比例尺说法正确的是\_\_\_\_\_。 A.比例尺 1: 100 000 小于 1: 300 000,前者相同图幅尺寸的海图包括范围小 B.比例尺 1: 100 000 小于 1: 300 000,前者相同图幅尺寸的海图包括范围大 C.比例尺 1: 100 000 大于 1: 300 000,前者相同图幅尺寸的海图包括范围大 D.比例尺 1: 100 000 大于 1: 300 000,前者相同图幅尺寸的海图包括范围小
31. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时,潮时差需进行内插的为: A.第三卷和第四卷 B.四卷均要求 C.第一卷和第二卷的欧洲各港 D.第二卷和第三卷

32. 声相关计程仪是应用相关技术处理\_\_\_\_\_来测量船舶航速和航程的仪器。A.多普勒频移 B.电磁波信号 C.回波相位差 D.水声信息
33. 船用回声测深仪在富裕水深不大的情况下,测得的水深往往是\_\_\_\_\_到船底的深度。A.海底混响层 B.海底硬土层 C.海底深处岩石层 D.海底淤泥层
34. 舷角是\_\_\_\_\_。A.航向线和方位线之间的夹角 B.罗北和航向线之间的夹角 C.真北和航向线之间的夹角 D.罗北和方位线之间的夹角
35. 某轮计划航向 215<sup>o</sup>,海区内 W 风 5 级,风压差取 5<sup>o</sup>,该轮陀螺罗经差 1<sup>o</sup>W,某右舷物标正横时的陀螺罗经方位是: A.299<sup>o</sup>B.301<sup>o</sup>C.311<sup>o</sup>D.309<sup>o</sup>
36. 天测罗经差时不必记录观测时间的方法是: A.观测低高度太阳方位求罗经差 B.观测低高度恒星方位求罗经差 C.观测太阳真出没方位求罗经差 D.观测北极星方位求罗经差
37. 磁罗经罗盆中的液体在罗经中起\_\_\_\_\_作用。I、可减少罗盘轴帽与轴针间的摩擦力;II、因阻尼作用使罗盘指向稳定性好;III、起减振作用 A. I、III B. I、II C. II、III D. I~III
38. 从静力学理论分析,正规半日潮往往出现在月赤纬: I、接近于零时;II、最大时;III、与测者纬度相同时 A. III B. I C. I、III D. II
39. 就高度而言,一般物标回波强度\_\_\_\_\_,但还与物标表面特征有关。A.与其高度的平方成正比 B.与其高度的平方成反比 C.与其高度成反比 D.与其高度成正比
40. 船舶在航行中更换海图时,如果两张海图是基于不同的大地坐标系绘制的,则下列做法正确的是: I、若用船位的经纬度值换图时,则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正;II、若用船位的经纬度值换图时,则需进行不同的大地坐标系之间的船位修正;III、若以两张海图中共有的某一固定物标的方位和距离表示的船位换图时,则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正 A. II、III B. I、III C. III D. I
41. 下列选项哪些是矢量海图(Vector charts)所具有的特征? I、将数字化的海图信息分类存储;II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据;III、可以提供警戒区自动报警;IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II B. I C. III、IV D. I、II、III、IV
42. 某往复流港口的潮流资料为:转流时间为 0154 和 0807;最大流速和相应时间为 1.9kn, 0456。则该港 0400 的流速为: A.1.7kn B.1.0kn C.1.2kn D.0.6kn
43. 差比数是指主附港之间的\_\_\_\_\_。A.潮时差与潮差 B.潮时差、潮差比和改正值 C.潮差比与平均海面季节改正 D.潮时差和潮高差
44. 半圆方向 150° SW 换算成圆周方向为: A.300° B.330° C.210° D.240°
45. 船舶在航行中更换海图时,如果两张海图是基于不同的大地坐标系绘制的,则下列做法正确的是: I、若用船位的经纬度值换图时,则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正;II、若用船位的经纬度值换图时,则需进行不同的大地坐标系之间的船位修正;III、若以两张海图中共有的某一固定物标的方位和距离表示的船位换图时,则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正 A. II、III B. I、III C. III D. I

46. 英版海图图式“”表示：A.部分船体露出深度基准面的沉船 B.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 C.干出沉船 D.深度不明的水下沉船
47. 选择自然方位叠标时，应尽可能选择\_\_\_\_\_的标志。A.两标间间距大且离测者较远 B.两标间间距大且离测者较近 C.两标间距离小且离测者较远 D.两标间距离小且离测者较近
48. 东西距是\_\_\_\_\_。A.航程中向东向西部分 B.恒向线航程的南北分量 C.恒向线航程的东西分量 D.经差在东西方向的距离
49. 天文三角形的三个角分别是：A.经差、纬差和视差角 B.时角、方位角和位置角 C.半圆时角、半圆方位角和位置角 D.高度、方位和时角
50. 海图图式“S”表示该区底质为：A.淤泥 B.沙 C.泥 D.岩石
51. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后，随动系统自动投入工作。A.10 分钟 B.10 秒钟 C.60 分钟 D.30 分钟
52. 两距离定位时，两圆弧位置线通常交于两点，其中只有一个是正确的观测船位，下列哪种判定观测船位的方法是错误的？A.连续多次定位，根据船舶的航迹分布情况来确定观测船位 B.根据所测物标与船位间的相对位置关系来确定哪个是观测船位 C.根据船舶的航向来确定观测船位 D.靠近推算船位的一个交点是正确的观测船位
53. 我国某地的大潮升为 4.4 米，小潮升为 3.4 米，则农历初六的高潮潮高约为：A.4.0 米 B.4.2 米 C.4.4 米 D.3.6 米
54. 在 3D 定位模式下如果 PDOP 大于 6，或在 2D 定位模式下如果 HDOP 大于 4，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A.GPS Self Test Error B.DOP Error C.GPS No fix D.DGPS Error
55. 利用罗经进行两方位定位后，应在航海日志中记录哪些内容？A.观测时间、两物标的罗方位、罗经差 B.观测时间、两物标的名称、罗方位、罗经差 C.观测时间、两物标的真方位 D.观测时间、船位经、纬度
56. 英版《潮汐表》包括以下哪些表？I、主港潮汐预报表；II、潮流预报表；III、调和常数表；IV、差比数和潮信表 A. I、II、IV B. I、II、III C. II~IV D. I~IV
57. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来，根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的？A.西面 B.北面 C.东面 D.南面
58. 某船顺风顺流航行，船速 14 节，流速 1 节，2 小时后相对计程仪读数差为 31' .0，计程仪改正率  $L=+5\%$ ，则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。A.32.6 B.36.6 C.35.0 D.34.6
59. 有关雷达应答器的信息可以查阅\_\_\_\_\_。A.《无线信号表》第五卷 B.《无线信号表》第一卷 C.《无线信号表》第六卷 D.《无线信号表》第二卷
60. 选择自然方位叠标时，应尽可能选择\_\_\_\_\_的标志。A.两标间间距大且离测者较远 B.两标间间距大且离测者较近 C.两标间距离小且离测者较远 D.两标间距离小且离测者较近
61. IALA 浮标制度 B 区域中，绿色中间有一道红色横纹的浮标可配备\_\_\_\_\_。A.单个红色锥形顶标 B.单个绿色罐形顶标 C.单个绿色锥形顶标 D.单个红色罐形顶标
62. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左



面  $3^\circ$ ，罗经差  $2^\circ W$ ，则实测风流压差为：A.  $+3^\circ$  B.  $-5^\circ$  C.  $+5^\circ$  D.  $-3^\circ$

63. 某地经度为  $123^\circ E$ ，区时  $ZT=1200$  时太阳上中天，则时差为：A. -8 m B. -12 m C. 0 m D. 8 m

64. 中版海图上的注记“疑存”的意义为\_\_\_\_\_。A. 对危险物的位置未经精确测量 B. 对礁石、浅滩等的存在有疑问 C. 对礁石、浅滩等的深度存在疑问 D. 对危险物的位置存在疑问

65. 磁罗经罗盆中的液体在罗经中起\_\_\_\_\_作用。I、可减少罗盘轴帽与轴针间的摩擦力；II、因阻尼作用使罗盘指向稳定性好；III、起减振作用 A. I ~ III B. I、III C. I、II D. II、III

66. 船舶沿赤道向东航行，恒向线航向为  $090^\circ$ ，相应的大圆始航向为：A. 等于  $090^\circ$  B. 大于  $090^\circ$  C. 无法确定 D. 小于  $090^\circ$

67. 差比数是指主附港之间的\_\_\_\_\_。A. 潮时差和潮高差 B. 潮时差、潮差比和改正值 C. 潮时差与潮差 D. 潮差比与平均海面季节改正

68. A 轮位于  $60^\circ S, 140^\circ W$ ，B 轮位于  $60^\circ S, 160^\circ W$ ，两船同时以 15 节的航速向真北航行，10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A. 1500 海里 B. 300 海里 C. 1200 海里 D. 600 海里

69. 某轮计划航向  $225^\circ$ ，驶真航向  $225^\circ$ ，连续定位法实测航迹向  $220^\circ$ ，则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为：A.  $-5^\circ, 230^\circ$  B.  $+5^\circ, 230^\circ$  C.  $-5^\circ, 220^\circ$  D.  $+5^\circ, 220^\circ$

70. 根据 IMO 船舶报告系统文件，危险货物报告 (DG, Dangerous goods report) 是：I、船舶载有危险货物时所做出的报告；II、当船载危险货物在距岸 200n mile 范围内散失时所做出的报告；III、当船载危险货物在大洋上散失时所做出的报告 A. III B. II C. II、III D. I

71. 中版海图，我国沿海系统测量区域采用\_\_\_\_\_为深度基准。A. 平均大潮低潮面 B. 天文最低潮面 C. 平均低低潮面 D. 理论最低潮面

72. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置，测算位置修正值并播发给作用区内的用户，对用户测量的数据进行修正，使用户获得高精度定位，称为：A. 局域 DGPS B. 广域 DGPS C. 伪距 DGPS D. 位置 DGPS

73. 某往复流港口的潮流资料为：转流时间为 0154 和 0807；最大流速和相应时间为 1.9kn, 0456。则该港 0400 的流速为：A. 1.7kn B. 1.0kn C. 1.2kn D. 0.6kn

74. 英版海图上灯塔的灯高是指：A. 平均大潮高潮面至灯塔顶部的高度 B. 平均海面至灯塔顶部的高度 C. 平均大潮高潮面至灯塔灯芯的高度 D. 平均海面至灯塔灯芯的高度

75. 海图作业规则规定，重要的观测船位记入航海日志时，应记录：I、时间；II、物标名称；III、有关读数和改正量；IV、船位差；V、计程仪读数 A. I ~ V B. I ~ IV C. I ~ III D. I ~ III、V

76. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后，随动系统自动投入工作。A. 60 分钟 B. 30 分钟 C. 10 秒钟 D. 10 分钟

77. 沿岸航行确定偏离危险物的安全距离时，下列哪个因素可不必考虑？A. 从最后一个实测船位至危险物的航程和所需的航行时间 B. 驾驶员年龄大小 C. 危险物附近有无显著的可供定位和避险的物标 D. 危险物附近海图测量的精度

78. 某轮计划航向  $215^\circ$ ，海区内 W 风 5 级，风压差取  $5^\circ$ ，该轮陀螺罗经差  $1^\circ W$ ，某右舷物标正横时的陀螺罗经方

位是：A.311oB.299oC.301oD.309o

79. 岛礁区航行，通过珊瑚礁的最有利时机是微风、\_\_\_\_\_和\_\_\_\_\_时。A.低潮、背向太阳 B.高潮、背向太阳 C.高潮、面向太阳 D.低潮、面向太阳

80. 在天测罗经差中，应尽量观测\_\_\_\_\_的罗方位。A.较亮天体 B.南北向天体 C.东西向天体 D.低高度天体

81. 沿岸航行，在没有夜航灯标，船位较难测定的海区，离岸距离一般应为：A.10n mile 左右 B.5~10n mile C.3~5n mile D.15n mile 左右

82. 在分道通航制区域向外海一侧的边界之外水域，船舶\_\_\_\_\_。A.应以与沿岸通航带内交通流总方向相同的航向航行 B.应以与外侧通航分道内交通流总方向相同的航向航行 C.应以与内侧通航分道内交通流总方向相同的航向航行 D.可以以任何航向航行

83. 某船 TC357°，测灯塔 A 的 TB330° .5，半小时后又测得 A 的 TB312°，若船速为 16kn，则该船与 A 的正横距离为：A.5' .6B.8' C.7' D.6'

84. 英版海图图式“ ”表示：A.部分船体露出深度基准面的沉船 B.干出沉船 C.深度不明的水下沉船 D.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船

85. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时，潮时差需进行内插的为：A.四卷均要求 B.第二卷和第三卷 C.第三卷和第四卷 D.第一卷和第二卷的欧洲各港

86. 在周日视运动中，平太阳连续两次在某地\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为 1 平太阳日。A.下中天 B.上中天 C.视出 D.视没

87. 某往复流港口的潮流资料为：转流时间为 0154 和 0807；最大流速和相应时间为 1.9kn，0456。则该港 0400 的流速为：A.1.7kn B.0.6kn C.1.0kn D.1.2kn

88. 半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处小潮日涨潮流第三小时内的平均流速为：A.4/3kn B.2/3kn C.2kn D.8/3kn

89. 某轮由赤道向南航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则 1h 后实际船位位于推算船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.北面 B.同一点 C.不一定 D.南面

90. 当某天体地方时角等于 0° 时，说明该天体位于\_\_\_\_\_。A.上中天 B.真出 C.下中天 D.真没

91. 船用回声测深仪在富裕水深不大的情况下，测得的水深往往是\_\_\_\_\_到船底的深度。A.海底深处岩石层 B.海底淤泥层 C.海底硬土层 D.海底混响层

92. A 轮位于 60° S，140° W，B 轮位于 60° S，160° W，两船同时以 15 节的航速向真北航行，10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A.300 海里 B.600 海里 C.1200 海里 D.1500 海里

93. 中版海图，我国沿海系统测量区域采用\_\_\_\_\_为深度基准。A.平均大潮低潮面 B.平均低低潮面 C.天文最低潮面 D.理论最低潮面

94. 磁罗经罗盆中的液体在罗经中起\_\_\_\_\_作用。I、可减少罗盘轴帽与轴针间的摩擦力；II、因阻尼作用使罗盘

指向稳定性好；III、起减振作用 A. II、III B. I ~ III C. I、II D. I、III

95. 在雷达荧光屏中心附近出现的圆盘状亮斑回波，越往外越弱，它是：A. 某种假回波 B. 强海浪干扰 C. 二次反射回波 D. 雨雪干扰
96. 偏荡可能使风压差\_\_\_\_\_。A. 有时增大有时减小 B. 既不增大也不减小 C. 增大 D. 减小
97. 在 3D 定位模式下如果 PDOP 大于 6，或在 2D 定位模式下如果 HDOP 大于 4，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A. GPS Self Test Error B. DOP Error C. GPS No fix D. DGPS Error
98. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_\_。A. 通频带宽度 B. 回波光点直径的大小 C. 水平波束宽度 D. 脉冲宽度
99. 某船在菲律宾沿海出港航行，看到视频中显示的标志时，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A. 北方 B. 右侧 C. 左侧 D. 南方
100. 某轮计划航向 215°，海区内 W 风 5 级，风压差取 5°，该轮陀螺罗经差 1°W，某右舷物标正横时的陀螺罗经方位是：A. 299° B. 301° C. 311° D. 309°
101. 正常天气情况下（能见度为 10 海里），某轮在海上看见一灯塔灯光刚好消失，英版海图上查得该灯塔旁标注有 Fl (4) 6s 81m 35M（额定光力射程），已知测者眼高 25 米，则船与灯塔相距大约为：A. 23 海里 B. 15 海里 C. 35 海里 D. 29 海里
102. 半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处小潮日涨潮流第三小时内的平均流速为：A. 8/3kn B. 2/3kn C. 4/3kn D. 2kn
103. 沿岸航行，在没有夜航灯标，船位较难测定的海区，离岸距离一般应为：A. 15n mile 左右 B. 10n mile 左右 C. 5~10n mile D. 3~5n mile
104. 船舶对水航程 SL，对地航程 SG，船速 VE，航时 t，若  $SL > VE \times t$ ，且  $SL > SG$ ，则船舶航行在\_\_\_\_\_情况下。A. 顺风顺流 B. 顶风顶流 C. 顺风顶流 D. 顶风顺流
105. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A. 将灯浮置于本船北面通过 B. 将灯浮置于本船东面通过 C. 将灯浮置于本船西面通过 D. 将灯浮置于本船南面通过
106. 从静力学理论分析，正规半日潮往往出现在月赤纬：I、接近于零时；II、最大时；III、与测者纬度相同时 A. II B. I C. III D. I、III
107. 当某天体地方时角等于 0° 时，说明该天体位于\_\_\_\_\_。A. 上中天 B. 真没 C. 真出 D. 下中天
108. 地球自转轴与黄道平面的交角为：A. 23° 27' B. 66° 33' + 5° 08' C. 66° 33' D. 66° 33' - 5° 08'
109. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是：I、距离等于真回波距离；II、对称分布于真回波两侧；III、越向两侧强度越弱 A. I、II B. II、III C. I、III D. I ~ III
110. 在雷达荧光屏中心附近出现的圆盘状亮斑回波，越往外越弱，它是：A. 强海浪干扰 B. 雨雪干扰 C. 某种假回波 D. 二次反射回波

111. 船舶机动航行时陀螺罗经受惯性力矩的影响, 大约在船机动以后\_\_\_\_\_小时左右消失。A.1.0B.0.5C.2.0D.3.0
112. 我国某主港某日高潮潮高为 4.2m, 某附港潮差比为 1.30, 改正值 +14cm, 则该附港的高潮潮高为:  
A.5.60mB.5.46mC.6.68mD.5.32m
113. 中版海图, 我国沿海系统测量区域采用\_\_\_\_\_为深度基准。A.理论最低潮面 B.平均大潮低潮面 C.天文最低潮面  
D.平均低低潮面
114. 船舶在航行中更换海图时, 如果两张海图是基于不同的大地坐标系绘制的, 则下列做法正确的是: I、若用船位的经纬度值换图时, 则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正; II、若用船位的经纬度值换图时, 则需进行不同的大地坐标系之间的船位修正; III、若以两张海图中共有的某一固定物标的方位和距离表示的船位换图时, 则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正 A. I、III B. I C. II、III D. III
115. 在下列哪种情况下, 大圆航线和恒向线航线的航程相差不大? I、航程较短时; II、接近南北向航行时; III、在低纬近赤道地区航行时 A. I、II B. II、III C. I、II、III D. I、III
116. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。A.石头 B.木质 C.金属 D.海水
117. 从静力学理论分析, 正规半日潮往往出现在月赤纬: I、接近于零时; II、最大时; III、与测者纬度相同时 A. I、III B. II C. III D. I
118. 某船 TC357°, 测灯塔 A 的 TB330°.5, 半小时后又测得 A 的 TB312°, 若船速为 16kn, 则该船与 A 的正横距离为: A.6' B.5' C.7' D.8'
119. 某轮计划航向 215°, 海区内 W 风 5 级, 风压差取 5°, 该轮陀螺罗经差 1°W, 某右舷物标正横时的陀螺罗经方位是: A.301° B.299° C.311° D.309°
120. 我国某地的大潮升为 4.4 米, 小潮升为 3.4 米, 则农历初六的高潮潮高约为: A.4.0 米 B.4.2 米 C.4.4 米 D.3.6 米
121. 雷达荧光屏上的多次反射回波常常出现在\_\_\_\_\_。A.明暗扇形区 B.扇形阴影区 C.盲区 D.船舶正横方向
122. IALA 浮标制度 B 区域中, 绿色中间有一道红色横纹的浮标可配备\_\_\_\_\_。A.单个红色锥形顶标 B.单个红色罐形顶标 C.单个绿色锥形顶标 D.单个绿色罐形顶标
123. 在周日视运动中, 平太阳连续两次在某地\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为 1 平太阳日。A.上中天 B.视没 C.视出 D.下中天
124. 通常情况下在下列哪种海区, 可以使用空白定位图进行海图作业? I、大洋航行; II、沿岸航行; III、近海航行 A. II、III B. I C. II D. III
125. 声相关计程仪是应用相关技术处理\_\_\_\_\_来测量船舶航速和航程的仪器。A.水声信息 B.多普勒频移 C.回波相位差 D.电磁波信号
126. 一般情况下, 在用六分仪测物标垂直角求距离时, 如果高程采用中版海图资料 (不考虑潮汐), 所求距离值与实际值相比\_\_\_\_\_。A.前者大。B.大小视海区而定, 但存在误差。C.前者小。D.一样。
127. 在天测罗经差中, 应尽量观测\_\_\_\_\_的罗方位。A.较亮天体 B.低高度天体 C.东西向天体 D.南北向天体



128. 舷角是\_\_\_\_\_。A.航向线和方位线之间的夹角 B.罗北和方位线之间的夹角 C.真北和航向线之间的夹角 D.罗北和航向线之间的夹角
129. 在工作时间内颜色和亮度不变的长明不断的灯光在中版海图上的表示方法是：A.闪 B.长闪 C.明暗 D.定
130. 下列有关航线选择的说法中，哪一个正确？A.航程最短，不一定航时最省 B.应尽可能使船舶一路顺风 C.充分考虑流的顺逆，可不考虑风的情况 D.应尽可能使船舶一路顺流
131. 某英版海图某处有海图图式“”，表明船舶可以在海图标题栏内查到该处的：A.潮汐资料 B.地磁异常资料 C.航行注意事项 D.潮流资料
132. 正常天气情况下（能见度为 10 海里），某轮在海上看见一灯塔灯光刚好消失，英版海图上查得该灯塔旁标注有 Fl (4) 6s81m35M（额定光力射程），已知测者眼高 25 米，则船与灯塔相距大约为：A.23 海里 B.35 海里 C.15 海里 D.29 海里
133. 天体中心与仰极在天体时圈上所夹的一段弧距称为：A.天体方位 B.天体高度 C.天体极距 D.天体时角
134. A 轮位于  $60^{\circ} S, 140^{\circ} W$ ，B 轮位于  $60^{\circ} S, 160^{\circ} W$ ，两船同时以 15 节的航速向真北航行，10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A.600 海里 B.1200 海里 C.300 海里 D.1500 海里
135. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置，测算位置修正值并播发给作用区内的用户，对用户测量的数据进行修正，使用户获得高精度定位，称为：A.位置 DGPS B.局域 DGPS C.广域 DGPS D.伪距 DGPS
136. 某轮陀罗航向  $210^{\circ}$ ，陀罗差  $2^{\circ} E$ ，则右正横处物标的陀螺方位是：A. $298^{\circ}$  B. $302^{\circ}$  C. $300^{\circ}$  D. $090^{\circ}$
137. 岛礁区航行，通过珊瑚礁的最有利时机是微风、\_\_\_\_\_和\_\_\_\_\_时。A.低潮、面向太阳 B.高潮、面向太阳 C.低潮、背向太阳 D.高潮、背向太阳
138. 英版海图图式“”表示：A.深度不明的水下沉船 B.干出沉船 C.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 D.部分船体露出深度基准面的沉船
139. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时，潮时差需进行内插的为：A.四卷均要求 B.第二卷和第三卷 C.第三卷和第四卷 D.第一卷和第二卷的欧洲各港
140. 某轮以 18 节航行 1200 海里，需要燃油 102 吨，现仅存燃油 90 吨，但到目的港尚有 1300 海里，计划到目的港时预留燃油 10 吨备用，则应采取的船速为\_\_\_\_\_。A.17.3 节 B.17.8 节 C.16.5 节 D.15.3 节
141. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时，潮时差需进行内插的为：A.四卷均要求 B.第二卷和第三卷 C.第一卷和第二卷的欧洲各港 D.第三卷和第四卷
142. 设物标高度为 H(单位：m)，测者眼高为 e(单位：m)，则理论上测者能见地平距离 De(单位：n mile)为\_\_\_\_\_。  
A.  $2.09B.2.09+2.09C.2.20D.2.09$
143. 半圆方向  $150^{\circ} SW$  换算成圆周方向为：A. $330^{\circ}$  B. $240^{\circ}$  C. $300^{\circ}$  D. $210^{\circ}$

144. 狭水道航行可采用的避险方法主要有：I、距离避险；II、方位避险；III、水平角避险；IV、垂直角避险；V、平行线避险；VI、垂直线避险 A. I ~ VI B. I ~ V C. I、II、IV、V、VI D. II ~ VI
145. 以下关于标准时与法定时的说法错误的是\_\_\_\_\_。A.关于各国的具体时间制度的规定，可查阅英版《无线电信号》第二卷 B.根据目的港地理位置的经度，就可以判断该地所采用的标准时 C.关于各国的具体时间制度的规定，可查阅英版《航海天文历》所附的标准时一览表 D.标准时是在考虑一国实际情况的基础上，以法律规定作为本国的统一时间
146. A 轮位于  $60^{\circ} S, 140^{\circ} W$ ，B 轮位于  $60^{\circ} S, 160^{\circ} W$ ，两船同时以 15 节的航速向真北航行，10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A.300 海里 B.1200 海里 C.1500 海里 D.600 海里
147. 某轮由赤道向南航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则 1h 后实际船位位于推算船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.北面 B.同一点 C.不一定 D.南面
148. 某轮船速 12kn，顺风顺流航行，流速 2kn，风使船增速 1kn，则 1h 后船舶对水航程为：A.12n mile B.15n mile C.13n mile D.14n mile
149. 在北纬自由陀螺仪主轴相对子午面向东做视运动，这是由于\_\_\_\_\_的作用。A.主轴高速旋转的角速度 B.地球自转角速度的垂直分量 C.地球自转角速度的水平分量 D.地球自转角速度
150. 在狭窄且曲率半径较小的航道中转向，常常不能一次转至新航线，为保持船舶在弯曲的航道中央航行，必须采取的转向方法是：A.平行线转向法 B.逐渐转向法 C.物标正横转向法 D.平行方位线转向法
151. 天文三角形的三个角分别是：A.时角、方位角和位置角 B.高度、方位和时角 C.经差、纬差和视差角 D.半圆时角、半圆方位角和位置角
152. 我国某地的大潮升为 4.4 米，小潮升为 3.4 米，则农历初六的高潮潮高约为：A.4.2 米 B.4.4 米 C.4.0 米 D.3.6 米
153. 下列有关海图可靠性方面的说法中，哪一个正确？A.新购置的海图不一定是可靠的 B.新版海图一定是可靠的 C.新图一定是可靠的 D.新购置的海图一定是可靠的
154. 在天测罗经差中，应尽量观测\_\_\_\_\_的罗方位。A.南北向天体 B.较亮天体 C.低高度天体 D.东西向天体
155. 在雷达荧光屏中心附近出现的圆盘状亮斑回波，越往外越弱，它是：A.强海浪干扰 B.二次反射回波 C.某种假回波 D.雨雪干扰
156. 某往复流港口的潮流资料为：转流时间为 0154 和 0807；最大流速和相应时间为 1.9kn，0456。则该港 0400 的流速为：A.1.2kn B.0.6kn C.1.7kn D.1.0kn
157. 某船顺风顺流航行，船速 14 节，流速 1 节，2 小时后相对计程仪读数差为  $31' .0$ ，计程仪改正率  $L=+5\%$ ，则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。A.36.6 B.35.0 C.32.6 D.34.6
158. 已知过叠标时用磁罗经测得该叠标的罗方位为  $287^{\circ}$ ，从海图上量得该叠标的真方位为  $293^{\circ}$ ， $Var=-1^{\circ}$ ，则该罗经的自差为：A.  $+5^{\circ}$  B.  $+7^{\circ}$  C.  $-6^{\circ}$  D.  $+6^{\circ}$
159. 海图作业规则规定，重要的观测船位记入航海日志时，应记录：I、时间；II、物标名称；III、有关读数和改正量；IV、船位差；V、计程仪读数 A. I ~ III B. I ~ IV C. I ~ III、V D. I ~ V

160. 某船在菲律宾沿海出港航行，看到视频中显示的标志时，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A.北方 B.右侧 C.左侧 D.南方
161. 等角正圆柱投影在航海上常被用来绘制：A.大比例尺港泊图 B.大圆海图 C.半球星图 D.墨卡托海图
162. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_\_。A.脉冲宽度 B.通频带宽度 C.回波光点直径的大小 D.水平波束宽度
163. 冰区航行应尽可能避免在冰区内抛锚，如必须抛锚则锚链长度应该：A.锚链长度无关紧要 B.大于3倍的水深 C.与水深相同 D.不超过水深的2倍
164. 某轮由赤道向南航行，无航行误差，计程仪改正率为0.0%，则1h后实际船位位于推算船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.北面 B.同一点 C.不一定 D.南面
165. 等角正圆柱投影在航海上常被用来绘制：A.大比例尺港泊图 B.半球星图 C.大圆海图 D.墨卡托海图
166. 选择自然方位叠标时，应尽可能选择\_\_\_\_\_的标志。A.两标间距离小且离测者较远 B.两标间距离小且离测者较近 C.两标间间距大且离测者较远 D.两标间间距大且离测者较近
167. 磁罗经罗盆中的液体在罗经中起\_\_\_\_\_作用。I、可减少罗盘轴帽与轴针间的摩擦力；II、因阻尼作用使罗盘指向稳定性好；III、起减振作用 A. II、III B. I、III C. I、II D. I~III
168. 某船在菲律宾沿海出港航行，看到视频中显示的标志时，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A.左侧 B.南方 C.北方 D.右侧
169. 某轮计划航向 $225^\circ$ ，驶真航向 $225^\circ$ ，连续定位法实测航迹向 $220^\circ$ ，则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为：A.  $+5^\circ$ ， $220^\circ$  B.  $+5^\circ$ ， $230^\circ$  C.  $-5^\circ$ ， $220^\circ$  D.  $-5^\circ$ ， $230^\circ$
170. 天文三角形的三个角分别是：A.高度、方位和时角 B.时角、方位角和位置角 C.经差、纬差和视差角 D.半圆时角、半圆方位角和位置角
171. 在雷达荧光屏中心附近出现的圆盘状亮斑回波，越往外越弱，它是：A.二次反射回波 B.强海浪干扰 C.雨雪干扰 D.某种假回波
172. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面 $3^\circ$ ，罗经差 $2^\circ W$ ，则实测风流压差为：A.  $+3^\circ$  B.  $-3^\circ$  C.  $-5^\circ$  D.  $+5^\circ$
173. 在狭窄且曲率半径较小的航道中转向，常常不能一次转至新航线，为保持船舶在弯曲的航道中央航行，必须采取的转向方法是：A.平行方位线转向法 B.物标正横转向法 C.平行线转向法 D.逐渐转向法
174. 在天测罗经差中，应尽量观测\_\_\_\_\_的罗方位。A.较亮天体 B.东西向天体 C.南北向天体 D.低高度天体
175. 英版海图图式中，缩写“IUQ”表示：A.连续甚快闪光 B.间断超快闪光 C.连续快闪光 D.连续超快闪光
176. 磁罗经罗盆中的液体在罗经中起\_\_\_\_\_作用。I、可减少罗盘轴帽与轴针间的摩擦力；II、因阻尼作用使罗盘指向稳定性好；III、起减振作用 A. I、II B. II、III C. I~III D. I、III

177. A 轮位于  $60^{\circ} S$ ,  $140^{\circ} W$ , B 轮位于  $60^{\circ} S$ ,  $160^{\circ} W$ , 两船同时以 15 节的航速向真北航行, 10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A.600 海里 B.1200 海里 C.300 海里 D.1500 海里
178. 英版《潮汐表》包括以下哪些表? I、主港潮汐预报表; II、潮流预报表; III、调和常数表; IV、差比数和潮信表 A. I、II、IV B. I~IV C. I、II、III D. II~IV
179. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是: I、距离等于真回波距离; II、对称分布于真回波两侧; III、越向两侧强度越弱 A. I、II B. I、III C. I~III D. II、III
180. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为 596mm,  $5^{\circ} N$  纬线上  $1'$  经差的图长为 2mm, B 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为 298mm, 则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为: A.  $2 \times \cos 5^{\circ}$  mm B. 2mm C. 无法计算 D. 1mm
181. 天体中心与仰极在天体时圈上所夹的一段弧距称为: A. 天体方位 B. 天体极距 C. 天体高度 D. 天体时角
182. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置, 测算位置修正值并播发给作用区内的用户, 对用户测量的数据进行修正, 使用户获得高精度定位, 称为: A. 局域 DGPS B. 位置 DGPS C. 广域 DGPS D. 伪距 DGPS
183. 等角正圆柱投影在航海上常被用来绘制: A. 大比例尺港泊图 B. 半球星图 C. 大圆海图 D. 墨卡托海图
184. 有关雷达应答器的信息可以查阅\_\_\_\_\_。A.《无线信号表》第五卷 B.《无线信号表》第一卷 C.《无线信号表》第六卷 D.《无线信号表》第二卷
185. GPS 卫星导航仪在进行热启动时不需\_\_\_\_\_。A. 考虑停机时间 B. 初始化操作 C. 考虑船位变化 D. 收集历书
186. 在北纬自由陀螺仪主轴相对于子午面向东做视运动, 这是由于\_\_\_\_\_的作用。A. 主轴高速旋转的角速度 B. 地球自转角速度的水平分量 C. 地球自转角速度 D. 地球自转角速度的垂直分量
187. 设物标高度为 H(单位: m), 测者眼高为 e(单位: m), 则理论上测者能见地平距离 De(单位: n mile)为\_\_\_\_\_。A.  $2.09 + 2.09H$  B.  $2.20C$  C.  $2.09D$  D. 2.09
188. 某轮罗航向  $060^{\circ}$ , 磁差  $3^{\circ} W$ 、自差  $2^{\circ} W$ , 则右正横处物标的真方位是: A.  $152^{\circ}$  B.  $148^{\circ}$  C.  $150^{\circ}$  D.  $145^{\circ}$
189. 偏荡可能使风压差\_\_\_\_\_。A. 增大 B. 减小 C. 有时增大有时减小 D. 既不增大也不减小
190. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.  $0^{\circ}$  B.  $90^{\circ}$  C.  $270^{\circ}$  D.  $180^{\circ}$
191. 某船接近某入口航道, 发现海图上有一灯标标志, 该船应将该灯标置于\_\_\_\_\_通过。A. 任意一舷 B. 左舷 C. 南侧 D. 右舷
192. 某船船速 16.5 节, 在 0253 时, 观测 A 灯塔真方位  $254^{\circ}$ , 0315 时船速减到 10 节, 0339 时正横 A 灯塔, 其真方位为  $299^{\circ}$ , 则其正横距离为(不计风流影响): A. 7.7 海里 B. 12.6 海里 C. 10.1 海里 D. 11.2 海里
193. 由起航点  $30^{\circ} 10' N$ ,  $120^{\circ} 08' E$  至到达点  $10^{\circ} 30' N$ ,  $145^{\circ} 05' E$  的纬差与经差为: A.  $19^{\circ} 40' S$ ,  $024^{\circ} 57' E$  B.  $19^{\circ} 40' N$ ,  $024^{\circ} 57' W$  C.  $40^{\circ} 40' S$ ,  $024^{\circ} 57' W$  D.  $44^{\circ} 40' N$ ,  $024^{\circ} 57' E$

194. 船舶航行至预计的转向点附近，GPS 导航仪发出报警，并在屏幕上伴随闪烁显示“ARV”，此类报警是：A.到达警 B.锚更警 C.偏航警 D.距离警
195. 英版《潮汐表》第一卷不包括：A.调和常数 B.潮流预报表 C.潮时差与潮高差表 D.主港潮汐预报表
196. 陀螺罗经的纬度误差是采用\_\_\_\_\_阻尼法造成的，且随纬度的增大而\_\_\_\_\_。A.水平轴、增大 B.垂直轴、增大 C.水平轴、减小 D.垂直轴、减小
197. GPS 卫星导航系统中的 CA 码是一种\_\_\_\_\_的伪随机码。A.快速、长周期 B.低速、长周期 C.快速、短周期 D.低速、短周期
198. 由起航点  $30^{\circ} 10' N, 120^{\circ} 08' E$  至到达点  $10^{\circ} 30' N, 145^{\circ} 05' E$  的纬差与经差为：A. $44^{\circ} 40' N, 024^{\circ} 57' E$  B. $19^{\circ} 40' S, 024^{\circ} 57' E$  C. $19^{\circ} 40' N, 024^{\circ} 57' W$  D. $40^{\circ} 40' S, 024^{\circ} 57' W$
199. 在北半球，若两点间的大圆始航向为  $270^{\circ}$ ，则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.等于  $270^{\circ}$  B.无法确定 C.小于  $270^{\circ}$  D.大于  $270^{\circ}$
200. 在冰区航行当有破冰船领航时，确定本船的速度说法正确的是：A.本船速度由自己决定，冰量增加，速度应增大 B.本船速度由破冰船指定，一般来说，冰量增加，速度应降低 C.本船速度由自己决定，一般来说，冰量增加，速度应增大 D.本船速度应和破冰船协商，冰量增加，速度应增大
201. 在卫星导航系统中，要求输入接收机天线的高度是：A.天线在当时海面上的高度加高度差 B.天线在大地水准面上的高度 C.天线在地球自然表面上的高度 D.天线在当时海面上的高度
202. 舷角是：A.真航向减去真方位 B.物标的方向 C.真北至物标方位线的夹角 D.船首尾线至物标方位线的夹角
203. 过浅滩时，最小安全水深应根据下列哪些因素确定？I、吃水；II、咸淡水差；III、横倾；IV、船体下沉；V、半波高；VI、保留水深；VII、航道变迁 A. I ~ V B. I ~ VI C. I ~ VII D. I ~ IV
204. 校对天文钟所采用的对时信号是：A. UT0 B. UTCC. UT2 D. UT1
205. 船舶在航行中更换海图时，如果两张海图是基于不同的大地坐标系绘制的，则下列做法正确的是：I、若用船位的经纬度值换图时，则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正；II、若用船位的经纬度值换图时，则需进行不同的大地坐标系之间的船位修正；III、若以两张海图中共有的某一固定物标的方位和距离表示的船位换图时，则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正 A. I B. II、III C. I、III D. III
206. 沿岸航行确定偏离危险物的安全距离时，下列哪个因素可不必考虑？A.从最后一个实测船位至危险物的航程和所需的航行时间 B.驾驶员年龄大小 C.危险物附近海图测量的精度 D.危险物附近有无显著的可供定位和避险的物标
207. 天体中心与仰极在天体时圈上所夹的一段弧距称为：A.天体方位 B.天体高度 C.天体极距 D.天体时角
208. 就高度而言，一般物标回波强度\_\_\_\_\_，但还与物标表面特征有关。A.与其高度成正比 B.与其高度成反比 C.与其高度的平方成反比 D.与其高度的平方成正比
209. 在下列哪种情况下，大圆航线和恒向线航线的航程相差不大？I、航程较短时；II、接近南北向航行时；III、在低纬近赤道地区航行时 A. I、II B. II、III C. I、III D. I、II、III



210. 下列有关海图可靠性方面的说法中, 哪一个正确? A.新购置的海图一定是可靠的 B.新图一定是可靠的 C.新购置的海图不一定是可靠的 D.新版海图一定是可靠的

211. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来, 根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A.西面 B.东面 C.南面 D.北面

212. 船舶沿赤道向东航行, 恒向线航向为  $090^\circ$ , 相应的大圆始航向为: A.大于  $090^\circ$  B.小于  $090^\circ$  C.等于  $090^\circ$  D.无法确定

213. 从静力学理论分析, 正规半日潮往往出现在月赤纬: I、接近于零时; II、最大时; III、与测者纬度相同时 A. III B. I C. II D. I、III

214. 偏荡可能使风压差\_\_\_\_\_。A.减小 B.有时增大有时减小 C.既不增大也不减小 D.增大

215. 我国某主港某日高潮潮高为 4.2m, 某附港潮差比为 1.30, 改正值 +14cm, 则该附港的高潮潮高为: A.6.68m B.5.60m C.5.32m D.5.46m

216. 差比数是指主附港之间的\_\_\_\_\_。A.潮差比与平均海面季节改正 B.潮时差与潮差 C.潮时差、潮差比和改正值 D.潮时差和潮高差

217. 某船  $TC357^\circ$ , 测灯塔 A 的  $TB330^\circ$ , 半小时后又测得 A 的  $TB312^\circ$ , 若船速为 16kn, 则该船与 A 的正横距离为: A.7' B.5' C.6' D.8'

218. 船舶对水航程 SL, 对地航程 SG, 船速 VE, 航时 t, 若  $SL > VE \times t$ , 且  $SL > SG$ , 则船舶航行在\_\_\_\_\_情况下。A.顺风顶流 B.顺风顺流 C.顶风顺流 D.顶风顶流

219. 某船船速 16.5 节, 在 0253 时, 观测 A 灯塔真方位  $254^\circ$ , 0315 时船速减到 10 节, 0339 时正横 A 灯塔, 其真方位为  $299^\circ$ , 则其正横距离为(不计风流影响): A.7.7 海里 B.12.6 海里 C.10.1 海里 D.11.2 海里

220. 狭水道航行的转向方法中, 具有简便、直观特点, 被普遍采用的转向方法是: A.平行方位线转向法 B.物标正横转向法 C.平行线转向法 D.逐渐转向法

221. 某轮由纬度  $60^\circ S$  沿子午线向北航行, 计程仪读数差为 600',  $\Delta L=0\%$ , 不考虑外界影响和航行误差等, 则实际到达点的纬度\_\_\_\_\_。A.等于  $50^\circ S$  B.在  $50^\circ S$  北面 C.无法确定 D.在  $50^\circ S$  南面

222. 海图图式 “” 表示: A.互光灯 B.定向无线电航标 C.光弧 D.导灯

223. 中版海图所标净空高度是指从\_\_\_\_\_至桥下净空宽度中下梁\_\_\_\_\_的垂直距离。A.平均高高潮面或当地平均海面/最高点 B.平均高高潮面或当地平均海面/最低点 C.平均大潮高潮面或江河高水位/最高点 D.平均大潮高潮面或江河高水位/最低点

224. 利用等高线识别物标时, 草绘间断线\_\_\_\_\_。A.既说明高程也反映山形, 应加以利用 B.既不能说明高程也不反映山形, 无参考价值 C.视当时航行情况决定是否利用 D.不说明高程但反映山形, 应加以利用

225. 信息服务是船舶交通管理系统实施船舶交通管理的主要形式，所提供的服务内容包括\_\_\_\_\_。 I、发布区域内通航环境实时信息如船舶动态、能见度和他船意图以协助船舶； II、与船舶交换有关安全的所有信息； III、向船舶发布通航水域中诸如特殊作业的航海警告； IV、与船舶交换有关船舶公司安全管理信息 A. II~IV B. I~IV C. I~III D. I、II

226. 某船在我国沿海夜间航行，发现一标志的灯光节奏如视频中所示，则此标志为\_\_\_\_\_。(点击放大) A.左侧标 B.推荐航道左侧标 C.推荐航道右侧标 D.右侧标

227. 根据 IMO 船舶报告系统文件，危险货物报告 (DG, Dangerous goods report) 是： I、船舶载有危险货物时所做出的报告； II、当船载危险货物在距岸 200n mile 范围内散失时所做出的报告； III、当船载危险货物在大洋上散失时所做出的报告 A. I B.III C. II D. II、III

228. 在周日视运动中，平太阳连续两次在某地\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为 1 平太阳日。 A.下中天 B.视出 C.上中天 D.视没

229. 当低潮发生后，海面有一段时间停止升降的现象称为： A.转潮 B.侯潮 C.平潮 D.停潮

230. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面  $3^\circ$ ，罗经差  $2^\circ W$ ，则实测风流压差为： A.  $+5^\circ$  B.  $-3^\circ$  C.  $-5^\circ$  D.  $+3^\circ$

231. 下列不是航用海图应满足的条件是： I、各点局部比例尺相同； II、等角投影； III、大圆是直线； IV、恒向线是直线 A. I、IV B. II、III C. I、III D. II、IV

232. 英版海图图式中，缩写“IUQ”表示： A.间断超快闪光 B.连续超快闪光 C.连续甚快闪光 D.连续快闪光

233. 有关雷达应答器的信息可以查阅\_\_\_\_\_。 A.《无线信号表》第二卷 B.《无线信号表》第五卷 C.《无线信号表》第一卷 D.《无线信号表》第六卷

234. 海图作业规则规定，重要的观测船位记入航海日志时，应记录： I、时间； II、物标名称； III、有关读数和改正量； IV、船位差； V、计程仪读数 A. I~V B. I~III、V C. I~IV D. I~III

235. 就高度而言，一般物标回波强度\_\_\_\_\_，但还与物标表面特征有关。 A.与其高度成反比 B.与其高度成正比 C.与其高度的平方成正比 D.与其高度的平方成反比

236. 狭水道航行可采用的避险方法主要有： I、距离避险； II、方位避险； III、水平角避险； IV、垂直角避险； V、平行线避险； VI、垂直线避险 A. I~V B. II~VIC. I~VID. I、II、IV、V、VI

237. 海图作业规则规定，重要的观测船位记入航海日志时，应记录： I、时间； II、物标名称； III、有关读数和改正量； IV、船位差； V、计程仪读数 A. I~V B. I~III、V C. I~IV D. I~III

238. 船载 AIS 自动播发的船舶信息中包括船舶的\_\_\_\_\_的信息。 I、静态； II、动态； III、与航行安全有关 A. I、III B. II、III C. I、II D. I~III

239. 某轮在狭水道航行，计划航向  $100^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位  $278^\circ$ ，该轮磁差  $4^\circ W$ ，自差  $2^\circ E$ ，则该轮应： A.向右调整航向 B.无法确定 C.向左调整航向 D.保持原航向

240. 天文三角形的三个角分别是： A.经差、纬差和视差角 B.时角、方位角和位置角 C.半圆时角、半圆方位角和位置

角 D.高度、方位和时角

241. 在工作时间内颜色和亮度不变的长明不断的灯光在中版海图上的表示方法是： A.定 B.长闪 C.明暗 D.闪

242. 舷角是\_\_\_\_\_。 A.罗北和方位线之间的夹角 B.航向线和方位线之间的夹角 C.真北和航向线之间的夹角 D.罗北和航向线之间的夹角

243. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时，潮时差需进行内插的为： A.第一卷和第二卷的欧洲各港 B.四卷均要求 C.第三卷和第四卷 D.第二卷和第三卷

244. 天测罗经差时不必记录观测时间的方法是： A.观测太阳真出没方位求罗经差 B.观测低高度太阳方位求罗经差 C.观测低高度恒星方位求罗经差 D.观测北极星方位求罗经差

245. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是： I、距离等于真回波距离； II、对称分布于真回波两侧； III、越向两侧强度越弱 A. I、III B. I、II C. I~III D. II、III

246. 某轮陀罗航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $117^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ W$ ，则实测风流压差为： A.  $+5^\circ$  B.  $-3^\circ$  C.  $+3^\circ$  D.  $-5^\circ$

247. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后，随动系统自动投入工作。 A.60 分钟 B.10 分钟 C.10 秒钟 D.30 分钟

248. 使用 ARPA 进行避让操纵时，多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。 A.自动 B.水层 C.海底 D.手动

249. 船舶沿赤道向东航行，恒向线航向为  $090^\circ$ ，相应的大圆始航向为： A.大于  $090^\circ$  B.小于  $090^\circ$  C.无法确定 D.等于  $090^\circ$

250. 在 3D 定位模式下如果 PDOP 大于 6，或在 2D 定位模式下如果 HDOP 大于 4，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。 A.GPS No fix B.GPS Self Test Error C.DOP Error D.DGPS Error

251. 两距离定位时，两圆弧位置线通常交于两点，其中只有一个是正确的观测船位，下列哪种判定观测船位的方法是错误的？ A.连续多次定位，根据船舶的航迹分布情况来确定观测船位 B.根据船舶的航向来确定观测船位 C.靠近推算船位的一个交点是正确的观测船位 D.根据所测物标与船位间的相对位置关系来确定哪个是观测船位

252. 在雷达荧光屏中心附近出现的圆盘状亮斑回波，越往外越弱，它是： A.强海浪干扰 B.某种假回波 C.二次反射回波 D.雨雪干扰

253. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置，测算位置修正值并播发给作用区内的用户，对用户测量的数据进行修正，使用户获得高精度定位，称为： A.局域 DGPS B.位置 DGPS C.广域 DGPS D.伪距 DGPS

254. 在 GPS 卫星导航系统中，对流层折射误差属于： A.信号传播误差 B.卫星误差 C.卫星导航仪误差 D.几何误差

255. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船西面通过 B.将灯浮置于本船北面通过 C.将灯浮置于本船南面通过 D.将灯浮置于本船东面通过

256. 船舶机动航行时陀螺罗经受惯性力矩的影响，大约在船机动以后\_\_\_\_\_小时左右消失。 A.1.0 B.0.5 C.2.0 D.3.0

257. 在分道通航制区域向外海一侧的边界之外水域，船舶\_\_\_\_\_。A.应以与内侧通航分道内交通流总方向相同的航向航行 B.应以与沿岸通航带内交通流总方向相同的航向航行 C.可以以任何航向航行 D.应以与外侧通航分道内交通流总方向相同的航向航行

258. 船舶对水航程  $SL$ ，对地航程  $SG$ ，船速  $VE$ ，航时  $t$ ，若  $SL > VE \times t$ ，且  $SL > SG$ ，则船舶航行在\_\_\_\_\_情况下。  
A.顶风顺流 B.顶风顶流 C.顺风顶流 D.顺风顺流

259. 海图图式“S”表示该区底质为：A.淤泥 B.岩石 C.泥 D.沙

260. 从静力学理论分析，正规半日潮往往出现在月赤纬： I、接近于零时； II、最大时； III、与测者纬度相同时 A. II B. III C. I D. I、III

261. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_\_。A.脉冲宽度 B.通频带宽度 C.回波光点直径的大小 D.水平波束宽度

262. 下列选项哪些是矢量海图（Vector charts）所具有的特征？ I、将数字化的海图信息分类存储； II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据； III、可以提供警戒区自动报警； IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II B. I、II、III、IV C. III、IV D. I

263. 半圆方向  $150^\circ$  SW 换算成圆周方向为：A.  $240^\circ$  B.  $300^\circ$  C.  $330^\circ$  D.  $210^\circ$

264. 在下列哪种情况下，大圆航线和恒向线航线的航程相差不大？ I、航程较短时； II、接近南北向航行时； III、在低纬近赤道地区航行时 A. I、II B. I、II、III C. II、III D. I、III

265. 某船  $TC357^\circ$ ，测灯塔 A 的  $TB330^\circ$  .5，半小时后又测得 A 的  $TB312^\circ$ ，若船速为 16kn，则该船与 A 的正横距离为：A.  $5'$  B.  $8'$  C.  $6'$  D.  $7'$

266. 在北纬自由陀螺仪主轴相对子午面向东做视运动，这是由于\_\_\_\_\_的作用。A.主轴高速旋转的角速度 B.地球自转角速度 C.地球自转角速度的垂直分量 D.地球自转角速度的水平分量

267. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $117^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ$  W，则实测风流压差为：A.  $+5^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $-5^\circ$

268. 船舶机动航行时陀螺罗经受惯性力矩的影响，大约在船机动以后\_\_\_\_\_小时左右消失。A. 2.0 B. 1.0 C. 0.5 D. 3.0

269. 中版海图上的注记“疑存”的意义为\_\_\_\_\_。A.对危险物的位置存在疑问 B.对礁石、浅滩等的存在有疑问 C.对危险物的位置未经精确测量 D.对礁石、浅滩等的深度存在疑问

270. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置，测算位置修正值并播发给作用区内的用户，对用户测量的数据进行修正，使用户获得高精度定位，称为：A.局域 DGPS B.位置 DGPS C.广域 DGPS D.伪距 DGPS

271. 某英版海图某处有海图图式“”，表明船舶可以在海图标题栏内查到该处的：A.潮流资料 B.地磁异常资料 C.航行注意事项 D.潮汐资料

272. 就高度而言，一般物标回波强度\_\_\_\_\_，但还与物标表面特征有关。A.与其高度成正比 B.与其高度成反比 C.与

其高度的平方成反比 D.与其高度的平方成正比

273. 磁罗经罗盆中的液体在罗经中起\_\_\_\_\_作用。 I、可减少罗盘轴帽与轴针间的摩擦力； II、因阻尼作用使罗盘指向稳定性好； III、起减振作用 A. II、III B. I、III C. I、II D. I~III

274. 设物标高度为 H(单位: m), 测者眼高为 e(单位: m), 则理论上测者能见地平距离 De(单位: n mile)为\_\_\_\_\_。  
A. 2.20 B. 2.09 + 2.09 C. 2.09 D. 2.09

275. 雷达荧光屏上的多次反射回波常常出现在\_\_\_\_\_。 A. 扇形阴影区 B. 船舶正横方向 C. 明暗扇形区 D. 盲区

276. 在 3D 定位模式下如果 PDOP 大于 6, 或在 2D 定位模式下如果 HDOP 大于 4, GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。 A. DGPS Error B. GPS Self Test Error C. DOP Error D. GPS No fix

277. 关于高斯投影图网说法不正确的是\_\_\_\_\_。 A. 纬线为凸向两极的曲线 B. 公里网格线垂直正交 C. 经线为凹向轴子午线的曲线 D. 赤道投影后是一条直线

278. 当某天体地方时角等于  $0^\circ$  时, 说明该天体位于\_\_\_\_\_。 A. 真出 B. 下中天 C. 真没 D. 上中天

279. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A. 将灯浮置于本船南面通过 B. 将灯浮置于本船北面通过 C. 将灯浮置于本船东面通过 D. 将灯浮置于本船西面通过

280. 以下关于标准时与法定时的说法错误的是\_\_\_\_\_。 A. 根据目的港地理位置的经度, 就可以判断该地所采用的标准时 B. 关于各国的具体时间制度的规定, 可查阅英版《无线电信号》第二卷 C. 标准时是在考虑一国实际情况的基础上, 以法律规定作为本国的统一时间 D. 关于各国的具体时间制度的规定, 可查阅英版《航海天文历》所附的标准时一览表

281. 选择自然方位叠标时, 应尽可能选择\_\_\_\_\_的标志。 A. 两标间距离小且离测者较远 B. 两标间距离小且离测者较近 C. 两标间间距大且离测者较远 D. 两标间间距大且离测者较近

282. 观测低高度天体方位求罗经差时, 当推算船位误差不超过\_\_\_\_\_海里, 天体高度不超过  $35^\circ$  时, 天体计算方位可以代替天体真方位。 A. 30 B. 60 C. 20 D. 10

283. 关于气象导航公司所给出的航线, 下列正确的说法是\_\_\_\_\_。 A. 气导公司给出的航线仅适合于巨大型船舶 B. 气导公司给出的是最短航程线 C. 气导公司给出的是结合气象, 海况和船舶条件的优选航线 D. 气导航线就是航路设计图中的推荐航线

284. 观测低高度天体方位求罗经差时, 当推算船位误差不超过\_\_\_\_\_海里, 天体高度不超过  $35^\circ$  时, 天体计算方位可以代替天体真方位。 A. 30 B. 60 C. 20 D. 10

285. 某轮陀罗航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $117^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则实测风流压差为: A.  $+3^\circ$  B.  $-3^\circ$  C.  $-5^\circ$  D.  $+5^\circ$

286. 英版海图图式“ ”表示: A. 锚地 B. 深度不明的障碍物 C. 贝类养殖场 D. 碍锚地

287. 利用单物标三方位测定风流合压差时, 通过作图可求得\_\_\_\_\_。 A. 航向线平行线 B. 航迹线平行线 C. 计划航线平行线 D. 航迹线



288. 英版海图图式中, 缩写“WK”代表: A.大型助航浮标 B.灯塔 C.深吃水航路 D.沉船
289. 某轮沿某叠标线航行, 图示叠标方位为  $268^\circ$ , 陀螺罗经航向  $269^\circ$ , 陀螺罗经差  $-2^\circ$ , 则风流压差为: A.  $+1^\circ$  B.  $+2^\circ$  C.  $-1^\circ$  D.  $-2^\circ$
290. 在天文定位中, 通常将地球当作\_\_\_\_。A.不规则几何体 B.椭球体 C.圆球体 D.椭圆体
291. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注  $4kn$ , 则该处小潮日涨潮流第三小时内的平均流速为: A.  $8/3kn$  B.  $4/3kn$  C.  $2/3kn$  D.  $2kn$
292. 利用叠标方位测定罗经自差时, 为提高观测方位的准确性, 一般船与近标的距离控制在前后标\_\_\_\_的距离范围内。A.10倍以上 B.10~15倍 C.3~5倍 D.1~2倍
293. 等角正圆柱投影在航海上常被用来绘制: A.大圆海图 B.大比例尺港泊图 C.半球星图 D.墨卡托海图
294. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时, 潮时差需进行内插的为: A.四卷均要求 B.第二卷和第三卷 C.第一卷和第二卷的欧洲各港 D.第三卷和第四卷
295. 某轮以 18 节航行 1200 海里, 需要燃油 102 吨, 现仅存燃油 90 吨, 但到目的港尚有 1300 海里, 计划到目的港时预留燃油 10 吨备用, 则应采取的船速为\_\_\_\_。A.17.3 节 B.17.8 节 C.16.5 节 D.15.3 节
296. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_。A.通频带宽度 B.回波光点直径的大小 C.水平波束宽度 D.脉冲宽度
297. 舷角是\_\_\_\_。A.罗北和方位线之间的夹角 B.真北和航向线之间的夹角 C.罗北和航向线之间的夹角 D.航向线和方位线之间的夹角
298. 英版海图上灯塔的灯高是指: A.平均大潮高潮面至灯塔顶部的高度 B.平均大潮高潮面至灯塔灯芯的高度 C.平均海面至灯塔顶部的高度 D.平均海面至灯塔灯芯的高度
299. 地理经度和地理纬度是建立在\_\_\_\_基础上的。A.球面直角坐标系 B.地球圆球体 C.地球椭圆体 D.地球椭球体
300. 半圆方向  $150^\circ SW$  换算成圆周方向为: A.  $330^\circ$  B.  $300^\circ$  C.  $240^\circ$  D.  $210^\circ$
301. 差比数是指主附港之间的\_\_\_\_。A.潮时差、潮差比和改正值 B.潮时差和潮高差 C.潮差比与平均海面季节改正 D.潮时差与潮差
302. 某船顺风顺流航行, 船速 14 节, 流速 1 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $31' .0$ , 计程仪改正率  $L=+5\%$ , 则该船实际航程为\_\_\_\_海里。A.35.0 B.32.6 C.34.6 D.36.6
303. 船舶沿赤道向东航行, 恒向线航向为  $090^\circ$ , 相应的大圆始航向为: A.小于  $090^\circ$  B.等于  $090^\circ$  C.无法确定 D.大于  $090^\circ$
304. 从静力学理论分析, 正规半日潮往往出现在月赤纬: I、接近于零时; II、最大时; III、与测者纬度相同时 A. II B. I C. III D. I、III
305. 由于光点的影响, 会产生测方位的误差, 该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离成正比 B.回波离屏幕中心越近, 误差越小 C.与回波离屏幕中心的距离没有关系 D.回波离屏幕中心越远, 误差越大

差越小

306. 英版海图图式“”表示：A.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 B.部分船体露出深度基准面的沉船 C.干出沉船 D.深度不明的水下沉船

307. 声相关计程仪是应用相关技术处理\_\_\_\_\_来测量船舶航速和航程的仪器。A.回波相位差 B.水声信息 C.电磁波信号 D.多普勒频移

308. 我国某地的大潮升为 4.4 米，小潮升为 3.4 米，则农历初六的高潮潮高约为：A.4.2 米 B.4.4 米 C.4.0 米 D.3.6 米

309. 选择自然方位叠标时，应尽可能选择\_\_\_\_\_的标志。A.两标间间距大且离测者较远 B.两标间间距大且离测者较近 C.两标间距离小且离测者较远 D.两标间距离小且离测者较近

310. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ ，陀罗差  $2^\circ E$ ，则右正横处物标的陀螺方位是：A. $298^\circ$  B. $300^\circ$  C. $302^\circ$  D. $090^\circ$

311. 利用罗经进行两方位定位后，应在航海日志中记录哪些内容？A.观测时间、两物标的真方位 B.观测时间、两物标的罗方位、罗经差 C.观测时间、船位经、纬度 D.观测时间、两物标的名称、罗方位、罗经差

312. 某英版海图某处有海图图式“”，表明船舶可以在海图标题栏内查到该处的：A.地磁异常资料 B.潮汐资料 C.潮流资料 D.航行注意事项

313. 某船 TC $357^\circ$ ，测灯塔 A 的 TB $330^\circ$  .5，半小时后又测得 A 的 TB $312^\circ$ ，若船速为 16kn，则该船与 A 的正横距离为：A.7' B.5' .6C.8' D.6'

314. 根据 IMO 船舶报告系统文件，危险货物报告 (DG, Dangerous goods report) 是：I、船舶载有危险货物时所做出的报告；II、当船载危险货物在距岸 200n mile 范围内散失时所做出的报告；III、当船载危险货物在大洋上散失时所做出的报告 A. I B. II C. III D. II、III

315. 通常情况下在下列哪种海区，可以使用空白定位图进行海图作业？I、大洋航行；II、沿岸航行；III、近海航行 A. II B. I C. II、III D. III

316. 某轮计划航向  $225^\circ$ ，驶真航向  $225^\circ$ ，连续定位法实测航迹向  $220^\circ$ ，则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为：A.  $+5^\circ$ ， $220^\circ$  B.  $-5^\circ$ ， $230^\circ$  C.  $+5^\circ$ ， $230^\circ$  D.  $-5^\circ$ ， $220^\circ$

317. 一般情况下，在用六分仪测物标垂直角求距离时，如果高程采用中版海图资料（不考虑潮汐），所求距离值与实际值相比\_\_\_\_\_。A.前者大。B.大小视海区而定，但存在误差。C.前者小。D.一样。

318. 在 3D 定位模式下如果 PDOP 大于 6，或在 2D 定位模式下如果 HDOP 大于 4，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A. GPS Self Test Error B. DOP Error C. GPS No fix D. DGPS Error

319. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是：I、距离等于真回波距离；II、对称分布于真回波两侧；III、越向两侧强度越弱 A. I、II B. II、III C. I、III D. I ~ III

320. 某船 TC $357^\circ$ ，测灯塔 A 的 TB $330^\circ$  .5，半小时后又测得 A 的 TB $312^\circ$ ，若船速为 16kn，则该船与 A 的正横距离为：A.7' B.5' .6C.6' D.8'

321. GPS 卫星导航仪在进行热启动时不需\_\_\_\_\_。A.考虑停机时间 B.考虑船位变化 C.收集历书 D.初始化操作

322. 在周日视运动中, 平太阳连续两次在某地\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为 1 平太阳日。A. 视出 B. 下中天 C. 视没 D. 上中天
323. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^{\circ}$  N 纬线到赤道的子午线图长为 596mm,  $5^{\circ}$  N 纬线上  $1'$  经差的图长为 2mm, B 图上  $5^{\circ}$  N 纬线到赤道的子午线图长为 298mm, 则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为: A. 无法计算 B. 1mm C. 2mm D.  $2 \times \cos 5^{\circ}$  mm
324. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A. 应尽可能使船舶一路顺流 B. 应尽可能使船舶一路顺风 C. 航程最短, 不一定航时最省 D. 充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况
325. 已知过叠标时用磁罗经测得该叠标的罗方位为  $287^{\circ}$ , 从海图上量得该叠标的真方位为  $293^{\circ}$ ,  $\text{Var} = -1^{\circ}$ , 则该罗经的自差为: A.  $+6^{\circ}$  B.  $+7^{\circ}$  C.  $+5^{\circ}$  D.  $-6^{\circ}$
326. 某船顺风顺流航行, 船速 14 节, 流速 1 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $31'$ , 计程仪改正率  $L = +5\%$ , 则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。A. 34.6 B. 32.6 C. 36.6 D. 35.0
327. 磁罗经罗盆中的液体在罗经中起\_\_\_\_\_作用。I、可减少罗盘轴帽与轴针间的摩擦力; II、因阻尼作用使罗盘指向稳定性好; III、起减振作用 A. II、III B. I、III C. I、II D. I~III
328. 为减小雷达测距误差, 应选合适量程, 使被测回波处于\_\_\_\_\_。A. 荧光屏离中心  $2/3$  半径附近 B. 荧光屏中心附近 C. 荧光屏边缘附近 D. 荧光屏离中心  $1/4$  半径附近
329. 英版海图上灯塔的灯高是指: A. 平均大潮高潮面至灯塔顶部的高度 B. 平均海面至灯塔灯芯的高度 C. 平均海面至灯塔顶部的高度 D. 平均大潮高潮面至灯塔灯芯的高度
330. 有关雷达应答器的信息可以查阅\_\_\_\_\_。A. 《无线信号表》第六卷 B. 《无线信号表》第二卷 C. 《无线信号表》第一卷 D. 《无线信号表》第五卷
331. 某轮罗航向  $060^{\circ}$ , 磁差  $3^{\circ}$  W, 自差  $2^{\circ}$  W, 则右正横处物标的真方位是: A.  $145^{\circ}$  B.  $148^{\circ}$  C.  $152^{\circ}$  D.  $150^{\circ}$
332. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。A. 金属 B. 海水 C. 木质 D. 石头
333. 船载 AIS 自动播发的船舶信息中包括船舶的\_\_\_\_\_的信息。I、静态; II、动态; III、与航行安全有关 A. I、III B. I~III C. I、II D. II、III
334. 利用罗经进行两方位定位后, 应在航海日志中记录哪些内容? A. 观测时间、两物标的真方位 B. 观测时间、两物标的名称、罗方位、罗经差 C. 观测时间、两物标的罗方位、罗经差 D. 观测时间、船位经、纬度
335. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $100^{\circ}$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标罗方位  $278^{\circ}$ , 该轮磁差  $4^{\circ}$  W, 自差  $2^{\circ}$  E, 则该轮应: A. 保持原航向 B. 向左调整航向 C. 向右调整航向 D. 无法确定
336. 中版海图上的注记“疑存”的意义为\_\_\_\_\_。A. 对礁石、浅滩等的存在有疑问 B. 对礁石、浅滩等的深度存在疑问 C. 对危险物的位置未经精确测量 D. 对危险物的位置存在疑问
337. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后, 随动系统自动投入工作。A. 10 秒钟 B. 30 分钟 C. 60 分钟 D. 10 分钟

338. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A. 应尽可能使船舶一路顺风 B. 航程最短, 不一定航时最省 C. 应尽可能使船舶一路顺流 D. 充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况

339. 某轮由赤道向南航行, 无航行误差, 计程仪改正率为 0.0%, 则 1h 后实际船位位于推算船位的 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_. A. 南面 B. 北面 C. 不一定 D. 同一点

340. 狭水道航行可采用的避险方法主要有: I、距离避险; II、方位避险; III、水平角避险; IV、垂直角避险; V、平行线避险; VI、垂直线避险 A. II~VI B. I、II、IV、V、VI C. I~V D. I~VI

341. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后, 随动系统自动投入工作。A. 10 秒钟 B. 30 分钟 C. 60 分钟 D. 10 分钟

342. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_\_. A. 脉冲宽度 B. 通频带宽度 C. 回波光点直径的大小 D. 水平波束宽度

343. 在工作时间内颜色和亮度不变的长明不断的灯光在中版海图上的表示方法是: A. 明暗 B. 定 C. 长闪 D. 闪

344. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.  $180^{\circ}$  B.  $90^{\circ}$  C.  $270^{\circ}$  D.  $0^{\circ}$

345. 某轮以 18 节航行 1200 海里, 需要燃油 102 吨, 现仅存燃油 90 吨, 但到目的港尚有 1300 海里, 计划到目的港时预留燃油 10 吨备用, 则应采取的船速为\_\_\_\_\_. A. 15.3 节 B. 17.3 节 C. 17.8 节 D. 16.5 节

346. 东西距是\_\_\_\_\_. A. 航程中向东向西部分 B. 恒向线航程的南北分量 C. 恒向线航程的东西分量 D. 经差在东西方向的距离

347. 根据 IMO 船舶报告系统文件, 危险货物报告 (DG, Dangerous goods report) 是: I、船舶载有危险货物时所做出的报告; II、当船载危险货物在距岸 200n mile 范围内散失时所做出的报告; III、当船载危险货物在大洋上散失时所做出的报告 A. I B. II C. II、III D. III

348. 两距离定位时, 两圆弧位置线通常交于两点, 其中只有一个是正确的观测船位, 下列哪种判定观测船位的方法是错误的? A. 靠近推算船位的一个交点是正确的观测船位 B. 连续多次定位, 根据船舶的航迹分布情况来确定观测船位 C. 根据所测物标与船位间的相对位置关系来确定哪个是观测船位 D. 根据船舶的航向来确定观测船位

349. 舷角是\_\_\_\_\_. A. 罗北和航向线之间的夹角 B. 罗北和方位线之间的夹角 C. 航向线和方位线之间的夹角 D. 真北和航向线之间的夹角

350. 某地经度为  $123^{\circ}$  E, 区时 ZT=1200 时太阳上中天, 则时差为: A. 8 m B. 0 m C. -12 m D. -8 m

351. 天文三角形的三个角分别是: A. 经差、纬差和视差角 B. 半圆时角、半圆方位角和位置角 C. 高度、方位和时角 D. 时角、方位角和位置角

352. 某轮陀罗航向  $210^{\circ}$ , 陀罗差  $2^{\circ}$  E, 则右正横处物标的陀螺方位是: A.  $298^{\circ}$  B.  $302^{\circ}$  C.  $300^{\circ}$  D.  $090^{\circ}$

353. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置, 测算位置修正值并播发给作用区内的用户, 对用户测量的

数据进行修正，使用户获得高精度定位，称为：A.伪距 DGPSB.局域 DGPS C.位置 DGPSD.广域 DGPS

354. 利用罗经进行两方位定位后，应在航海日志中记录哪些内容？A.观测时间、两物标的名称、罗方位、罗经差 B.观测时间、两物标的罗方位、罗经差 C.观测时间、两物标的真方位 D.观测时间、船位经、纬度

355. 在工作时间内颜色和亮度不变的长明不断的灯光在中版海图上的表示方法是：A.长闪 B.定 C.闪 D.明暗

356. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后，随动系统自动投入工作。A.10 分钟 B.60 分钟 C.30 分钟 D.10 秒钟

357. 某轮在狭水道航行，计划航向  $100^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位  $278^\circ$ ，该轮磁差  $4^\circ W$ ，自差  $2^\circ E$ ，则该轮应：A.保持原航向 B.向左调整航向 C.向右调整航向 D.无法确定

358. 在雷达荧光屏中心附近出现的圆盘状亮斑回波，越往外越弱，它是：A.二次反射回波 B.强海浪干扰 C.雨雪干扰 D.某种假回波

359. 英版海图图式中，缩写“IUQ”表示：A.连续甚快闪光 B.间断超快闪光 C.连续快闪光 D.连续超快闪光

360. 正常天气情况下（能见度为 10 海里），某轮在海上看见一灯塔灯光刚好消失，英版海图上查得该灯塔旁标注有 Fl (4) 6s 1m 35M（额定光力射程），已知测者眼高 25 米，则船与灯塔相距大约为：A.23 海里 B.15 海里 C.35 海里 D.29 海里

361. 在 GPS 卫星导航系统中，对流层折射误差属于：A.卫星导航仪误差 B.几何误差 C.卫星误差 D.信号传播误差

362. 使用 ARPA 进行避让操纵时，多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。A.海底 B.手动 C.水层 D.自动

363. 在天测罗经差中，应尽量观测\_\_\_\_\_的罗方位。A.较亮天体 B.东西向天体 C.南北向天体 D.低高度天体

364. 在北纬自由陀螺仪主轴相对于子午面向东做视运动，这是由于\_\_\_\_\_的作用。A.地球自转角速度的垂直分量 B.地球自转角速度 C.地球自转角速度的水平分量 D.主轴高速旋转的角速度

365. 舷角是\_\_\_\_\_。A.罗北和方位线之间的夹角 B.真北和航向线之间的夹角 C.航向线和方位线之间的夹角 D.罗北和航向线之间的夹角

366. 就高度而言，一般物标回波强度\_\_\_\_\_，但还与物标表面特征有关。A.与其高度成正比 B.与其高度成反比 C.与其高度的平方成反比 D.与其高度的平方成正比

367. 某轮计划航向  $225^\circ$ ，驶真航向  $225^\circ$ ，连续定位法实测航迹向  $220^\circ$ ，则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为：A.  $+5^\circ$ ， $220^\circ$  B.  $+5^\circ$ ， $230^\circ$  C.  $-5^\circ$ ， $220^\circ$  D.  $-5^\circ$ ， $230^\circ$

368. 某轮计划航向  $225^\circ$ ，驶真航向  $225^\circ$ ，连续定位法实测航迹向  $220^\circ$ ，则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为：A.  $+5^\circ$ ， $220^\circ$  B.  $+5^\circ$ ， $230^\circ$  C.  $-5^\circ$ ， $220^\circ$  D.  $-5^\circ$ ， $230^\circ$

369. 船舶对水航程 SL，对地航程 SG，船速 VE，航时 t，若  $SL > VE \times t$ ，且  $SL > SG$ ，则船舶航行在\_\_\_\_\_情况下。A.顺风顺流 B.顶风顺流 C.顺风顶流 D.顶风顶流



370. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置, 测算位置修正值并播发给作用区内的用户, 对用户测量的数据进行修正, 使用户获得高精度定位, 称为: A.位置 DGPSB.局域 DGPS C.广域 DGPS D.伪距 DGPS

371. 由起航点  $30^{\circ} 10' N$ ,  $120^{\circ} 08' E$  至到达点  $10^{\circ} 30' N$ ,  $145^{\circ} 05' E$  的纬差与经差为: A. $19^{\circ} 40' N$ ,  $024^{\circ} 57' WB$ . $40^{\circ} 40' S$ ,  $024^{\circ} 57' WC$ . $44^{\circ} 40' N$ ,  $024^{\circ} 57' ED$ . $19^{\circ} 40' S$ ,  $024^{\circ} 57' E$

372. IALA 浮标制度 B 区域中, 绿色中间有一道红色横纹的浮标可配备\_\_\_\_\_。A.单个红色锥形顶标 B.单个红色罐形顶标 C.单个绿色锥形顶标 D.单个绿色罐形顶标

373. 某轮船速 12kn, 顺风顺流航行, 流速 2kn, 风使船增速 1kn, 则 1h 后船舶对水航程为: A.15n mile B.14n mile C.12n mile D.13n mile

374. 某轮陀罗航向  $210^{\circ}$ , 陀罗差  $2^{\circ} E$ , 则右正横处物标的陀螺方位是: A. $300^{\circ}$  B. $090^{\circ}$  C. $302^{\circ}$  D. $298^{\circ}$

375. 某往复流港口的潮流资料为: 转流时间为 0154 和 0807; 最大流速和相应时间为 1.9kn, 0456。则该港 0400 的流速为: A.1.0kn B.1.7kn C.0.6kn D.1.2kn

376. 半圆方向  $150^{\circ} SW$  换算成圆周方向为: A. $330^{\circ}$  B. $240^{\circ}$  C. $210^{\circ}$  D. $300^{\circ}$

377. 地球自转轴与黄道平面的交角为: A. $66^{\circ} 33' +5^{\circ} 08'$  B. $66^{\circ} 33'$  C. $23^{\circ} 27'$  D. $66^{\circ} 33' -5^{\circ} 08'$

378. 两距离定位时, 两圆弧位置线通常交于两点, 其中只有一个是正确的观测船位, 下列哪种判定观测船位的方法是错误的? A.连续多次定位, 根据船舶的航迹分布情况来确定观测船位 B.根据所测物标与船位间的相对位置关系来确定哪个是观测船位 C.靠近推算船位的一个交点是正确的观测船位 D.根据船舶的航向来确定观测船位

379. 某轮以 18 节航行 1200 海里, 需要燃油 102 吨, 现仅存燃油 90 吨, 但到目的港尚有 1300 海里, 计划到目的港时预留燃油 10 吨备用, 则应采取的船速为\_\_\_\_\_。A.16.5 节 B.15.3 节 C.17.3 节 D.17.8 节

380. 利用浮标导航, 下列哪种情况表明船舶被压向浮标? I、浮标舷角不变; II、浮标舷角逐渐增加; III、船首对着浮标 A. I B. I、II C. III D. II

381. 拟定沿岸航线, 确定航线离岸距离时应考虑下列哪些因素? I、经济航速; II、船员技术水平; III、船舶操纵性能; IV、测定船位的难易; V、能见度的好坏 A. I、II、III、V B. I、II、IV、V C. II~V D. I~III

382. 从已知船位, 然后根据航向、航程(计算风压差后)绘算所得的船位是: A.估测船位 B.推算船位 C.积算船位 D.实测船位

383. 在 GPS 卫星导航系统中, 对流层折射误差属于: A.卫星导航仪误差 B.几何误差 C.卫星误差 D.信号传播误差

384. 造成 TV 扫描雷达图像失真的原因是\_\_\_\_\_。A.方位单元值太小 B.距离单元值太小 C.回波视频分层数太少 D.视频处理中门限电平太低

385. 下列说法中, 哪项是错误的? A.墨卡托海图上, 任意两点间直线均为恒向线 B.墨卡托海图上, 某两点间直线可能是大圆弧 C.大圆海图上, 任意两点间的直线均为大圆弧 D.在墨卡托海图和大圆海图上, 两点间直线均为最短航程航线

386. 海图水面处所标水深注记“ ”表示: A.扫海测量水深 B.干出礁 C.暗礁, 最浅水深 17 米 D.特殊水深
387. 某轮沿某叠标线航行, 图示叠标方位为  $268^\circ$ , 陀螺罗经航向  $269^\circ$ , 陀螺罗经差  $-2^\circ$ , 则风流压差为: A.  $+1^\circ$  B.  $+2^\circ$  C.  $-1^\circ$  D.  $-2^\circ$
388. 磁北与罗北之间的夹角为: A.自差 B.陀罗差 C.罗经差 D.磁差
389. 当所选避险物标与危险物的连线与计划航线平行或接近平行时, 宜采用: I、方位避险; II、距离避险; III、平行线避险 A.III B. I、II、III C. I D. II
390. 雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是\_\_\_\_\_。(注: T 为脉冲重复周期,  $\tau$  为脉冲宽度) A.距离等于实际距离减去  $C \cdot T/2$  B.距离等于实际距离减去  $C \cdot \tau$  C.距离等于实际距离减去  $C \cdot T / 2$  D.距离等于实际距离减去  $C \cdot T$
391. 声相关计程仪的设计跟踪深度为 200 米, 若航行区域的水深大于 200 米, 则该计程仪所测得的速度为: A.绝对速度 B.相对速度 C.零 D.相对速度或绝对速度
392. 我国某主港某日高潮潮高为 3.6m, 某附港的潮差比为 1.20, 主港平均海面 220 厘米, 附港平均海面 222 厘米, 主附港平均海面季节改正值均为 +18 厘米, 则该附港的高潮潮高为: A.4.12 米 B.4.02 米 C.3.64 米 D.3.86 米
393. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $117^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则实测风流压差为: A.  $+3^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $-5^\circ$
394. 天体中心与仰极在天体时圈上所夹的一段弧距称为: A.天体高度 B.天体极距 C.天体时角 D.天体方位
395. 使用 ARPA 进行避让操纵时, 多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。A.手动 B.自动 C.水层 D.海底
396. 下列选项哪些是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征? I、将数字化的海图信息分类存储; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II B. I、II、III、IV C. I D. III、IV
397. 下列不是航用海图应满足的条件是: I、各点局部比例尺相同; II、等角投影; III、大圆是直线; IV、恒向线是直线 A. II、III B. I、IV C. II、IV D. I、III
398. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $100^\circ$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标罗方位  $278^\circ$ , 该轮磁差  $4^\circ W$ , 自差  $2^\circ E$ , 则该轮应: A.保持原航向 B.向左调整航向 C.无法确定 D.向右调整航向
399. 中版海图上的注记“疑存”的意义为\_\_\_\_\_。A.对礁石、浅滩等的深度存在疑问 B.对危险物的位置未经精确测量 C.对危险物的位置存在疑问 D.对礁石、浅滩等的存在有疑问
400. 由起航点  $30^\circ 10' N, 120^\circ 08' E$  至到达点  $10^\circ 30' N, 145^\circ 05' E$  的纬差与经差为: A.  $19^\circ 40' S, 024^\circ 57' E$  B.  $44^\circ 40' N, 024^\circ 57' E$  C.  $40^\circ 40' S, 024^\circ 57' W$  D.  $19^\circ 40' N, 024^\circ 57' W$
401. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.航程最短, 不一定航时最省 B.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况 C.应尽可能使船舶一路顺流 D.应尽可能使船舶一路顺风

402. 使用 ARPA 进行避让操纵时, 多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。A.手动 B.自动 C.水层 D.海底
403. 在分道通航制区域向外海一侧的边界之外水域, 船舶\_\_\_\_\_。A.应以与外侧通航分道内交通流总方向相同的航向航行 B.应以与内侧通航分道内交通流总方向相同的航向航行 C.可以以任何航向航行 D.应以与沿岸通航带内交通流总方向相同的航向航行
404. 差比数是指主附港之间的\_\_\_\_\_。A.潮时差、潮差比和改正值 B.潮差比与平均海面季节改正 C.潮时差和潮高差 D.潮时差与潮差
405. 天测罗经差时不必记录观测时间的方法是: A.观测低高度恒星方位求罗经差 B.观测太阳真出没方位求罗经差 C.观测北极星方位求罗经差 D.观测低高度太阳方位求罗经差
406. 地球自转轴与黄道平面的交角为: A.23° 27' B.66° 33' +5° 08' C.66° 33' D.66° 33' -5° 08'
407. 由于光点的影响, 会产生测方位的误差, 该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离成正比 B.回波离屏幕中心越近, 误差越小 C.与回波离屏幕中心的距离没有关系 D.回波离屏幕中心越远, 误差越小
408. 海图图式“S”表示该区底质为: A.沙 B.泥 C.淤泥 D.岩石
409. 声相关计程仪是应用相关技术处理\_\_\_\_\_来测量船舶航速和航程的仪器。A.回波相位差 B.水声信息 C.电磁波信号 D.多普勒频移
410. IALA 浮标制度 B 区域中, 绿色中间有一道红色横纹的浮标可配备\_\_\_\_\_。A.单个红色罐形顶标 B.单个绿色锥形顶标 C.单个红色锥形顶标 D.单个绿色罐形顶标
411. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后, 随动系统自动投入工作。A.60 分钟 B.10 分钟 C.30 分钟 D.10 秒钟
412. 海图作业规则规定, 重要的观测船位记入航海日志时, 应记录: I、时间; II、物标名称; III、有关读数和改正量; IV、船位差; V、计程仪读数 A. I ~ III B. I ~ IV C. I ~ III、V D. I ~ V
413. 在 GPS 卫星导航系统中, 对流层折射误差属于: A.卫星误差 B.信号传播误差 C.卫星导航仪误差 D.几何误差
414. 我国某主港某日高潮潮高为 4.2m, 某附港潮差比为 1.30, 改正值 +14cm, 则该附港的高潮潮高为: A.5.32m B.5.46m C.5.60m D.6.68m
415. 海图比例尺的表现形式有直线比例尺和数字比例尺, 其中数字比例尺用一比若干数字表示。关于数字比例尺说法正确的是\_\_\_\_\_。A.比例尺 1: 100 000 大于 1: 300 000, 前者相同图幅尺寸的海图包括范围小 B.比例尺 1: 100 000 小于 1: 300 000, 前者相同图幅尺寸的海图包括范围大 C.比例尺 1: 100 000 小于 1: 300 000, 前者相同图幅尺寸的海图包括范围小 D.比例尺 1: 100 000 大于 1: 300 000, 前者相同图幅尺寸的海图包括范围大
416. 当低潮发生后, 海面有一段时间停止升降的现象称为: A.停潮 B.候潮 C.平潮 D.转潮
417. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来, 根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A.东面 B.西面 C.南面 D.北面

418. 英版海图图式中, 缩写“IUQ”表示: A.连续甚快闪光 B.间断超快闪光 C.连续超快闪光 D.连续快闪光
419. 在工作时间内颜色和亮度不变的长明不断的灯光在中版海图上的表示方法是: A.定 B.长闪 C.明暗 D.闪
420. 在 GPS 卫星导航系统中, HDOP 为: A.水平方向精度几何因子 B.高程精度几何因子 C.时钟偏差因子 D.三维位置几何因子
421. 某船夜间航行, 海图上在航线附近距本船约 7.0 处有一灯塔标注, 查灯标表得该灯塔的备注栏: W000° ~090° (90°), 关于该灯塔灯光下列说法正确的是: A.位于该灯塔 180° ~270° 之间的船舶能见到白光, 可见光范围 90° B.位于该灯塔 000° ~090° 之间的船舶能见到白光, 可见光范围 90° C.位于该灯塔 000° ~090° 之间的船舶能见到白光, 可见光范围 270° D.位于该灯塔 180° ~270° 之间的船舶能见到白光, 可见光范围 270°
422. 中国沿海某半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 4kn, 则该处农历初六涨潮流第一小时内的平均流速为: A.2kn B.4kn C.1kn D.3kn
423. 英版海图图式中, 缩写“IUQ”表示: A.连续超快闪光 B.连续甚快闪光 C.间断超快闪光 D.连续快闪光
424. 航向为 180° 时, 恒向线与\_\_\_\_\_重合。A.子午圈 B.赤道 C.格林子午圈 D.等纬圈
425. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后, 随动系统自动投入工作。A.60 分钟 B.10 分钟 C.10 秒钟 D.30 分钟
426. 英版《潮汐表》的“潮流预报表”中, 往复流给出\_\_\_\_\_。I、转流时间; II、最大流速; III、最大流速时间; IV、流向; V、预报位置; VI、是否包括海流 A. I ~ VI B. I ~ III C. I ~ V D. I、II、III、V
427. 某轮陀罗航向 030°, 陀罗差 2° W, 则右正横处物标的真方位是: A.120° B.090° C.122° D.118°
428. 视频中雷达屏幕中心处的大面积亮斑最有可能是\_\_\_\_\_。(点击放大) A.某种假回波 B.海浪干扰 C.雨雪干扰 D.同频干扰
429. 某轮从 A 港出发, 燃油储备 1000t, 计划航行 5000 海里到达 B 港, 以 20kn 速度航行 4000n mile 后还剩燃油 500t, 计划到达 B 港后还剩燃油 400t, 则该轮应采用多大速度航行? A.17.9kn B.20kn C.17.1kn D.18.7kn
430. 在船舶纬度和速度变化时, 有关重新调整陀螺罗经的纬度误差和速度误差旋钮的说法正确的是: A.根据船舶的瞬时纬度和航速进行调整 B.每当纬度至多变化 5 度, 航速至多变化 5 节调整一次 C.对纬度和航速的变化无具体要求 D.每当纬度变化 1 度, 航速变化 1 节调整一次
431. \_\_\_\_\_的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。I、S 波段; II、X 波段; III、C 波段 A. III B. I C. I、II、III D. II
432. 太阳上中天的地方平时通常不等于 1200 点, 其原因是: A.地方平时与地方视时之间存在时差 B.测者经度与时区中线经度存在经差 C.测者经度与时区中线经度存在时差 D.协调时与平时之间存在时角差
433. 下列关于计程航速表述正确的是\_\_\_\_\_。A.计程仪指示的船舶运动速度 B.计程仪指示的船舶运动速度, 即单位时间内的对地航程 C.无风流情况下单位时间内的航程 D.计程仪指示的船舶运动速度, 即单位时间内的对水航程
434. 已知测者纬度等于 60° N, 天体赤纬等于 25° S, 该天体在周日视运动中\_\_\_\_\_。A.降没时间大于升出时间 B.

永不降没 C. 升起时间大于降没时间 D. 永不升起

435. 拟定沿岸航线时, 在能见度良好的情况下, 航线与附近有显著物标可供定位和避险的精测危险物之间的距离, 至少应保持在\_\_\_\_\_。A. 1 海里以上 B. 1.5 海里以上 C. 2 海里以上 D. 5 链以上

436. 当某天体地方时角等于  $0^\circ$  时, 说明该天体位于\_\_\_\_\_。A. 下中天 B. 真没 C. 真出 D. 上中天

437. 某墨卡托图上  $1'$  经差的图长为  $1\text{mm}$ ,  $20^\circ \text{N}$  纬线的局部比例尺为 CA,  $10^\circ \text{N}$  纬线的局部比例尺为 CB, 则: A.  $CB > CA$  B.  $CA > CB$  C.  $CA = CB$  D. 无法比较

438. 在下列哪种情况下, 大圆航线和恒向线航线的航程相差不大? I、航程较短时; II、接近南北向航行时; III、在低纬近赤道地区航行时 A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III

439. 我国某主港某日高潮潮高为  $4.2\text{m}$ , 某附港潮差比为  $1.30$ , 改正值  $+14\text{cm}$ , 则该附港的高潮潮高为: A.  $6.68\text{m}$  B.  $5.60\text{m}$  C.  $5.46\text{m}$  D.  $5.32\text{m}$

440. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。A. 海水 B. 石头 C. 金属 D. 木质

441. 正常天气情况下 (能见度为  $10$  海里), 某轮在海上看见一灯塔灯光刚好消失, 英版海图上查得该灯塔旁标注有  $\text{Fl}(4) 6\text{s} 81\text{m} 35\text{M}$  (额定光力射程), 已知测者眼高  $25$  米, 则船与灯塔相距大约为: A.  $23$  海里 B.  $35$  海里 C.  $15$  海里 D.  $29$  海里

442. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_\_。A. 水平波束宽度 B. 回波光点直径的大小 C. 脉冲宽度 D. 通频带宽度

443. 为减小雷达测距误差, 应选合适量程, 使被测回波处于\_\_\_\_\_。A. 荧光屏中心附近 B. 荧光屏离中心  $1/4$  半径附近 C. 荧光屏离中心  $2/3$  半径附近 D. 荧光屏边缘附近

444. 地理经度和地理纬度是建立在\_\_\_\_\_基础上的。A. 地球椭球体 B. 地球圆球体 C. 球面直角坐标系 D. 地球椭圆体

445. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注  $4\text{kn}$ , 则该处小潮日涨潮流第三小时内的平均流速为: A.  $2/3\text{kn}$  B.  $4/3\text{kn}$  C.  $8/3\text{kn}$  D.  $2\text{kn}$

446. 地球自转轴与黄道平面的交角为: A.  $66^\circ 33' + 5^\circ 08'$  B.  $66^\circ 33'$  C.  $66^\circ 33' - 5^\circ 08'$  D.  $23^\circ 27'$

447. 设物标高度为  $H$  (单位:  $\text{m}$ ), 测者眼高为  $e$  (单位:  $\text{m}$ ), 则理论上测者能见地平距离  $D_e$  (单位:  $\text{n mile}$ ) 为\_\_\_\_\_。A.  $2.09 + 2.09H$  B.  $2.09C$  C.  $2.20D$  D.  $2.09$

448. 狭水道航行可采用的避险方法主要有: I、距离避险; II、方位避险; III、水平角避险; IV、垂直角避险; V、平行线避险; VI、垂直线避险 A. I ~ VI B. II ~ VI C. I、II、IV、V、VI D. I ~ V

449. GPS 卫星导航仪在进行热启动时不需\_\_\_\_\_。A. 考虑停机时间 B. 初始化操作 C. 考虑船位变化 D. 收集历书

450. 利用罗经进行两方位定位后, 应在航海日志中记录哪些内容? A. 观测时间、船位经、纬度 B. 观测时间、两物标的罗方位、罗经差 C. 观测时间、两物标的真方位 D. 观测时间、两物标的名称、罗方位、罗经差



451. 采用下列不同材料的物体，其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。A.海水 B.石头 C.木质 D.金属
452. IALA 浮标制度 B 区域中，绿色中间有一道红色横纹的浮标可配备\_\_\_\_\_。A.单个红色锥形顶标 B.单个绿色锥形顶标 C.单个绿色罐形顶标 D.单个红色罐形顶标
453. 声相关计程仪是应用相关技术处理\_\_\_\_\_来测量船舶航速和航程的仪器。A.电磁波信号 B.回波相位差 C.水声信息 D.多普勒频移
454. 某轮计划航向 215 $^{\circ}$ ，海区内 W 风 5 级，风压差取 5 $^{\circ}$ ，该轮陀螺罗经差 1 $^{\circ}$ W，某右舷物标正横时的陀螺罗经方位是：A.311 $^{\circ}$ B.301 $^{\circ}$ C.299 $^{\circ}$ D.309 $^{\circ}$
455. 沿岸航行，在没有夜航灯标，船位较难测定的海区，离岸距离一般应为：A.10n mile 左右 B.15n mile 左右 C.3~5n mile D.5~10n mile
456. GPS 卫星导航仪在进行热启动时不需\_\_\_\_\_。A.考虑船位变化 B.初始化操作 C.收集历书 D.考虑停机时间
457. 某轮以 18 节航行 1200 海里，需要燃油 102 吨，现仅存燃油 90 吨，但到目的港尚有 1300 海里，计划到目的港时预留燃油 10 吨备用，则应采取的船速为\_\_\_\_\_。A.17.3 节 B.17.8 节 C.16.5 节 D.15.3 节
458. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是：I、距离等于真回波距离；II、对称分布于真回波两侧；III、越向两侧强度越弱 A. II、III B. I、II C. I、III D. I~III
459. 英版海图图式“ $\text{---}$ ”表示：A.部分船体露出深度基准面的沉船 B.干出沉船 C.深度不明的水下沉船 D.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船
460. 设物标高度为 H(单位：m)，测者眼高为 e(单位：m)，则理论上测者能见地平距离  $D_e$ (单位：n mile)为\_\_\_\_\_。A.2.20 B.2.09 C.2.09+2.09 D.2.09
461. 为减小雷达测距误差，应选合适量程，使被测回波处于\_\_\_\_\_。A.荧光屏离中心 1/4 半径附近 B.荧光屏中心附近 C.荧光屏边缘附近 D.荧光屏离中心 2/3 半径附近
462. 在天测罗经差中，应尽量观测\_\_\_\_\_的罗方位。A.低高度天体 B.东西向天体 C.南北向天体 D.较亮天体
463. 某轮陀罗航向 210 $^{\circ}$ ，陀罗差 2 $^{\circ}$  E，则右正横处物标的陀螺方位是：A.298 $^{\circ}$  B.302 $^{\circ}$  C.300 $^{\circ}$  D.090 $^{\circ}$
464. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船北面通过 B.将灯浮置于本船东面通过 C.将灯浮置于本船西面通过 D.将灯浮置于本船南面通过
465. 英版海图图式中，缩写“IUQ”表示：A.连续甚快闪光 B.连续超快闪光 C.连续快闪光 D.间断超快闪光
466. 某轮船速 12kn，顺风顺流航行，流速 2kn，风使船增速 1kn，则 1h 后船舶对水航程为：A.12n mile B.13n mile C.14n mile D.15n mile
467. 地理经度和地理纬度是建立在\_\_\_\_\_基础上的。A.地球圆球体 B.地球椭圆体 C.球面直角坐标系 D.地球椭球体

468. 使用 ARPA 进行避让操纵时，多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。A.手动 B.自动 C.水层 D.海底
469. 关于高斯投影图网说法不正确的是\_\_\_\_\_。A.经线为凹向轴子午线的曲线 B.公里网格线垂直正交 C.纬线为凸向两极的曲线 D.赤道投影后是一条直线
470. 船用回声测深仪在富裕水深不大的情况下，测得的水深往往是\_\_\_\_\_到船底的深度。A.海底混响层 B.海底淤泥层 C.海底硬土层 D.海底深处岩石层
471. GPS 卫星导航仪在进行热启动时不需\_\_\_\_\_。A.收集历书 B.考虑停机时间 C.初始化操作 D.考虑船位变化
472. 就高度而言，一般物标回波强度\_\_\_\_\_，但还与物标表面特征有关。A.与其高度的平方成正比 B.与其高度成反比 C.与其高度的平方成反比 D.与其高度成正比
473. 由于光点的影响，会产生测方位的误差，该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离成正比 B.回波离屏幕中心越近，误差越小 C.与回波离屏幕中心的距离没有关系 D.回波离屏幕中心越远，误差越小
474. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置，测算位置修正值并播发给作用区内的用户，对用户测量的数据进行修正，使用户获得高精度定位，称为：A.广域 DGPS B.伪距 DGPS C.位置 DGPS D.局域 DGPS
475. 船用回声测深仪在富裕水深不大的情况下，测得的水深往往是\_\_\_\_\_到船底的深度。A.海底硬土层 B.海底混响层 C.海底淤泥层 D.海底深处岩石层
476. 东西距是\_\_\_\_\_。A.恒向线航程的南北分量 B.恒向线航程的东西分量 C.航程中向东向西部分 D.经差在东西方向的距离
477. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.0° B.270° C.180° D.90°
478. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_\_。A.通频带宽度 B.回波光点直径的大小 C.水平波束宽度 D.脉冲宽度
479. 关于高斯投影图网说法不正确的是\_\_\_\_\_。A.经线为凹向轴子午线的曲线 B.赤道投影后是一条直线 C.公里网格线垂直正交 D.纬线为凸向两极的曲线
480. A 轮位于 60° S, 140° W, B 轮位于 60° S, 160° W, 两船同时以 15 节的航速向真北航行，10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A.1500 海里 B.1200 海里 C.300 海里 D.600 海里
481. 采用下列不同材料的物体，其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。A.木质 B.海水 C.金属 D.石头
482. 关于高斯投影图网说法不正确的是\_\_\_\_\_。A.经线为凹向轴子午线的曲线 B.赤道投影后是一条直线 C.公里网格线垂直正交 D.纬线为凸向两极的曲线

483. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.270° B.90° C.180° D.0°
484. 使用 ARPA 进行避让操纵时，多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。A.自动 B.水层 C.海底 D.手动
485. 正常天气情况下（能见度为 10 海里），某轮在海上看见一灯塔灯光刚好消失，英版海图上查得该灯塔旁标注有 Fl (4) 6s81m35M（额定光力射程），已知测者眼高 25 米，则船与灯塔相距大约为：A.15 海里 B.29 海里 C.35 海里 D.23 海里
486. 在工作时间内颜色和亮度不变的长明不断的灯光在中版海图上的表示方法是：A.明暗 B.定 C.长闪 D.闪
487. A 轮位于 60° S, 140° W, B 轮位于 60° S, 160° W, 两船同时以 15 节的航速向真北航行，10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A.1500 海里 B.1200 海里 C.300 海里 D.600 海里
488. 就高度而言，一般物标回波强度\_\_\_\_\_，但还与物标表面特征有关。A.与其高度成反比 B.与其高度的平方成正比 C.与其高度成正比 D.与其高度的平方成反比
489. 某轮船速 12kn, 顺风顺流航行，流速 2kn, 风使船增速 1kn, 则 1h 后船舶对水航程为：A.14n mile B.13n mile C.12n mile D.15n mile
490. A 轮位于 60° S, 140° W, B 轮位于 60° S, 160° W, 两船同时以 15 节的航速向真北航行，10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A.300 海里 B.1500 海里 C.1200 海里 D.600 海里
491. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_\_。A.脉冲宽度 B.通频带宽度 C.水平波束宽度 D.回波光点直径的大小
492. 从静力学理论分析，正规半日潮往往出现在月赤纬： I、接近于零时； II、最大时； III、与测者纬度相同时 A. I、III B. II C. III D. I
493. 下列不是航用海图应满足的条件是： I、各点局部比例尺相同； II、等角投影； III、大圆是直线； IV、恒向线是直线 A. II、IV B. II、III C. I、III D. I、IV
494. 某轮船速 12kn, 顺风顺流航行，流速 2kn, 风使船增速 1kn, 则 1h 后船舶对水航程为：A.14n mile B.13n mile C.12n mile D.15n mile
495. 在工作时间内颜色和亮度不变的长明不断的灯光在中版海图上的表示方法是：A.闪 B.长闪 C.明暗 D.定
496. 由起航点 30° 10' N, 120° 08' E 至到达点 10° 30' N, 145° 05' E 的纬差与经差为：A.19° 40' N, 024° 57' WB.19° 40' S, 024° 57' EC.40° 40' S, 024° 57' WD.44° 40' N, 024° 57' E
497. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.180° B.0° C.90° D.270°
498. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后，随动系统自动投入工作。A.10 分钟 B.10 秒钟 C.60 分钟 D.30 分钟
499. 半圆方向 150° SW 换算成圆周方向为：A.300° B.330° C.210° D.240°
500. 某轮计划航向 215o, 海区内 W 风 5 级，风压差取 5o, 该轮陀螺罗经差 1oW, 某右舷物标正横时的陀螺罗经方

位是：A.301oB.299oC.311oD.309o

501. 船载 AIS 自动播发的船舶信息中包括船舶的\_\_\_\_\_的信息。 I、静态； II、动态； III、与航行安全有关 A. II、III B. I、III C. I、II D. I~III

502. 某地经度为  $123^{\circ} E$ ，区时  $ZT=1200$  时太阳上中天，则时差为： A.8 m B.-12 m C.0m D.-8 m

503. 船舶对水航程  $SL$ ，对地航程  $SG$ ，船速  $V_E$ ，航时  $t$ ，若  $SL > V_E \times t$ ，且  $SL > SG$ ，则船舶航行在\_\_\_\_\_情况下。  
A.顶风顶流 B.顺风顺流 C.顺风顶流 D.顶风顺流

504. 下列有关海图可靠性方面的说法中，哪一个正确？ A.新图一定是可靠的 B.新购置的海图不一定是可靠的 C.新购置的海图一定是可靠的 D.新版海图一定是可靠的

505. 某轮计划航向  $225^{\circ}$ ，驶真航向  $225^{\circ}$ ，连续定位法实测航迹向  $220^{\circ}$ ，则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为： A.  $+5^{\circ}$ ， $220^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$ ， $230^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$ ， $230^{\circ}$  D.  $-5^{\circ}$ ， $220^{\circ}$

506. 地球自转轴与黄道平面的交角为： A.  $23^{\circ} 27'$  B.  $66^{\circ} 33' - 5^{\circ} 08'$  C.  $66^{\circ} 33' + 5^{\circ} 08'$  D.  $66^{\circ} 33'$

507. 从静力学理论分析，正规半日潮往往出现在月赤纬： I、接近于零时； II、最大时； III、与测者纬度相同时 A. III B. I C. II D. I、III

508. 下列有关海图可靠性方面的说法中，哪一个正确？ A.新图一定是可靠的 B.新购置的海图一定是可靠的 C.新购置的海图不一定是可靠的 D.新版海图一定是可靠的

509. 关于高斯投影图网说法不正确的是\_\_\_\_\_。 A.经线为凹向轴子午线的曲线 B.纬线为凸向两极的曲线 C.赤道投影后是一条直线 D.公里网格线垂直正交

510. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是： I、距离等于真回波距离； II、对称分布于真回波两侧； III、越向两侧强度越弱 A. II、III B. I、II C. I、III D. I~III

511. 等角正圆柱投影在航海上常被用来绘制： A.墨卡托海图 B.大圆海图 C.大比例尺港泊图 D.半球星图

512. 某轮罗航向  $060^{\circ}$ ，磁差  $3^{\circ} W$ 、自差  $2^{\circ} W$ ，则右正横处物标的真方位是： A.  $145^{\circ}$  B.  $152^{\circ}$  C.  $150^{\circ}$  D.  $148^{\circ}$

513. 在 3D 定位模式下如果 PDOP 大于 6，或在 2D 定位模式下如果 HDOP 大于 4，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。 A. GPS No fix B. DGPS Error C. GPS Self Test Error D. DOP Error

514. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面  $3^{\circ}$ ，罗经差  $2^{\circ} W$ ，则实测风流压差为： A.  $-3^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$  D.  $+3^{\circ}$

515. A 轮位于  $60^{\circ} S$ ， $140^{\circ} W$ ，B 轮位于  $60^{\circ} S$ ， $160^{\circ} W$ ，两船同时以 15 节的航速向真北航行，10 天后两船相距\_\_\_\_\_。 A. 300 海里 B. 600 海里 C. 1200 海里 D. 1500 海里

516. 天体中心与仰极在天体时圈上所夹的一段弧距称为： A.天体时角 B.天体方位 C.天体高度 D.天体极距

517. 船舶机动航行时陀螺罗经受惯性力矩的影响，大约在船机动以后\_\_\_\_\_小时左右消失。 A. 3.0 B. 0.5 C. 1.0 D. 2.0

518. 某船 TC357°，测灯塔 A 的 TB330°.5，半小时后又测得 A 的 TB312°，若船速为 16kn，则该船与 A 的正横距离为：A.5' .6B.8' C.7' D.6'
519. 某英版海图某处有海图图式“”，表明船舶可以在海图标题栏内查到该处的：A.航行注意事项 B.潮汐资料 C.潮流资料 D.地磁异常资料
520. 利用罗经进行两方位定位后，应在航海日志中记录哪些内容？A.观测时间、两物标的名称、罗方位、罗经差 B.观测时间、两物标的真方位 C.观测时间、两物标的罗方位、罗经差 D.观测时间、船位经、纬度
521. 英版《潮汐表》包括以下哪些表？I、主港潮汐预报表；II、潮流预报表；III、调和常数表；IV、差比数和潮信表 A.II~IV B.I、II、IV C.I、II、III D.I~IV
522. 我国某地的大潮升为 4.4 米，小潮升为 3.4 米，则农历初六的高潮潮高约为：A.3.6 米 B.4.0 米 C.4.4 米 D.4.2 米
523. 船载 AIS 自动播发的船舶信息中包括船舶的\_\_\_\_\_的信息。I、静态；II、动态；III、与航行安全有关 A.I、III B.II、III C.I、II D.I~III
524. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是：I、距离等于真回波距离；II、对称分布于真回波两侧；III、越向两侧强度越弱 A.I~III B.I、II C.II、III D.I、III
525. 在北纬自由陀螺仪主轴相对于子午面向东做视运动，这是由于\_\_\_\_\_的作用。A.地球自转角速度 B.地球自转角速度的垂直分量 C.地球自转角速度的水平分量 D.主轴高速旋转的角速度
526. 我国某地的大潮升为 4.4 米，小潮升为 3.4 米，则农历初六的高潮潮高约为：A.4.4 米 B.3.6 米 C.4.2 米 D.4.0 米
527. GPS 卫星导航仪在进行热启动时不需\_\_\_\_\_。A.收集历书 B.初始化操作 C.考虑停机时间 D.考虑船位变化
- 528.
529. 天测罗经差时不必记录观测时间的方法是：A.观测低高度太阳方位求罗经差 B.观测低高度恒星方位求罗经差 C.观测太阳真出没方位求罗经差 D.观测北极星方位求罗经差
530. 我国某主港某日高潮潮高为 4.2m，某附港潮差比为 1.30，改正值 +14cm，则该附港的高潮潮高为：A.5.32m B.6.68m C.5.46m D.5.60m
531. 差比数是指主附港之间的\_\_\_\_\_。A.潮时差、潮差比和改正值 B.潮时差和潮高差 C.潮时差与潮差 D.潮差比与平均海面季节改正
532. 已知墨卡托海图 A 图上 5° N 纬线到赤道的子午线图长为 596mm，5° N 纬线上 1' 经差的图长为 2mm，B 图上 5° N 纬线到赤道的子午线图长为 298mm，则 B 图的赤道上 1' 经差的图长为：A.无法计算 B.2mm C.1mm D.2×cos5° mm
533. 就高度而言，一般物标回波强度\_\_\_\_\_，还与物标表面特征有关。A.与其高度的平方成正比 B.与其高度的平方成反比 C.与其高度成正比 D.与其高度成反比



534. 某船在菲律宾沿海出港航行，看到视频中显示的标志时，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A.右侧 B.左侧 C.南方 D.北方
535. 船舶在航行中更换海图时，如果两张海图是基于不同的大地坐标系绘制的，则下列做法正确的是：I、若用船位的经纬度值换图时，则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正；II、若用船位的经纬度值换图时，则需进行不同的大地坐标系之间的船位修正；III、若以两张海图中共有的某一固定物标的方位和距离表示的船位换图时，则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正 A. II、III B. III C. I、III D. I
536. 船载 AIS 自动播发的船舶信息中包括船舶的\_\_\_\_\_的信息。I、静态；II、动态；III、与航行安全有关 A. I、II B. II、III C. I~III D. I、III
537. 某轮罗航向  $060^\circ$ ，磁差  $3^\circ W$ 、自差  $2^\circ W$ ，则右正横处物标的真方位是：A.  $150^\circ$  B.  $145^\circ$  C.  $148^\circ$  D.  $152^\circ$
538. 英版《潮汐表》包括以下哪些表？I、主港潮汐预报表；II、潮流预报表；III、调和常数表；IV、差比数和潮信表 A. I、II、III B. II~IV C. I、II、IV D. I~IV
539. 当低潮发生后，海面有一段时间停止升降的现象称为：A. 侯潮 B. 转潮 C. 停潮 D. 平潮
540. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来，根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的？A. 东面 B. 西面 C. 南面 D. 北面
541. GPS 卫星导航仪在进行热启动时不需\_\_\_\_\_。A. 收集历书 B. 考虑停机时间 C. 初始化操作 D. 考虑船位变化
542. 根据 IMO 船舶报告系统文件，危险货物报告 (DG, Dangerous goods report) 是：I、船舶载有危险货物时所做出的报告；II、当船载危险货物在距岸 200n mile 范围内散失时所做出的报告；III、当船载危险货物在大洋上散失时所做出的报告 A. I B. II C. III D. II、III
543. 船舶在航行中更换海图时，如果两张海图是基于不同的大地坐标系绘制的，则下列做法正确的是：I、若用船位的经纬度值换图时，则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正；II、若用船位的经纬度值换图时，则需进行不同的大地坐标系之间的船位修正；III、若以两张海图中共有的某一固定物标的方位和距离表示的船位换图时，则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正 A. II、III B. III C. I D. I、III
544. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后，随动系统自动投入工作。A. 60 分钟 B. 10 分钟 C. 30 分钟 D. 10 秒钟
545. 有关雷达应答器的信息可以查阅\_\_\_\_\_。A. 《无线信号表》第五卷 B. 《无线信号表》第二卷 C. 《无线信号表》第一卷 D. 《无线信号表》第六卷
546. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^\circ N$  纬线到赤道的子午线图长为 596mm， $5^\circ N$  纬线上  $1'$  经差的图长为 2mm，B 图上  $5^\circ N$  纬线到赤道的子午线图长为 298mm，则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为：A. 无法计算 B. 2mm C. 1mm D.  $2 \times \cos 5^\circ$  mm
547. 某轮罗航向  $060^\circ$ ，磁差  $3^\circ W$ 、自差  $2^\circ W$ ，则右正横处物标的真方位是：A.  $145^\circ$  B.  $148^\circ$  C.  $152^\circ$  D.  $150^\circ$
548. 某轮陀罗航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $117^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ W$ ，则实测风流压差为：A.  $+3^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $-5^\circ$

549. 在周日视运动中, 平太阳连续两次在某地\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为 1 平太阳日。A. 视出 B. 上中天 C. 下中天 D. 视没
550. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^{\circ}$  N 纬线到赤道的子午线图长为 596mm,  $5^{\circ}$  N 纬线上  $1'$  经差的图长为 2mm, B 图上  $5^{\circ}$  N 纬线到赤道的子午线图长为 298mm, 则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为: A. 无法计算 B. 2mm C. 1mm D.  $2 \times \cos 5^{\circ}$  mm
551. 船载 AIS 自动播发的船舶信息中包括船舶的\_\_\_\_\_的信息。I、静态; II、动态; III、与航行安全有关 A. I、III B. I ~ III C. II、III D. I、II
552. 天测罗经差时不必记录观测时间的方法是: A. 观测低高度恒星方位求罗经差 B. 观测太阳真出没方位求罗经差 C. 观测北极星方位求罗经差 D. 观测低高度太阳方位求罗经差
553. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。A. 石头 B. 木质 C. 金属 D. 海水
554. 某往复流港口的潮流资料为: 转流时间为 0154 和 0807; 最大流速和相应时间为 1.9kn, 0456。则该港 0400 的流速为: A. 1.2kn B. 1.0kn C. 1.7kn D. 0.6kn
555. 某船 TC $357^{\circ}$ , 测灯塔 A 的 TB $330^{\circ}$ .5, 半小时后又测得 A 的 TB $312^{\circ}$ , 若船速为 16kn, 则该船与 A 的正横距离为: A. 5' B. 7' C. 8' D. 6'
556. 在分道通航制区域向外海一侧的边界之外水域, 船舶\_\_\_\_\_。A. 应以与外侧通航分道内交通流总方向相同的航向航行 B. 应以与内侧通航分道内交通流总方向相同的航向航行 C. 可以以任何航向航行 D. 应以与沿岸通航带内交通流总方向相同的航向航行
557. 雷达荧光屏上的多次反射回波常常出现在\_\_\_\_\_。A. 船舶正横方向 B. 明暗扇形区 C. 扇形阴影区 D. 盲区
558. 英版海图图式“ ”表示: A. 船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 B. 部分船体露出深度基准面的沉船 C. 干出沉船 D. 深度不明的水下沉船
559. 两距离定位时, 两圆弧位置线通常交于两点, 其中只有一个是正确的观测船位, 下列哪种判定观测船位的方法是错误的? A. 根据所测物标与船位间的相对位置关系来确定哪个是观测船位 B. 靠近推算船位的一个交点是正确的观测船位 C. 根据船舶的航向来确定观测船位 D. 连续多次定位, 根据船舶的航迹分布情况来确定观测船位
560. 我国某主港某日高潮潮高为 4.2m, 某附港潮差比为 1.30, 改正值 +14cm, 则该附港的高潮潮高为: A. 5.60m B. 5.46m C. 6.68m D. 5.32m
561. 当某天体地方时角等于  $0^{\circ}$  时, 说明该天体位于\_\_\_\_\_。A. 真没 B. 上中天 C. 真出 D. 下中天
562. 船舶在航行中更换海图时, 如果两张海图是基于不同的大地坐标系绘制的, 则下列做法正确的是: I、若用船位的经纬度值换图时, 则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正; II、若用船位的经纬度值换图时, 则需进行不同的大地坐标系之间的船位修正; III、若以两张海图中共有的某一固定物标的方位和距离表示的船位换图时, 则不必进行不同的大地坐标系之间的船位修正 A. II、III B. I C. III D. I、III
563. 英版海图上灯塔的灯高是指: A. 平均海面至灯塔顶部的高度 B. 平均大潮高潮面至灯塔灯芯的高度 C. 平均海面至灯塔灯芯的高度 D. 平均大潮高潮面至灯塔顶部的高度

564. 船舶进入我国某港口时,发现下面的灯浮,则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船东面通过 B.将灯浮置于本船南面通过 C.将灯浮置于本船北面通过 D.将灯浮置于本船西面通过
565. 地理经度和地理纬度是建立在\_\_\_\_\_基础上的。A.地球圆球体 B.球面直角坐标系 C.地球椭圆体 D.地球椭球体
566. 在北纬自由陀螺仪主轴相对于子午面向东做视运动,这是由于\_\_\_\_\_的作用。A.主轴高速旋转的角速度 B.地球自转角速度的水平分量 C.地球自转角速度 D.地球自转角速度的垂直分量
567. 地理经度和地理纬度是建立在\_\_\_\_\_基础上的。A.地球椭球体 B.地球圆球体 C.球面直角坐标系 D.地球椭圆体
568. 某轮计划航向  $225^\circ$ , 驶真航向  $225^\circ$ , 连续定位法实测航迹向  $220^\circ$ , 则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为: A.  $-5^\circ$ ,  $230^\circ$  B.  $+5^\circ$ ,  $230^\circ$  C.  $-5^\circ$ ,  $220^\circ$  D.  $+5^\circ$ ,  $220^\circ$
569. 船舶机动航行时陀螺罗经受惯性力矩的影响,大约在船机动以后\_\_\_\_\_小时左右消失。A.2.0 B.1.0 C.3.0 D.0.5
570. 在 GPS 卫星导航系统中,对流层折射误差属于: A.卫星导航仪误差 B.信号传播误差 C.几何误差 D.卫星误差
571. 根据 IMO 船舶报告系统文件,危险货物报告(DG, Dangerous goods report)是: I、船舶载有危险货物时所做出的报告; II、当船载危险货物在距岸 200n mile 范围内散失时所做出的报告; III、当船载危险货物在大洋上散失时所做出的报告 A. I B. III C. II D. II、III
572. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ E$ , 则右正横处物标的陀螺方位是: A.  $090^\circ$  B.  $300^\circ$  C.  $298^\circ$  D.  $302^\circ$
573. 地球自转轴与黄道平面的交角为: A.  $23^\circ 27'$  B.  $66^\circ 33' + 5^\circ 08'$  C.  $66^\circ 33' - 5^\circ 08'$  D.  $66^\circ 33'$
574. IALA 浮标制度 B 区域中,绿色中间有一道红色横纹的浮标可配备\_\_\_\_\_。A.单个红色锥形顶标 B.单个绿色罐形顶标 C.单个绿色锥形顶标 D.单个红色罐形顶标
575. 中版海图,我国沿海系统测量区域采用\_\_\_\_\_为深度基准。A.平均大潮低潮面 B.理论最低潮面 C.平均低低潮面 D.天文最低潮面
576. A 轮位于  $60^\circ S, 140^\circ W$ , B 轮位于  $60^\circ S, 160^\circ W$ , 两船同时以 15 节的航速向真北航行, 10 天后两船相距\_\_\_\_\_。A.1500 海里 B.300 海里 C.1200 海里 D.600 海里
577. 英版《潮汐表》包括以下哪些表? I、主港潮汐预报表; II、潮流预报表; III、调和常数表; IV、差比数和潮信表 A. I、II、IV B. I、II、III C. II~IV D. I~IV
578. 由起航点  $30^\circ 10' N, 120^\circ 08' E$  至到达点  $10^\circ 30' N, 145^\circ 05' E$  的纬差与经差为: A.  $19^\circ 40' N, 024^\circ 57' WB$ .  $19^\circ 40' S, 024^\circ 57' EC$ .  $40^\circ 40' S, 024^\circ 57' WD$ .  $44^\circ 40' N, 024^\circ 57' E$
579. 某轮以 18 节航行 1200 海里,需要燃油 102 吨,现仅存燃油 90 吨,但到目的港尚有 1300 海里,计划到目的港时预留燃油 10 吨备用,则应采取的船速为\_\_\_\_\_。A.17.3 节 B.15.3 节 C.16.5 节 D.17.8 节
580. 设物标高度为 H(单位: m),测者眼高为 e(单位: m),则理论上测者能见地平距离  $D_e$ (单位: n mile)为\_\_\_\_\_。A.  $2.09 + 2.09H$  B.  $2.09C$  C.  $2.20D$  D.  $2.09$
581. 某轮在狭水道航行,计划航向  $100^\circ$ ,选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航,如航行中实测该导标罗

方位  $278^{\circ}$ ，该轮磁差  $4^{\circ} W$ ，自差  $2^{\circ} E$ ，则该轮应：A.无法确定 B.向左调整航向 C.向右调整航向 D.保持原航向

582. 设物标高度为  $H$ (单位: m)，测者眼高为  $e$ (单位: m)，则理论上测者能见地平距离  $D_e$ (单位: n mile)为\_\_\_\_\_。

A.  $2.09 + 2.09H$  B.  $2.09C$  C.  $2.20D$  D.  $2.09$

583. 使用 ARPA 进行避让操纵时，多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。A.自动 B.水层 C.海底 D.手动

584. 沿岸航行，在没有夜航灯标，船位较难测定的海区，离岸距离一般应为：A.  $3 \sim 5n \text{ mile}$  B.  $10n \text{ mile}$  左右 C.  $5 \sim 10n \text{ mile}$  D.  $15n \text{ mile}$  左右

585. 某轮计划航向  $215^{\circ}$ ，海区内  $W$  风 5 级，风压差取  $5^{\circ}$ ，该轮陀螺罗经差  $1^{\circ} W$ ，某右舷物标正横时的陀螺罗经方位是：A.  $301^{\circ}$  B.  $299^{\circ}$  C.  $311^{\circ}$  D.  $309^{\circ}$

586. 英版海图上灯塔的灯高是指：A. 平均海面至灯塔顶部的高度 B. 平均大潮高潮面至灯塔灯芯的高度 C. 平均海面至灯塔灯芯的高度 D. 平均大潮高潮面至灯塔顶部的高度

587. 某往复流港口的潮流资料为：转流时间为  $0154$  和  $0807$ ；最大流速和相应时间为  $1.9kn$ ， $0456$ 。则该港  $0400$  的流速为：A.  $1.7kn$  B.  $1.2kn$  C.  $1.0kn$  D.  $0.6kn$

588. 由于光点的影响，会产生测方位的误差，该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A. 回波离屏幕中心越近，误差越小 B. 回波离屏幕中心越远，误差越小 C. 与回波离屏幕中心的距离成正比 D. 与回波离屏幕中心的距离没有关系

589. 某往复流港口的潮流资料为：转流时间为  $0154$  和  $0807$ ；最大流速和相应时间为  $1.9kn$ ， $0456$ 。则该港  $0400$  的流速为：A.  $1.0kn$  B.  $1.7kn$  C.  $0.6kn$  D.  $1.2kn$

590. 地理经度和地理纬度是建立在\_\_\_\_\_基础上的。A. 地球椭球体 B. 球面直角坐标系 C. 地球椭圆体 D. 地球圆球体

591. 在雷达荧光屏中心附近出现的圆盘状亮斑回波，越往外越弱，它是：A. 二次反射回波 B. 强海浪干扰 C. 雨雪干扰 D. 某种假回波

592. 由于光点的影响，会产生测方位的误差，该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A. 与回波离屏幕中心的距离没有关系 B. 与回波离屏幕中心的距离成正比 C. 回波离屏幕中心越近，误差越小 D. 回波离屏幕中心越远，误差越小

593. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是：I、距离等于真回波距离；II、对称分布于真回波两侧；III、越向两侧强度越弱 A. I、II B. I ~ III C. I、III D. II、III

594. 天测罗经差时不必记录观测时间的方法是：A. 观测北极星方位求罗经差 B. 观测低高度恒星方位求罗经差 C. 观测低高度太阳方位求罗经差 D. 观测太阳真出没方位求罗经差

595. 半日潮港，涨潮流箭矢上标注  $4kn$ ，则该处小潮日涨潮流第三小时内的平均流速为：A.  $4/3kn$  B.  $2/3kn$  C.  $8/3kn$  D.  $2kn$

596. 某船顺风顺流航行，船速  $14$  节，流速  $1$  节，2 小时后相对计程仪读数差为  $31'$  .0，计程仪改正率  $L=+5\%$ ，则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。A.  $34.6$  B.  $32.6$  C.  $36.6$  D.  $35.0$



597. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A. 应尽可能使船舶一路顺风 B. 充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况 C. 应尽可能使船舶一路顺流 D. 航程最短, 不一定航时最省
598. 下列选项哪些是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征? I、将数字化的海图信息分类存储; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. III、IV C. I、II D. I
599. 下列不属于船用 GPS 导航仪功能的是: A. 显示他船航速和航向 B. 显示船位 C. 编辑航路点 D. 编辑航线
600. 船用雷达为了保证测距精度高, 要求调制脉冲\_\_\_\_。A. 前沿陡峭 B. 电压幅度恒定 C. 平顶稳定 D. 后沿陡峭
601. 某轮 4 月 26 日 0950 在东 11 时区东行, 10 分钟后进入相邻时区 (船长决定拨钟), 此刻该轮应该值守的船时是: A. 1100 (26/4) B. 1000 (25/4) C. 0900 (26/4) D. 1000 (26/4)
602. 为了提高雷达测方位精度, 选择量程应使回波显示在\_\_\_\_。A. 靠近荧光屏边缘 B. 大约 1/3 扫描线长度以内 C. 大约 1/2~2/3 扫描线长度区域 D. 靠近扫描中心
603. GPS 卫星导航仪在进行热启动时不需\_\_\_\_。A. 考虑停机时间 B. 收集历书 C. 初始化操作 D. 考虑船位变化
604. 船舶右正横附近有一陆标, 利用该标方位、距离定位, 关于观测顺序说法正确的是: A. 由观测者的习惯决定先后顺序 B. 先测方位, 后测距离 C. 先测距离, 后测方位 D. 观测顺序不影响定位精度
605. 雷达抑制多次反射回波的方法是: I、使用 STC 钮; II、适当减小增益; III、使用 FTC 钮 A. I、II B. I~III C. I、III D. II、III
606. 潮差比是\_\_\_\_之比。A. 主港平均潮差与附港平均潮差 B. 附港平均潮差与主港平均潮差 C. 附港最大潮差与主港最大潮差 D. 主港潮差与附港潮差
607. 视频中\_\_\_\_是 A 区左侧标。(点击放大) A. AB. CC. BD. D
608. 中版海图某地大潮升 3.5m, 小潮升 3.0m, 平均海面 2.0m, 某物标图注高程 36m, 当该地潮高为 2.5m 时, 该物标的实际海拔高度为: A. 35 B. 35.5 C. 37.5 D. 36
609. 某轮 0600  $L_1=0'.0$ , 船速 10 节, 计程仪改正率为零,  $TC=090^\circ$ , 东风 3 级, 东流 2 节 1000  $L_2=39'.0$ , 则该轮推算航程为\_\_\_\_。A. 47 海里 B. 39 海里 C. 48 海里 D. 40 海里
610. 某轮 0600  $L_1=0'.0$ , 船速 10 节, 计程仪改正率为零,  $TC=090^\circ$ , 东风 3 级, 东流 2 节 1000  $L_2=39'.0$ , 则该轮推算航程为\_\_\_\_。A. 47 海里 B. 39 海里 C. 48 海里 D. 40 海里
611. 关于物标尺寸对反射性能的影响, 下列说法错误的是\_\_\_\_。A. 一般情况下, 物标宽度越宽, 则回波越强 B. 一般物标高度与回波强度成正比 C. 若物标宽度比雷达水平波束窄, 则回波强度与其宽度成正比 D. 一般情况下, 物标的尺寸越大, 被雷达波束照射到的面积越大, 则回波越强
612. 选择自然方位叠标时, 应尽可能选择\_\_\_\_的标志。A. 两标间距离小且离测者较远 B. 两标间间距大且离测者较远 C. 两标间间距大且离测者较近 D. 两标间距离小且离测者较近



613. 由起航点  $30^{\circ} 10' N$ ,  $120^{\circ} 08' E$  至到达点  $10^{\circ} 30' N$ ,  $145^{\circ} 05' E$  的纬差与经差为: A.  $19^{\circ} 40' N$ ,  $024^{\circ} 57' WB$ .  $19^{\circ} 40' S$ ,  $024^{\circ} 57' EC$ .  $40^{\circ} 40' S$ ,  $024^{\circ} 57' WD$ .  $44^{\circ} 40' N$ ,  $024^{\circ} 57' E$
614. 某轮船速 12kn, 顺风顺流航行, 流速 2kn, 风使船增速 1kn, 则 1h 后船舶对水航程为: A. 15n mile B. 13n mile C. 12n mile D. 14n mile
615. 某船顺风顺流航行, 船速 14 节, 流速 1 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $31'$ . 0, 计程仪改正率  $L=+5\%$ , 则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。 A. 36.6 B. 34.6 C. 32.6 D. 35.0
616. 雷达荧光屏上的多次反射回波常常出现在\_\_\_\_\_。 A. 扇形阴影区 B. 明暗扇形区 C. 船舶正横方向 D. 盲区
617. 已知过叠标时用磁罗经测得该叠标的罗方位为  $287^{\circ}$ , 从海图上量得该叠标的真方位为  $293^{\circ}$ ,  $Var=-1^{\circ}$ , 则该罗经的自差为: A.  $+6^{\circ}$  B.  $-6^{\circ}$  C.  $+7^{\circ}$  D.  $+5^{\circ}$
618. 我国某地的大潮升为 4.4 米, 小潮升为 3.4 米, 则农历初六的高潮潮高约为: A. 4.2 米 B. 4.0 米 C. 3.6 米 D. 4.4 米
619. 有关雷达应答器的信息可以查阅\_\_\_\_\_。 A. 《无线信号表》第二卷 B. 《无线信号表》第六卷 C. 《无线信号表》第一卷 D. 《无线信号表》第五卷
620. 由起航点  $30^{\circ} 10' N$ ,  $120^{\circ} 08' E$  至到达点  $10^{\circ} 30' N$ ,  $145^{\circ} 05' E$  的纬差与经差为: A.  $19^{\circ} 40' S$ ,  $024^{\circ} 57' EB$ .  $44^{\circ} 40' N$ ,  $024^{\circ} 57' EC$ .  $19^{\circ} 40' N$ ,  $024^{\circ} 57' WD$ .  $40^{\circ} 40' S$ ,  $024^{\circ} 57' W$
621. 下列不是航用海图应满足的条件是: I、各点局部比例尺相同; II、等角投影; III、大圆是直线; IV、恒向线是直线 A. II、III B. II、IV C. I、III D. I、IV
622. 已知过叠标时用磁罗经测得该叠标的罗方位为  $287^{\circ}$ , 从海图上量得该叠标的真方位为  $293^{\circ}$ ,  $Var=-1^{\circ}$ , 则该罗经的自差为: A.  $-6^{\circ}$  B.  $+6^{\circ}$  C.  $+7^{\circ}$  D.  $+5^{\circ}$
623. 地理经度和地理纬度是建立在\_\_\_\_\_基础上的。 A. 地球椭圆体 B. 球面直角坐标系 C. 地球椭球体 D. 地球圆球体
624. 当低潮发生后, 海面有一段时间停止升降的现象称为: A. 停潮 B. 转潮 C. 平潮 D. 侯潮
625. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为 596mm,  $5^{\circ} N$  纬线上  $1'$  经差的图长为 2mm, B 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为 298mm, 则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为: A. 1mm B. 2mm C. 无法计算 D.  $2 \times \cos 5^{\circ}$  mm
626. 某船在菲律宾沿海出港航行, 看到视频中显示的标志时, 则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。 (点击放大) A. 北方 B. 南方 C. 右侧 D. 左侧
627. 英版海图图式中, 缩写“IUQ”表示: A. 连续超快闪光 B. 连续甚快闪光 C. 连续快闪光 D. 间断超快闪光
628. 根据 DGPS 基准站位置与基准站用 CA 码测量的位置, 测算位置修正值并播发给作用区内的用户, 对用户测量的数据进行修正, 使用户获得高精度定位, 称为: A. 局域 DGPS B. 广域 DGPS C. 伪距 DGPS D. 位置 DGPS
629. 某轮陀罗航向  $210^{\circ}$ , 陀罗差  $2^{\circ} E$ , 则右正横处物标的陀螺方位是: A.  $090^{\circ}$  B.  $302^{\circ}$  C.  $300^{\circ}$  D.  $298^{\circ}$
630. 英版海图图式“ ”表示: A. 部分船体露出深度基准面的沉船 B. 干出沉船 C. 深度不明的水下沉船 D. 船体露出平均

大潮高潮面以上的沉船

631. 某船顺风顺流航行，船速 14 节，流速 1 节，2 小时后相对计程仪读数差为  $31' .0$ ，计程仪改正率  $L=+5\%$ ，则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。A.35.0B.34.6C.36.6D.32.6
632. 船舶机动航行时陀螺罗经受惯性力矩的影响，大约在船机动以后\_\_\_\_\_小时左右消失。A.3.0B.0.5C.1.0D.2.0
633. 冰区航行应尽可能避免在冰区内抛锚，如必须抛锚则锚链长度应该：A.锚链长度无关紧要 B.不超过水深的 2 倍 C.与水深相同 D.大于 3 倍的水深
634. 沿岸航行确定偏离危险物的安全距离时，下列哪个因素可不必考虑？A.从最后一个实测船位至危险物的航程和所需的航行时间 B.驾驶员年龄大小 C.危险物附近有无显著的可供定位和避险的物标 D.危险物附近海图测量的精度
635. 就高度而言，一般物标回波强度\_\_\_\_\_，但还与物标表面特征有关。A.与其高度的平方成正比 B.与其高度的平方成反比 C.与其高度成反比 D.与其高度成正比
636. 利用罗经进行两方位定位后，应在航海日志中记录哪些内容？A.观测时间、两物标的名称、罗方位、罗经差 B.观测时间、两物标的真方位 C.观测时间、两物标的罗方位、罗经差 D.观测时间、船位经、纬度
637. 为减小雷达测距误差，应选合适量程，使被测回波处于\_\_\_\_\_。A.荧光屏离中心  $1/4$  半径附近 B.荧光屏边缘附近 C.荧光屏离中心  $2/3$  半径附近 D.荧光屏中心附近
638. 磁倾角是指地磁磁力线与当地的\_\_\_\_\_的夹角。A.地理子午线 B.罗经子午线 C.水平面 D.垂直面
639. 已知主港低潮时为 2318，且主附港时差资料见下表，则对应该主港低潮时的附港潮时差为：  
A.0012B.-0025C.-0012D.0025
640. 能够测量并显示航速、航程和水深的计程仪是：A.多普勒计程仪 B.电磁计程仪 C.声相关计程 D.水压计程仪
641. 用六分仪观测已知高度  $H(m)$  的物标垂直角  $\alpha (^{\circ})$ ，求船与物标的水平距离  $D(n\ mile)$  的公式为：A. $D=Htg\alpha$  B. $D=1.865\alpha /HC$ . $D=Hctg\alpha$  D. $D=1.856H/\alpha$
642. 电子海图显示与信息系统的功能中，不包括\_\_\_\_\_。A.具备类似“黑匣子”的功能 B.自动记录前 12 小时内所使用过的 ENE 单元及其来源 C.船长可以查看或修改记录的信息 D.自动记录前 12 小时内每隔 1 分钟的船位、航速和航向等
643. 能够为船载 AIS 提供精确船位信息的设备是：A.罗经 B.GPS 导航仪 C.ARPAD.计程仪
644. 液体连通器式陀螺罗经在起动过程中，当主轴指北端向水平面靠拢时，阻尼力矩起到\_\_\_\_\_的作用。I、增进其靠拢；II、阻止其靠拢；III、不起作用 A.III B. II C. I 或 II D. I
645. 天球上的仰极是：A.天南极 B.天北极 C.与测者纬度异名的天极 D.与测者纬度同名的天极
646. 下列哪种投影方式中满足：“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线；纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”？A.圆锥投影 B.平面投影 C.正圆柱投影 D.横圆柱投影
647. 岛礁区航行，利用“开门”、“关门”位置线进行转向和避险，其特点是\_\_\_\_\_。A.准确，使用方便迅速，利用

罗经完成 B.直观、准确，利用罗经完成 C.直观，使用方便迅速，但精度较差 D.直观，使用方便迅速，精度高

648. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.0° B.180° C.270° D.90°

649. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时， $360^\circ - GHA =$ \_\_\_\_\_。A.天体地理位置的东经 B.天体地理位置的北纬 C.天体地理位置的西经 D.天体地理位置的南纬

650. 海图比例尺的表现形式有直线比例尺和数字比例尺，其中数字比例尺用一比若干数字表示。关于数字比例尺说法正确的是\_\_\_\_\_。A.比例尺 1: 100 000 小于 1: 300 000，前者相同图幅尺寸的海图包括范围小 B.比例尺 1: 100 000 大于 1: 300 000，前者相同图幅尺寸的海图包括范围小 C.比例尺 1: 100 000 大于 1: 300 000，前者相同图幅尺寸的海图包括范围大 D.比例尺 1: 100 000 小于 1: 300 000，前者相同图幅尺寸的海图包括范围大

651. 由于光点的影响，会产生测方位的误差，该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离成正比 B.回波离屏幕中心越远，误差越小 C.回波离屏幕中心越近，误差越小 D.与回波离屏幕中心的距离没有关系

652. 某英版海图某处有海图图式“”，表明船舶可以在海图标题栏内查到该处的：A.航行注意事项 B.潮汐资料 C.地磁异常资料 D.潮流资料

653. 一般情况下，在用六分仪测物标垂直角求距离时，如果高程采用中版海图资料（不考虑潮汐），所求距离值与实际值相比\_\_\_\_\_。A.大小视海区而定，但存在误差。B.前者小。C.一样。D.前者大。

654. 下列不是航用海图应满足的条件是：I、各点局部比例尺相同；II、等角投影；III、大圆是直线；IV、恒向线是直线 A. I、IV B. I、III C. II、III D. II、IV

655. 正常天气情况下（能见度为 10 海里），某轮在海上看见一灯塔灯光刚好消失，英版海图上查得该灯塔旁标注有 Fl (4) 6s81m35M（额定光力射程），已知测者眼高 25 米，则船与灯塔相距大约为：A.35 海里 B.15 海里 C.23 海里 D.29 海里

656. 偏荡可能使风压差\_\_\_\_\_。A.减小 B.增大 C.有时增大有时减小 D.既不增大也不减小

657. 某轮在狭水道航行，计划航向  $100^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位  $278^\circ$ ，该轮磁差  $4^\circ W$ ，自差  $2^\circ E$ ，则该轮应：A.向左调整航向 B.无法确定 C.向右调整航向 D.保持原航向

658. 在周日视运动中，平太阳连续两次在某地\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为 1 平太阳日。A.下中天 B.上中天 C.视出 D.视没

659. 海图比例尺的表现形式有直线比例尺和数字比例尺，其中数字比例尺用一比若干数字表示。关于数字比例尺说法正确的是\_\_\_\_\_。A.比例尺 1: 100 000 小于 1: 300 000，前者相同图幅尺寸的海图包括范围大 B.比例尺 1: 100 000 大于 1: 300 000，前者相同图幅尺寸的海图包括范围大 C.比例尺 1: 100 000 大于 1: 300 000，前者相同图幅尺寸的海图包括范围小 D.比例尺 1: 100 000 小于 1: 300 000，前者相同图幅尺寸的海图包括范围小

660. 英版海图上灯塔的灯高是指：A.平均大潮高潮面至灯塔顶部的高度 B.平均大潮高潮面至灯塔灯芯的高度 C.平均海面至灯塔灯芯的高度 D.平均海面至灯塔顶部的高度

661. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^\circ N$  纬线到赤道的子午线图长为 596mm， $5^\circ N$  纬线上 1' 经差的图长为 2mm，B 图上  $5^\circ N$  纬线到赤道的子午线图长为 298mm，则 B 图的赤道上 1' 经差的图长为：A.2mm B.无法计算 C.1mm D.  $2 \times \cos 5^\circ$

mm

662. 中版海图上的注记“疑存”的意义为\_\_\_\_\_。A.对危险物的位置存在疑问 B.对危险物的位置未经精确测量 C.对礁石、浅滩等的深度存在疑问 D.对礁石、浅滩等的存在有疑问

663. 磁罗经罗盆中的液体在罗经中起\_\_\_\_\_作用。I、可减少罗盘轴帽与轴针间的摩擦力；II、因阻尼作用使罗盘指向稳定性好；III、起减振作用 A.II、III B.I~III C.I、II D.I、III

664. 使用 ARPA 进行避让操纵时，多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。A.海底 B.手动 C.自动 D.水层

665. 英版《潮汐表》包括以下哪些表？I、主港潮汐预报表；II、潮流预报表；III、调和常数表；IV、差比数和潮信表 A.I、II、IV B.I、II、III C.I~IV D.II~IV

666. 中版海图，我国沿海系统测量区域采用\_\_\_\_\_为深度基准。A.平均大潮低潮面 B.天文最低潮面 C.理论最低潮面 D.平均低低潮面

667. 声相关计程仪是应用相关技术处理\_\_\_\_\_来测量船舶航速和航程的仪器。A.回波相位差 B.电磁波信号 C.多普勒频移 D.水声信息

668. 差比数是指主附港之间的\_\_\_\_\_。A.潮时差与潮差 B.潮时差、潮差比和改正值 C.潮差比与平均海面季节改正 D.潮时差和潮高差

669. 狭水道航行可采用的避险方法主要有：I、距离避险；II、方位避险；III、水平角避险；IV、垂直角避险；V、平行线避险；VI、垂直线避险 A.II~VI B.I~V C.I~VI D.I、II、IV、V、VI

670. 使用 ARPA 进行避让操纵时，多普勒计程仪最好选择在\_\_\_\_\_跟踪方式。A.自动 B.水层 C.海底 D.手动

671. 海图作业规则规定，重要的观测船位记入航海日志时，应记录：I、时间；II、物标名称；III、有关读数和改正量；IV、船位差；V、计程仪读数 A.I~V B.I~IV C.I~III D.I~III、V

672. 有关雷达应答器的信息可以查阅\_\_\_\_\_。A.《无线电信号表》第二卷 B.《无线电信号表》第六卷 C.《无线电信号表》第五卷 D.《无线电信号表》第一卷

673. 差比数是指主附港之间的\_\_\_\_\_。A.潮时差与潮差 B.潮时差、潮差比和改正值 C.潮差比与平均海面季节改正 D.潮时差和潮高差

674. 为减小雷达测距误差，应选合适量程，使被测回波处于\_\_\_\_\_。A.荧光屏离中心 1/4 半径附近 B.荧光屏中心附近 C.荧光屏离中心 2/3 半径附近 D.荧光屏边缘附近

675. 在 3D 定位模式下如果 PDOP 大于 6，或在 2D 定位模式下如果 HDOP 大于 4，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A.GPS Self Test Error B.GPS No fix C.DGPS Error D.DOP Error

676. 采用下列不同材料的物体，其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。A.海水 B.金属 C.石头 D.木质

677. 某轮罗航向 060°，磁差 3° W、自差 2° W，则右正横处物标的真方位是：A.152° B.145° C.150° D.148°

678. 某英版海图某处有海图图式“”，表明船舶可以在海图标题栏内查到该处的：A.航行注意事项 B.潮汐资料 C.潮



流资料 D.地磁异常资料

679. 某轮船速 12kn, 顺风顺流航行, 流速 2kn, 风使船增速 1kn, 则 1h 后船舶对水航程为: A.14n mile B.15n mile C.12n mile D.13n mile

680. 船用回声测深仪在富裕水深不大的情况下, 测得的水深往往是\_\_\_\_\_到船底的深度。A.海底混响层 B.海底硬土层 C.海底深处岩石层 D.海底淤泥层

681. 某地经度为  $123^{\circ} E$ , 区时  $ZT=1200$  时太阳上中天, 则时差为: A.0m B.-8 m C.8 m D.-12 m

682. 通常情况下在下列哪种海区, 可以使用空白定位图进行海图作业? I、大洋航行; II、沿岸航行; III、近海航行 A. II、III B. II C. III D. I

683. 雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是: I、距离等于真回波距离; II、对称分布于真回波两侧; III、越向两侧强度越弱 A. I ~ III B. I、II C. II、III D. I、III

684. 造成雷达物标回波大小失真的因素中不包括\_\_\_\_\_。A.水平波束宽度 B.通频带宽度 C.脉冲宽度 D.回波光点直径的大小

685. 某轮陀罗航向  $030^{\circ}$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $117^{\circ}$ , 陀螺差  $2^{\circ} W$ , 则实测风流压差为: A.  $+3^{\circ}$  B.  $-5^{\circ}$  C.  $+5^{\circ}$  D.  $-3^{\circ}$

686. IALA 浮标制度 B 区域中, 绿色中间有一道红色横纹的浮标可配备\_\_\_\_\_。A.单个红色锥形顶标 B.单个绿色锥形顶标 C.单个红色罐形顶标 D.单个绿色罐形顶标

687. 沿岸航行, 在没有夜航灯标, 船位较难测定的海区, 离岸距离一般应为: A.10n mile 左右 B.5~10n mile C.3~5n mile D.15n mile 左右

688. 在下列哪种情况下, 大圆航线和恒向线航线的航程相差不大? I、航程较短时; II、接近南北向航行时; III、在低纬近赤道地区航行时 A. II、III B. I、II C. I、III D. I、II、III

689. 以下关于标准时与法定时的说法错误的是\_\_\_\_\_。A.关于各国的具体时间制度的规定, 可查阅英版《无线电信号》第二卷 B.关于各国的具体时间制度的规定, 可查阅英版《航海天文历》所附的标准时一览表 C.根据目的港地理位置的经度, 就可以判断该地所采用的标准时 D.标准时是在考虑一国实际情况的基础上, 以法律规定作为本国的统一时间

690. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.应尽可能使船舶一路顺流 B.应尽可能使船舶一路顺风 C.航程最短, 不一定航时最省 D.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况

691. 中版海图上的注记“疑存”的意义为\_\_\_\_\_。A.对危险物的位置存在疑问 B.对礁石、浅滩等的深度存在疑问 C.对危险物的位置未经精确测量 D.对礁石、浅滩等的存在有疑问

692. 某轮计划航向  $225^{\circ}$ , 驶真航向  $225^{\circ}$ , 连续定位法实测航迹向  $220^{\circ}$ , 则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为: A.  $+5^{\circ}$ ,  $220^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$ ,  $230^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$ ,  $230^{\circ}$  D.  $-5^{\circ}$ ,  $220^{\circ}$

693. 地球自转轴与黄道平面的交角为: A.  $66^{\circ} 33' -5^{\circ} 08'$  B.  $23^{\circ} 27'$  C.  $66^{\circ} 33'$  D.  $66^{\circ} 33' +5^{\circ} 08'$



694. 某点地理纬度的度量方法是：A.自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0\sim 180^\circ$  B.自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0\sim 90^\circ$  C.自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0\sim 90^\circ$  D.自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0\sim 180^\circ$

695. 下列关于计程仪的说法，不妥的是：A.声相关计程仪是绝对计程仪 B.绝对计程仪可测对地速度 C.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度 D.多普勒计程仪可测对地速度

696. 按技术装置不同，航标可分为：A.沿海航标、内河航标、船闸航标 B.灯塔、灯桩、立标 C.灯船、灯浮、浮标 D.发光航标、不发光航标、音响航标、无线电航标

697. 在 GPS 卫星导航系统中，水平方向精度几何因子为：A.TDOPB.GDOPC.VDOPD.HDOP

698. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化，在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A. $135^\circ$  和  $315^\circ$  B. $000^\circ$  和  $180^\circ$  C. $090^\circ$  和  $270^\circ$  D. $045^\circ$  和  $225^\circ$

699. 我船航向  $180^\circ$ ，某船位于我船右舷  $30^\circ$ ，若该船航向为  $350^\circ$ ，则我船位于该船舷角：A. $150^\circ$  右 B. $150^\circ$  左 C. $30^\circ$  右 D. $40^\circ$  右

700. 已知起航点纬度  $\varphi_1 = 18^\circ 14' .5S$ ，两地间纬差  $D\varphi = 13^\circ 02' .3S$ ，则到达点纬度  $\varphi_2$  为：A. $05^\circ 12' .2NB.31^\circ 16' .8SC.21^\circ 16' .8SD.05^\circ 12' .2S$

701. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，不正确的是：A.脉冲宽度越宽，干扰越强 B.海浪较小时，水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 C.水平波束宽度越宽，干扰越强 D.海浪较大时，水平极化波引起的干扰较垂直极化波强

702. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.DB.CC.AD.B

703. 某船船速 20kn，航行 1000n mile，需要燃油 120t。现仅存燃油 110t，至中途港尚有 800n mile 的航程，中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油，而后恢复原来船速，问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港？A.120.4tB.150.2tC.139.8tD.181.9t

704. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺，该轮额定光力射程 20 海里，你船眼高 54 英尺，当气象能见度为 10 海里时，该灯塔灯光最大可见距离为：A.等于 20 海里 B.等于 18 海里 C.大于 20 海里 D.大于 18 海里

705. 把一定时间内测得的几个观测船位，用平差的方法以直线“连接”，该直线的方向与真航向之差即为风流压差，这种测定风流压差的方法为：A.连续定位法 B.正横方位法 C.雷达观测法 D.叠标导航法

706. 某轮航行于中国某海区，海图上有如图所示潮流资料，下述说法正确的是：I、可以用该图推算青岛港的潮流；II、可以用该图推算该位置水域的潮流；III、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向；IV、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. I、IVB. I、IIIC. II、IIID. II、IV

707. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $2' .10$  Northward, Longitude  $1' .40$  Westward”字样，GPS 的经、纬度读数为： $30^\circ 40' .2S, 015^\circ 12' .5W$ ，则用于海图上定位的数据应为：A. $30^\circ 41' .3S, 015^\circ 12' .9WB.30^\circ 39' .2S, 015^\circ 12' .3WC.30^\circ 38' .1S, 015^\circ 13' .9WD.30^\circ 40' .0S, 015^\circ 11' .5W$

708. 某船真航向为  $000^\circ$ ，海区内北风 6 级，则风舷角为：A. $180^\circ$ B. $120^\circ$ C. $0^\circ$ D. $90^\circ$

709. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.大气衰减 B.欠折射 C.超折射 D.雷达波束发生绕射

710. 船舶航行时，GPS 导航仪发出报警，并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”，此类报警是：A.偏航警 B.到达警 C.锚更警 D.距离警

711. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能？A.引航服务 B.支持联合行动 C.数据评估 D.信息服务

712. “计风不计流”的含义：A.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 B.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 C.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 D.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程

713. 为减小雷达测距船位误差，对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是（在不能同时观测的情况下）：I、先首尾方向，后正横方向；II、先正横方向，后首尾方向；III、与先后次序无关 A.II B.I C.III D.I 或 II

714. 英版海图和灯标表中，灯质旁括注“in fog”的是指：A.仅在雾天显示的灯质 B.航空灯标 C.仅在白天显示的灯质 D.临时灯灯质

715. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述，那一个是错误的？A.不同深层底质，先上层及其深度，再下层 B.混合底质，则应先写成份多的，后写成份少的 C.先形容词后底质种类 D.上为海底的性质，下为海水深度

716. 某地磁差资料为：磁差偏西  $0^{\circ} 30'$  (1997)，年差  $-2' .0$ ，则该地 2007 年的磁差为：A. $0^{\circ} 10'$  EB. $0^{\circ} 50'$  WC. $0^{\circ} 50'$  ED. $0^{\circ} 10'$  W

717. 采用下列不同材料的物体，其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_\_。A.木质 B.石头 C.海水 D.金属

718. 磁罗经的罗经柜是由\_\_\_\_\_材料制成的。A.铁和铜 B.铜或铝 C.钢和铁 D.铁镍合金

719. 关于中分纬度算法的适用范围，下列哪个说法是错误的？A.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行 B.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 C.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 D.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行

720. 一般情况下，船舶在冰区航行，当有破冰船领航时，航速通常由\_\_\_\_\_指定。I、破冰船；II、本船；III、两船协商 A.II B.I C.I 或 II D.III

721. 采用物标正横转向法，应选择\_\_\_\_\_附近，转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.转向点，同名 B.转向点，异名 C.航线，同名 D.航线，异名

722. 英版《潮汐表》中，潮高差是\_\_\_\_\_。A.平均大潮潮高与低潮潮高之差 B.平均高潮潮高与低潮潮高之差 C.附港潮高与相应主港潮高之差 D.相邻高潮潮高与低潮潮高之差

723. 船舶在岛礁区航行时，利用物标“串视”的方法转向、避险，其实质是利用 \_来转向避险。A.距离位置线 B.方位叠标位置线 C.垂直角位置线 D.水平角位置线

724. 拟定大圆航线时，确定各分点之间间隔的一般原则为：I、每隔经差  $5^{\circ} / 10^{\circ}$  取一分点；II、每隔经差  $10^{\circ} / 20^{\circ}$  取一分点；III、每隔约一昼夜航程取一分点 A.II、III B.I、III C.I、II、III D.I、II

725. 某轮 TC $265^{\circ}$ ，测得某灯塔 CB $237^{\circ}$ ，罗经差  $1^{\circ} .5$  航行 10n mile 后，又测得该灯塔 TB $220^{\circ}$ ，试问船与该灯塔

正横时距离为：A.13.2n mile B.12n mile C.15n mile D.10n mile

726. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示：A.差分 GPS 三维定位 B.三维定位 C.差分 GPS 二维定位 D.二维定位

727. 利用船位识别物标的方法可以：I、将海图上没有标绘但有导航价值的物标注在海图上；II、将正在航行的他船的位置标注在海图上；III、将新设置的钻井平台标注在海图上 A.II、III B.I、III C.I、II、III D.I、II

728. 某轮罗航向  $060^\circ$ ，磁差  $3^\circ E$ 、自差  $2^\circ E$ ，则右正横处物标的磁方位是：A. $149^\circ$  B. $155^\circ$  C. $152^\circ$  D. $150^\circ$

729. 航海学中的地球形状用\_\_\_\_\_来描述。A.地球自然表面围成的几何体 B.大地球体 C.地球椭圆体 D.地球圆球体

730. 有风流影响下，船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差，就是当时的\_\_\_\_\_。A.罗经差 B.风压差 C.风流压差 D.流压差

731. 由于荧光屏光点直径导致的回波变形在\_\_\_\_\_最大。A.荧光屏中心附近 B.荧光屏边缘附近 C.距荧光屏中心二分之一处 D.距荧光屏中心三分之二处

732. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺，该轮额定光力射程 20 海里，你船眼高 54 英尺，当气象能见度为 15 海里时，该灯塔灯光最大可见距离为：A.等于 18 海里 B.大于 18 海里 C.大于 20 海里 D.等于 20 海里

733. 某船 2008 年 12 月 12 日在某处航行，航线上该处海图水深 28.6 米，该船在 0600 时刻用回声测深仪测得该处的水深 20.1 米。查该年度中版《潮汐表》该处当日潮汐情况如下：0120 315cm；0754 81cm，则该船的吃水为：A.9.8 米 B.8.8 米 C.10.8 米 D.11.8 米

734. 某轮排水量 15000t，以船速 14kn 航行一天，燃油耗油 30t，在中途港加载 1000t 后，若计划每日燃油消耗量仍是 30t，则船舶航行速度应为：A.17.3kn B.15.1kn C.11.9kn D.13.8kn

735. 雷达荧光屏上多次反射回波的特点是\_\_\_\_\_。A.越向外侧强度越强 B.对称分布于真回波两侧 C.等间隔分布于真回波外侧 D.距离等于真回波距离

736. 已知某地经度  $\lambda = 117^\circ E$ ，此时时差等于 +8m，太阳在该地上中天的区时为：A.1204 B.1152 C.1208 D.1148

737. 回声测深仪深度刻度盘上“0”点闪光的时刻，表示：A.超声波返回海面 B.超声波传到海底 C.超声波开始接收 D.超声波开始发射

738. 某轮由 A 点 ( $55^\circ N, 120^\circ E$ ) 航行到 B 点 ( $65^\circ N, 130^\circ E$ )，则 AB 间的东西距为：A.600 海里 B.344.1 海里 C.300 海里 D.253.6 海里

739. 英版灯标表中某一灯标的灯质为“Al WR”，在备注栏中标有“ $040^\circ \sim 275^\circ (235^\circ)$ ”，说明在该灯的：A.正南方可见到红、白交替的灯光 B.正南方看到红光、北方看到白光 C.正北方可见到红、白交替的灯光 D.正南方看到白光、北方看到红光

740. AIS 用于船舶避碰，可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷。A.量程 B.显示方式 C.运动模式 D.天气与海况影响

741. 主要供船舶在海上航行使用，也可供海洋调查、海洋研究参考使用的海图叫做：A.港湾图 B.参考图 C.航行图 D.海区总图

742. 若赤道上 1' 纬度的墨卡托投影图长为 1cm, 则在同一张图上的 60° 纬度处的 1' 纬度的图长与下列哪一值最接近? A.0.5cm B.2cm C.1.414cm D.1cm
743. 在潮汐推算中, 如主港 3 月 6 日低潮时为 2357, 低潮时差为 +0103, 则相应的附港低潮潮时为: A.3 月 7 日 0003 B.3 月 7 日 0100 C.3 月 6 日 0100 D.3 月 6 日 2254
744. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A.雷达观测法 B.连续定位法 C.正横方位法 D.叠标导航法
745. 英版海图和灯标表中, 灯质旁括注“in fog”的是指: A.仅在雾天显示的灯质 B.临时灯灯质 C.航空灯标 D.仅在白天显示的灯质
746. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_。 I、航海图书总目录; II、英版航海通告累积表; III、英版航海通告年度摘要; IV、季末版航海通告 A. I~IV B. II、III C. III、IV D. I、II
747. 雷达产生间接反射回波的原因是\_\_\_\_。 A.船舶正横附近存在反射雷达波能力强的物体 B.超折射现象非常强烈 C.天线附近存在强反射体 D.雷达波存在较强的旁瓣
748. 某轮沿某叠标线航行, 图示叠标方位为 180o, 罗经航向 357o, 罗经差-2o, 则风流压差为: A.-5o B.-2o C.+5o D.+2o
749. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A.电风扇冷却 B.自然冷却 C.空调冷却 D.循环水冷却
750. 海图图幅是指: A.海图外廓界限尺寸 B.印刷海图的图版尺寸 C.海图内廓界限尺寸 D.海图图纸的尺寸
751. 按照 AIS 性能指标要求, 能够为船载 AIS 提供速度信息的设备是: A.罗经 B.ARPAC.计程仪 D.GPS 导航仪
752. 某船沿极圈 (66° 30' N) 航行, 已知计程仪改正率为 0.0%, 无航行和推算误差, 则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位 (不考虑风流影响) \_\_\_\_。 A.落后 B.不一定 C.超前 D.一致
753. 某船真航向为 000o, 海区内北风 6 级, 则风舷角为: A.90o B.120o C.180o D.0o
754. 船舶在近海、沿岸航行时通常都采用恒向线航法, 这是因为: A.墨卡托海图是等角投影海图, 只能使用等角航线 B.恒向线在墨卡托海图上是直线, 即两点间最短航程航线 C.船舶按恒向线航行, 操纵方便, 且航程增加不多 D.恒向线能满足海图的纬度渐长特性
755. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.航程最短, 不一定航时最省 B.应尽可能使船舶一路顺风 C.应尽可能使船舶一路顺流 D.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况
756. 在我国闽、浙沿海, 由于台风的影响, 常常使实际水位高于潮汐表的预报, 这种现象称之为: A.减水 B.涨潮 C.落潮 D.增水
757. 某主港潮汐曲线如图, 利用该图可以: A.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 B.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高 C.求主港低潮潮时和潮高 D.求主港高潮潮时和潮高
758. 罗经点方向 SE/E 换算成圆周方向为: A.068° .75 B.146° .25 C.123° .75 D.101° .25
759. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化? A.航向 B.时间 C.航速和纬度 D.方位



760. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A. 所采用的风和流的资料 B. 填写航海日志的具体时间 C. 海图作业中存在的方位与距离误差 D. 观测陆标得到的船位的经纬度

761. 某船真航向为 000o, 海区内北风 6 级, 则风舷角为: A. 180o B. 0o C. 90o D. 120o

762. 潮差比是\_\_\_\_\_之比。A. 附港最大潮差与主港最大潮差 B. 主港潮差与附港潮差 C. 主港平均潮差与附港平均潮差 D. 附港平均潮差与主港平均潮差

763. 拟定沿岸航线, 确定航线离危险物的安全距离时, 应考虑下列哪些因素? I、风流对航行的影响; II、船员技术水平; III、有无避险物标; IV、危险物的测量精度 A. I~III B. I~IV C. I~II D. I、II、IV

764. 纬度大于或等于 90° 与月球赤纬之差的地方, \_\_\_\_\_。A. 一天只有一次高潮和一次低潮 B. 一天有两次高潮一次低潮 C. 一天有一次高潮两次低潮 D. 一天有两次高潮和两次低潮

765. 为减小雷达测距船位误差, 对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是 (在不能同时观测的情况下): I、先首尾方向, 后正横方向; II、先正横方向, 后首尾方向; III、与先后次序无关 A. I B. II C. III D. I 或 II

766. 下列选项哪些是光栅扫描海图 (Raster charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II B. III、IV C. I D. I、II、III、IV

767. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A. 自然冷却 B. 电风扇冷却 C. 循环水冷却 D. 空调冷却

768. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线右侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为 060°, 陀螺差 2° W, 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A. 实测陀螺方位 058° B. 实测陀螺方位 060° C. 实测真方位 062° D. 实测真方位 058°

769. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A. III、IV、V、VI B. III、IV、VI C. II、III、IV、VI D. I、II、III、IV、VI

770. 已知测者纬度等于 20° N, 天体赤纬等于 25° S, 该天体上中天的方位为: A. 180° B. 090° C. 000° D. 270°

771. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时, 导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位; II、显示推算船位; III、不能够显示船位 A. III B. I C. I 或 III D. II

772. 在首向上相对运动显示方式时, 船首线指零误差超过\_\_\_\_\_, 应进行调整。A. ±3° B. ±2° C. ±1° D. ±5°

773. 天体周日视运动的原因是: A. 天体绕太阳公转的结果 B. 地球自转而产生的天体相对运动的现象 C. 天体绕地球运动的结果 D. 地球绕太阳公转的结果

774. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A. 1342 B. 1003 C. 0948 D. 1328

775. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。I、航海图书总目录; II、英版航海通告累积表; III、英版航海通告年度摘要; IV、季末版航海通告 A. I~IV B. II、III C. I、II D. III、IV



776. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。A.地磁水平分力为零 B.与地理赤道相重合 C.磁差为零 D.磁倾角为零
777. 确定大圆航线的方法有： I、大圆海图法； II、大圆改正量法； III、公式计算法或查表法 A. I、II、III B. I、III C. II、III D. I、II
778. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成  $15^\circ$ ，第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成  $30^\circ$ ，且两次观测之间的航程为 14 海里，则船与物标 M 正横时的距离为： A. 7n mile B. 12n mile C. 14n mile D. 28n mile
779. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化，在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A.  $090^\circ$  和  $270^\circ$  B.  $000^\circ$  和  $180^\circ$  C.  $135^\circ$  和  $315^\circ$  D.  $045^\circ$  和  $225^\circ$
780. 在候潮过浅滩时，设船舶吃水为 8.7 米，富裕水深为 0.7 米，浅滩的海图水深为 6.0 米，则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。A. 2.0 B. 14 C. 15.4 D. 3.4
781. 英版《潮汐表》中，潮高差是\_\_\_\_\_。A. 相邻高潮潮高与低潮潮高之差 B. 平均大潮潮高与低潮潮高之差 C. 平均高潮潮高与低潮潮高之差 D. 附港潮高与相应主港潮高之差
782. 观测单一陆标方位求磁罗经自差，若没有准确船位，需要观测 8 个航向上物标罗方位，此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A. 100 B. 20 C. 200 D. 50
783. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能？ A. 信息服务 B. 引航服务 C. 支持联合行动 D. 数据评估
784. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A. 推算船位的误差 B. 方位定位时物标的真方位 C. 船舶与危险物之间的距离 D. 船位差的方向和距离
785. 由测者午圈起，沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度，从  $0^\circ \sim 180^\circ$  计算称为： A. 天体圆周方位角 B. 天体半圆地方时角 C. 天体圆周地方时角 D. 天体半圆方位角
786. 下列有关航线选择的说法中，哪一个正确？ A. 应尽可能使船舶一路顺风 B. 应尽可能使船舶一路顺流 C. 航程最短，不一定航时最省 D. 充分考虑流的顺逆，可不考虑风的情况
787. 地球曲率导致的雷达回波失真，是由于\_\_\_\_\_。A. 雷达水平波束宽度较宽 B. 雷达波几乎沿直线传播 C. 雷达荧光屏光点直径太大 D. 雷达垂直波束宽度较宽
788. 安装在钢铁船舶上的磁罗经受到软铁磁力和硬铁磁力的作用而产生\_\_\_\_\_。A. 误差 B. 磁差 C. 自差 D. 罗经差
789. 拟定沿岸航线，确定航线离岸距离时应考虑下列哪些因素？ I、通航密度； II、转向和避让的旋回余地； III、船舶操纵性能； IV、测定船位的难易 A. I、II、III B. I~IV C. II~IV D. I、III、IV
790. 某轮计划由  $23^\circ 10' .2N, 106^\circ 26' .5W$ ，航行到  $52^\circ 55' .0N, 173^\circ 00' .0E$ ，则该轮的大圆始航向为： A.  $049^\circ$  B.  $319^\circ$  C.  $041^\circ$  D.  $311^\circ$
791. DS-50 型多普勒计程仪，其海底跟踪的深度范围为龙骨下\_\_\_\_\_米。A. 1~200 B. 2~400 C. 1~400 D. 2~200
792. 某船真航向  $080^\circ$ ，实测风流压差  $+10^\circ$ ，船舶航行到离左舷物标最近时的物标舷角为： A.  $270^\circ$  B.  $280^\circ$  C.  $080^\circ$

D.260°

793. 在使用罗兰 C 接收机测量时差时,是通过测量信号的\_\_\_\_\_进行定位的。I、脉冲包络时差; II、载波相位差; III、多普勒频移 A. II、III B. I、III C. I、II D. I~III
794. 下列哪个国家或地区适用 IALA 国际海区水上助航标志制度 B 区域的规定? A.香港 B.日本 C.澳洲 D.新加坡
795. 已知测者纬度等于 0°, 12 月 23 日测得太阳真出方位等于 111.5°, 则罗经差为: A.-2° B.+1° C.+2° D.-1°
796. 某轮在狭水道航行,计划航向 060°,选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航,如航行中实测该导标罗方位 238°,该轮磁差 4° E,自差 2° W,则该轮应: A.保持原航向 B.向左调整航向 C.无法确定 D.向右调整航向
797. 半日潮港,涨潮流箭矢上标注 4kn,则该处小潮日涨潮流第一小时内的平均流速为: A.2kn B.4/3kn C.8/3kn D.2/3kn
798. 远离海岸航行,应充分利用测天定位,在正常情况下,每昼夜至少有\_\_\_\_\_个测天船位。A.1 B.3 C.2 D.4
799. 船舶进入我国某港口时,发现下面的灯浮,则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船左舷通过 B.应远离该灯浮通过 C.应从该灯任意一侧通过 D.将灯浮置于本船右舷通过
800. 暗礁是指: A.深度基准面适淹的礁石 B.平均大潮高潮时露出的孤立岩石 C.深度基准面以下的孤立岩石 D.平均大潮高潮面下,深度基准面以上的孤立岩石
801. 航行在冰区的船舶应注意: I、尽量在下风方向接近冰区; II、尽量选择冰块凹陷处进入; III、用慢速,直角驶进; IV、提高船速,小角度进入 A. I、II、IV B. I、II C. II、III D. I、II、III
802. 在潮汐推算中,如主港 3 月 6 日低潮时为 2357,低潮时差为+0103,则相应的附港低潮潮时为: A.3 月 6 日 0100 B.3 月 7 日 0003 C.3 月 6 日 2254 D.3 月 7 日 0100
803. 下列哪种海图不属于航海图? A.参考图 B.港湾图 C.航行图 D.总图
804. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1' .10 Southward, Longitude 0' .40Eastward”字样,若 GPS 读数为: 30° 40' .2S, 015° 12' .5W,则用于海图上定位的数据应为: A.30° 40' .0S, 015° 11' .5W B.30° 41' .3S, 015° 12' .1W C.30° 39' .2S, 015° 12' .3W D.30° 41' .3S, 015° 12' .9W
805. 太阳在周年视运动中,当其赤经等于 90° 时,在黄道上的一点为: A.春分点 B.秋分点 C.冬至点 D.夏至点
806. 英版《潮汐表》的“潮流预报表”中,回转流给出\_\_\_\_\_。I、两流速极大值及其时刻; II、两流速极小值及其时刻; III、流向; IV、转流时间; V、预报位置 A. I~V B. I~III, V C. I~IV D. I~III
807. 船舶在岛礁区航行时,有关“开门”、“关门”说法正确的是: A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确但较费时 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确、直观,只需要借助罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,直观且不依赖罗经 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确但需要雷达观测
808. 中版海图底质注记中,缩写“泥.沙.贝”表示: A.泥、沙、贝的混合底质,其中主要成分为贝 B.泥、沙、贝的混合底质,其中主要成分为泥 C.泥、沙、贝的混合底质,最上层为泥 D.泥、沙、贝的混合底质,最上层为贝

809. 已知起航点纬度 $\varphi_1 = 08^\circ 36' .4N$ ，两地间纬差 $D\varphi = 15^\circ 24' .0S$ ，则到达点纬度 $\varphi_2$ 为：A. $06^\circ 47' .6S$ B. $07^\circ 47' .6S$ C. $24^\circ 00' .4S$ D. $07^\circ 12' .4S$
810. 真航向是\_\_\_\_\_。A.真北和陀螺北之间的夹角 B.真北和方位线之间的夹角 C.真北和航向线之间的夹角 D.陀螺北和航向线之间的夹角
811. 中版《潮汐表》包括下列哪些表？ I、主港潮汐预报表； II、潮流预报表； III、调和常数表； IV、差比数和潮信表； V、潮时差与潮高差表 A.III、IV、V B.II、III、V C.I、II、III D.I、II、IV
812. 英版《潮汐表》的“潮流预报表”中，回转流给出\_\_\_\_\_。 I、两流速极大值及其时刻； II、两流速极小值及其时刻； III、流向； IV、转流时间； V、预报位置 A.I~IV B.I~III C.I~III, V D.I~V
813. 某船航行中发现前方有海图标注，该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.西侧 B.南侧 C.北侧 D.东侧
814. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。A. $360^\circ + 59' .14$ B. $360^\circ$  C. $360^\circ + 66' .6$ D. $360^\circ + 53' .8$
815. 某船 $TC356^\circ$ ，1025测得某灯塔 $TB022^\circ .5$ ，无风流影响，若采用特殊移线定位欲使灯塔正横距离等于两次观测之间的航程，则第二次观测方位应为：A. $086^\circ$  B. $041^\circ$  C. $045^\circ$  D. $056^\circ$
816. 把一定时间内测得的几个观测船位，用平差的方法以直线“连接”，该直线的方向与真航向之差即为风流压差，这种测定风流压差的方法为：A.连续定位法 B.叠标导航法 C.雷达观测法 D.正横方位法
817. 对水航速是\_\_\_\_\_。A.船舶在各种风流情况下的对地航速 B.船舶在仅仅受到流的影响下的对水航速 C.船舶在仅仅受到风的影响下的对水航速 D.船舶在各种风流情况下的对水航速
818. “高潮间隙”是指\_\_\_\_\_。A.高潮与低潮的时间间隔 B.从满月到大潮高潮时的时间间隔 C.两次高潮的时间间隔 D.从月中天到当天第一个高潮时的时间间隔
819. 在用六分仪测物标垂直角求距离时，要求物标的高度(H)、测者距物标的距离(D)和测者眼高(e)应满足\_\_\_\_\_。A. $D < H > e$  B. $D \approx H > e$  C. $H > D > e$  D. $D > H > e$
820. 某船真航向 $240^\circ$ ，测得某物标真方位 $080^\circ$ ，则该物标的相对方位（舷角）为：A. $220^\circ$  B. $160^\circ$  右 C. $160^\circ$  左 D. $160^\circ$
821. 根据IALA浮标制度的规定，下列哪些国家属于B系统： I、中国； II、日本； III、南北美洲； IV、欧洲 A.II、IV B.II、III C.II、III、IV D.I~IV
822. 主要供船舶在海上航行使用，也可供海洋调查、海洋研究参考使用的海图叫做：A.海区总图 B.港湾图 C.参考图 D.航行图
823. 斯伯利37型罗经起动时，将转换开关放在“旋转”档，并用“旋转开关”控制刻度盘的旋转，其目的是在陀螺马达还没有运转的情况下\_\_\_\_\_。 I、使船首基线指向真航向； II、校正罗经基线误差； III、使船首基线指向真北； IV、使罗经主轴回到子午面内 A.II~IV B.II、III C.I、IV D.I~III
824. 在同一张墨卡托海图上，设1855m的地面长度的赤道图长为1cm，则在 $30^\circ$ 纬度线上，1855m地面长度的图长约为：A.1cm B.0.5cm C.0.866cm D.1.155cm

825. 中版海图新图的出版和发行情况通常刊印在海图的\_\_\_\_\_。A.图廓外下边中间 B.海图图廓的4个角上 C.图廓外右下角 D.海图标题栏内
826. 测者眼高为16m, 物标高程为36m, 则物标地理能见距离为\_\_\_\_\_海里。A.8.36 B.20.9 C.12.54 D.10.45
827. 某轮在狭水道航行, 计划航向 $060^\circ$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标罗方位 $238^\circ$ , 该轮磁差 $4^\circ E$ , 自差 $2^\circ W$ , 则该轮应: A.保持原航向 B.向右调整航向 C.向左调整航向 D.无法确定
828. 某轮顺风顺流航行, 船速18节, 流速2节, 风对船舶航速的影响为1节, 计程仪改正率 $-8\%$ , 0400计程仪读数 $L_1=100'.0$ , 则2小时后相对计程仪读数 $L_2$ 为: A. $137'.0$  B. $145'.7$  C. $132'.6$  D. $141'.3$
829. 航向正东, 受北风、北流影响, 则风压差 $\alpha$ 和流压差 $\beta$ 为: A. $\alpha < 0, \beta < 0$  B. $\alpha > 0, \beta > 0$  C. $\alpha > 0, \beta < 0$  D. $\alpha < 0, \beta > 0$
830. 接近危险地区或船速15节以上, 均应\_\_\_\_\_定位时间间隔。A.尽量缩短 B.不用缩短 C.适当缩短 D.尽量延长
831. 下列关于船舶交通管理常用方法的表述正确的是\_\_\_\_\_。A.使用收集监管水域中的水文气象传感器、雷达、AIS等设备监控通航水域动态 B.遥控航行船舶, 发布操船指令 C.向船舶提供公司管理信息 D.不间断地发布监管水域船舶动态、能见度和他船意图
832. 用雷达观测法实测风流压差, 调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行, 如电子方位线偏在航向线左面 $3^\circ$ , 罗经差 $2^\circ E$ , 则实测风流压差为: A. $+5^\circ$  B. $-3^\circ$  C. $-5^\circ$  D. $+3^\circ$
833. 关于大洋航行说法正确的是: A.要重视罗经工作状况, 注意磁罗经与陀螺罗经的比对 B.接近海岸时由于物标稀少, 不必担心物标识别有误 C.大洋中由于没有物标, 可以间隔瞭望 D.大洋航行最好用主机转速估算航程, 不必使用计程仪
834. 真航向是\_\_\_\_\_。A.陀螺北和航向线之间的夹角 B.真北和方位线之间的夹角 C.真北和航向线之间的夹角 D.真北和陀螺北之间的夹角
835. 单物标方位距离定位的优点是: I、两条位置线的交角为 $90^\circ$ ; II、作图简单; III、只需一个物标 A. I、III B. I、II C. I、II、III D. II、III
836. 水深受限时, 船舶到达浅滩前, 应及时调整吃水, 使船舶处于: I、首倾; II、尾倾; III、平吃水 A.III B. II或III C. I D. II
837. 6月22日到9月23日, 太阳赤纬为\_\_\_\_\_, 并且逐渐\_\_\_\_\_。A.北/减少 B.南/减小 C.北/增大 D.南/增大
838. 在航迹推算中, 风流压差小于多少时可不予考虑? A.2o B.2o.5 C.1o D.1o.5
839. 连续观测三次天体的罗方位取平均值后再求罗经差的目的是: I、减小随机误差的影响; II、抵消系统误差; III、避免粗差 A. I、II B. II、III C. I~III D. I、III
840. 某轮 $TC325^\circ$ , 船速12节, 1200测得某物标 $TB298^\circ.5$ , 1230又测得该物标 $TB280^\circ$ , 则预计正横该物标的时间和距离为: A.1300, 5n mile B.1240, 6n mile C.1250, 5n mile D.1300, 6n mile

841. 对日潮港来说, 潮差比是指\_\_\_\_\_之比。A.附港回归潮大的潮差与主港回归潮大的潮差 B.主港平均潮差与附港



平均潮差 C.主港回归潮潮差与附港回归潮潮差 D.附港平均潮差与主港平均潮差

842. 暗礁是指: A.平均大潮高潮时露出的孤立岩石 B.平均大潮高潮面下, 深度基准面以上的孤立岩石 C.深度基准面以下的孤立岩石 D.深度基准面适淹的礁石

843. 在英版《潮汐表》第一卷中, 每主港印有一张求任意时潮高和任意潮高的潮时的曲线图, 其中虚线代表小潮曲线, 实线代表大潮曲线, 下列说法错误的是: A.潮差在两者之间时, 两条曲线可任意使用 B.潮差等于或接近小潮潮差时, 利用小潮曲线 C.潮差在两者之间时, 在两条曲线间内插使用 D.潮差等于或接近大潮潮差时, 利用大潮曲线

844. \_\_\_\_\_的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。I、S 波段; II、X 波段; III、C 波段 A.III B. I C. II D. I、II、III

845. 罗兰 C 是一种 \_\_\_\_\_ 导航系统。A.全球 B.远程 C.近程 D.中程

846. 斯伯利 37 型罗经起动时, 将转换开关放在“旋转”档, 并用“旋转开关”控制刻度盘的旋转, 其目的是在陀螺马达还没有运转的情况下\_\_\_\_\_。I、使船首基线指向真航向; II、校正罗经基线误差; III、使船首基线指向真北; IV、使罗经主轴回到子午面内 A. I、IV B. II、III C. II~IV D. I~III

847. 某轮顺流航行 4h, 实际航程为 52n mile, 0800 计程仪读数:  $L_1=50' .0$ , 计程仪改正率  $\Delta L=-7\%$ , 船速 12kn, 流速 1kn, 则 1200 相对计程仪读数  $L_2$  为: A.  $103' .2$  B.  $105' .9$  C.  $101' .6$  D.  $94' .8$

848. 船舶在远离海岸的海区航行, 应该每\_\_\_\_\_确定一次推算船位。A.30 分钟 B.15 分钟 C.1 小时 D.2~4 小时

849. 已知主港高潮时为 0913, 且主附港时差资料见下表, 则对应该主港高潮时的附港潮时差为: A.-0039 B.-0018 C.0039 D.0018

850. 比例尺一般大于 1: 10 万, 图上主要以表示港湾、锚地为主, 详细表示海岸的性质、水深、底质、航行障碍物、助航设备、港湾设施、锚地、港区界限和港务机关等要素, 并附有潮信表的海图叫做: A.参考图 B.海区总图 C.航行图 D.港湾图

851. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.连续观测船位点沿直线分布 B.位置线不相交 C.所测物标的距离通过或然船位区 D.位置线相交

852. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn, 计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ , 当时流速为 3kn, 试问顶流时该船对水速度是多少? A.15kn B.3kn C.9kn D.12kn

853. 小潮差是指相邻的\_\_\_\_\_之差。A.小潮高潮潮高与大潮低潮潮高 B.大潮高潮潮高与小潮低潮潮高 C.大潮高潮潮高与大潮低潮潮高 D.小潮高潮潮高与小潮低潮潮高

854. 天文三角形的三个角是: A.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 B.天体时角、天体方位角和天体极距 C.天体方位角、天体时角和天体赤纬 D.天体顶距、天体时角和天体方位角

855. 船舶定向、定速航行, 利用两物标距离定位, 下列哪种情况说明观测船位是可靠的? I、观测船位成直线分布; II、船位间距与航时成正比; III、观测船位成曲线分布 A. II 或 III B. I 或 III C. I 或 II D. I 或 II 或 III

856. 对水航速是\_\_\_\_\_。A.船舶在各种风流情况下的对地航速 B.船舶在仅仅受到流的影响下的对水航速 C.船舶在各种风流情况下的对水航速 D.船舶在仅仅受到风的影响下的对水航速



857. 以下定位精度最差的是：A.距离定位 B.三方位定位 C.雷达方位距离定位 D.初隐（显）方位距离定位
858. 在北半球，若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ ，则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.小于  $245^\circ$  B.无法确定 C.大于  $245^\circ$  D.等于  $245^\circ$
859. 在心射平面投影图上：I、所有经线是由极向外辐射的直线；II、所有经线是南北向平行的直线；III、大圆弧为直线，恒向线均为曲线 A. I 或 II B.仅 II C.仅 I D. I 或 III
860. 英版灯标表中某一灯标的灯质为“Al WR”，在备注栏中标有“ $040^\circ \sim 275^\circ$  ( $235^\circ$ )”，说明在该灯的：A.正南方可见红、白交替的灯光 B.正北方可见红、白交替的灯光 C.正南方看到红光、北方看到白光 D.正南方看到白光、北方看到红光
861. 下列接近冰区的征兆中，哪一个最不可靠？A.出现灰白色反光或薄雾带 B.远离陆地，波浪突然减弱 C.附近无陆地，出现海象等动物和鸟类 D.水温下降
862. 高斯投影，即高斯-克吕格投影，其投影方式为\_\_\_\_\_。A.圆柱投影 B.圆锥投影 C.条件投影 D.平面投影
863. 当新航线两侧存在航行障碍物时，宜采用下列哪种转向方法？I、正横转向；II、导标方位转向；III、平行方位线转向 A. I、III B. II、III C. I、II D. I、II、III
864. 某点地理纬度的度量方法是：A.自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0 \sim 90^\circ$  B.自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0 \sim 90^\circ$  C.自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0 \sim 180^\circ$  D.自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0 \sim 180^\circ$
865. 已知主港高潮时为 0913，且主附港时差资料见下表，则对应该主港高潮时的附港潮时差为：A.-0018 B.0039 C.-0039 D.0018
866. 英版海图图式中，灯质缩写“iso”表示：A.联闪光 B.混合联闪光 C.明暗光 D.等明暗光
867. 纬度是以\_\_\_\_\_作为基准线计量的。A.格林经线 B.测者经线 C.赤道 D.等纬圈
868. 船舶不得不进入冰区时，应慢速并且保持船首与冰区边缘成直角驶入，一旦船首进入冰区后，应\_\_\_\_\_以维持船首向和控制船舶运动。I、速度不变；II、适当加速；III、适当减速 A. I 或 II B. I C. II D. III
869. 从新月到上弦，潮差的变化是：A.时大时小 B.没有 C.逐渐增大 D.逐渐减小
870. 颜色不变，明暗交替且时间相等的灯质为：A.等明暗光 B.联明暗光 C.互光 D.明暗光
871. 下列哪种海图不属于航海图？A.参考图 B.总图 C.港湾图 D.航行图
872. 过东、西两点的垂直圈称为：I、子午圈；II、卯酉圈；III、东西圈 A. I、II、III B. I、II C. II、III D. I、III
873. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船西面通过 B.将灯浮置于本船东面通过 C.将灯浮置于本船北面通过 D.将灯浮置于本船南面通过
874. 下列有关陀螺罗经误差的说法中，错误的是：A.第一类冲击误差在船舶机动终了后约 1 小时即可消失 B.采用外

补偿法消除速度误差时，陀螺罗经主轴的原稳定位置不变 C.采用垂直轴阻尼法的陀螺罗经产生纬度误差 D.速度误差与船舶所在地的纬度无关

875. 英版海图图式“ ”表示： A.碍锚地 B.锚地 C.贝类养殖场 D.深度不明的障碍物

876. 英版潮汐潮流中，流速前的正、负号是指： A.流速加海流的速度和流速减海流的速度 B.涨潮流速和落潮流速 C.涨潮流的流向和落潮流的流向 D.流速的增加或减少

877. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。 A.现行版航海图书总目录 B.月末版航海通告 C.周末版航海通告 D.季末版航海通告

878. 放在罗经柜两侧支架上的自差校正器是\_\_\_\_\_，用来校正\_\_\_\_\_。 A.佛氏铁，半圆自差 B.横磁棒，半圆自差 C.垂直磁棒，倾斜自差 D.软铁球，象限自差

879. 在使用同频雷达干扰抑制电路时，为避免丢失更多物标，不要同时使用\_\_\_\_\_。 A.STCB.FTCC.GAIN D.AFC

880. 我船航向  $030^\circ$ ，某船位于我船右舷  $10^\circ$ ，该船航向为  $210^\circ$  为避让船舶我船转向至  $070^\circ$ ，则此时我船位于该船舷角： A. $10^\circ$  左 B. $10^\circ$  右 C. $30^\circ$  右 D. $30^\circ$  左

881. 每年 12 月 22 日太阳赤纬约为\_\_\_\_\_，赤经约为\_\_\_\_\_。 A. $23^\circ .5S/270^\circ$  B. $0^\circ /180^\circ$  C. $0^\circ /0^\circ$  D. $23^\circ .5N/90^\circ$

882. 校正完磁罗经自差后，为制作罗经自差表，需要观测\_\_\_\_\_航向上的剩余自差。 A.每隔  $15^\circ$  B.四个基点和四个隅点 C.四个隅点 D.四个基点

883. 下列关于船舶沿岸雾航的说法中，哪一个正确？ A.主要使用雷达了望，目视了望是次要的 B.应尽可能使航线与岸线总趋势平行 C.雾中航行，能否听到他船雾号，是判断是否存在航行危险的关键 D.采用逐点航法能确保船舶航线安全

884. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是： A.两方位定位 B.三方位定位 C.两距离定位 D.三距离定位

885. 下列天体坐标受地球自转影响的是： A.时角 B.赤经 C.赤纬 D.共轭赤经

886. 海图上两叠标线上标注的方位为  $168^\circ$ ，当船舶发现两叠标前后重合时，用陀螺罗经观测前标的方位是  $169^\circ$ ，那么陀螺差为： A. $+1^\circ$  B. $-2^\circ$  C. $+2^\circ$  D. $-1^\circ$

887. 某轮陀罗航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $123^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ E$ ，则实测风流压差为： A. $+3^\circ$  B. $-5^\circ$  C. $-3^\circ$  D. $+5^\circ$

888. 关于海里的说法，下列哪个说法是错误的？ A.1 海里的实际长度随纬度的变化而变化 B.将 1852m 定为 1 海里的标准长度后，在纬度  $45^\circ$  附近产生的误差最大 C.地球椭圆子午线上纬度  $1'$  的弧长 D.我国和国际上都将 1852m 定为 1 海里的标准长度

889. 为尽早发现遇难者清晰显示搜救雷达应答器的信号，下述操作哪些是正确的？ I、仔细调谐，使各种回波均清晰，饱满； II、有意暂时调偏调谐，使海浪、物标等回波均减弱或消失； III、尽量减小增益 A. I B. II C. II、III D. III

890. 相对计程仪显示的航程是\_\_\_\_\_。 A.船舶在无风流情况下的对水航程 B.船舶在仅仅受到流的影响下的对水航程 C.船舶在各种风流情况下的对水航程 D.船舶在仅仅受到风的影响下的对水航程

891. 天体上中天时，其地方时角等于\_\_\_\_\_，半圆方位角等于\_\_\_\_\_，位置角等于\_\_\_\_\_。A.  $0^\circ$  /  $180^\circ$  /  $180^\circ$  B.  $0^\circ$  /  $180^\circ$  /  $0^\circ$  C.  $180^\circ$  /  $0^\circ$  /  $180^\circ$  D.  $0^\circ$  /  $0^\circ$  /  $0^\circ$
892. 关于墨卡托算法的适用范围，下列哪个说法是错误的？A. 墨卡托算法不适用于船舶沿等纬圈航行 B. 墨卡托算法不适用于船舶在南北方向航行 C. 墨卡托算法适用于船舶在任何海区航行 D. 墨卡托算法适用于船舶跨赤道航行
893. 航行在冰区的船舶应注意：I、尽量在下风方向接近冰区；II、尽量选择冰块凹陷处进入；III、用慢速，直角驶进；IV、提高船速，小角度进入 A. I、II、III B. I、II、IV C. II、III D. I、II
894. 表征地球椭圆柱大小和形状的参数有长半轴  $a$ 、短半轴  $b$ 、扁率  $c$  和偏心率  $e$ ，它们的相互关系是：A.  $e^2 = a^2 - b^2$  B.  $e = c$  C.  $c = D$  D.  $e^2 \approx 2c$
895. 采用方位避险，如所选避险物标和危险物同在航线右侧，且避险物标位于危险物前方，避险方位为  $060^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ W$ ，则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险？A. 实测陀螺方位  $058^\circ$  B. 实测真方位  $062^\circ$  C. 实测陀螺方位  $060^\circ$  D. 实测真方位  $058^\circ$
896. 英版海图图式“ ”表示：A. 碍锚地 B. 锚地 C. 贝类养殖场 D. 深度不明的障碍物
897. 某轮排水量  $15000t$ ，以船速  $14kn$  航行一天，燃油耗油  $30t$ ，在中途港加载  $1000t$  后，若计划每日燃油消耗量仍是  $30t$ ，则船舶航行速度应为：A.  $13.8kn$  B.  $17.3kn$  C.  $11.9kn$  D.  $15.1kn$
898. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，不正确的是：A. 脉冲宽度越窄，干扰越强 B. 垂直波束越大，干扰越强 C. 天线转速越慢，干扰越强 D. 天线高度越高，干扰越强
899. 下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中，哪一个准确？A. 墨卡托海图上某点各个方向的局部比例尺可能都不相同 B. 墨卡托海图上各点局部比例尺相同 C. 墨卡托海图上同一纬线上各点的局部比例尺不同 D. 墨卡托海图上某点各方向局部比例尺相同
900. 测者眼高为  $9m$ ，物标高程为  $25m$ ，则物标能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.  $17.67$  B.  $6.27$  C.  $16.72$  D.  $10.45$
901. 沿岸航行确定离岸距离时，下列哪个因素可不必考虑？A. 本船驾驶员应急能力 B. 能见度的好坏 C. 计程仪的误差大小 D. 风流影响的大小
902. 为减小雷达测距误差，在测量物标岸线回波时，应该：A. 用 VRM 内缘与回波外缘相切 B. 用 VRM 内缘与回波内缘相切 C. 用 VRM 外缘与回波外缘相切 D. 用 VRM 外缘与回波内缘相切
903. 下述正确的说法是：A. 每一季节内测者所见的全部星空称为该季星空 B. “四季星空”是指测者在同一季节每天  $4$  点左右所见的星空 C. “四季星空”是指测者在同一季节每天  $22$  点左右所见的星空 D. 经度不同的测者所见的“四季星空”也不相同
904. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A. 左侧 B. 远离该标 C. 任意一侧 D. 右侧
905. 顺风顶流情况下航行，船舶对水航速  $V_L$ ，对地航速  $V_G$ ，船速  $V_E$ ，航时  $t$ ，则：A.  $V_G > V_L > V_E$  B.  $V_L > V_E$ ，且  $V_L > V_G$  C.  $V_L < V_E$ ，且  $V_G > V_L$  D.  $V_G < V_L < V_E$

906. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油, 而后恢复原来船速, 问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港? A.150.2tB.181.9tC.120.4tD.139.8t

907. 顺风顶流情况下航行, 船舶对水航速  $V_L$ , 对地航速  $V_G$ , 船速  $V_E$ , 航时  $t$ , 则: A.  $V_G > V_L > V_E$  B.  $V_L > V_E$ , 且  $V_L > V_G$  C.  $V_L < V_E$ , 且  $V_G > V_L$  D.  $V_G < V_L < V_E$

908. 特殊方位移线定位属于: I、方位定位; II、距离定位; III、方位距离定位 A.III B. II C. I、II D. I

909. 测者纬度  $\varphi = 0^\circ$ , 6月22日, 太阳真出时的半圆方位等于: A.  $23^\circ 27' \text{ NE}$  B.  $90^\circ \text{ SEC}$  C.  $66^\circ 33' \text{ NED}$  D.  $90^\circ \text{ NE}$

910. 某轮由 A 点 ( $55^\circ \text{ N}$ ,  $120^\circ \text{ E}$ ) 航行到 B 点 ( $65^\circ \text{ N}$ ,  $130^\circ \text{ E}$ ), 则 AB 间的东西距为: A. 600 海里 B. 253.6 海里 C. 344.1 海里 D. 300 海里

911. 在北半球, 若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ , 则大圆始航向\_\_\_\_\_。A. 小于  $245^\circ$  B. 等于  $245^\circ$  C. 无法确定 D. 大于  $245^\circ$

912. 某船船速 10kn, 真航向  $030^\circ$ , 在流向 NE, 流速 2kn 的海区航行, 当时受 NW 风 5 级 ( $\alpha$  取  $3\alpha$ ) 的影响, 其航迹向、推算航速为: A.  $023^\circ / 8\text{kn}$  B.  $035^\circ / 12\text{kn}$  C.  $030^\circ / 8\text{kn}$  D.  $030^\circ / 12\text{kn}$

913. 有流无风影响下, 船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差, 就是当时的\_\_\_\_\_。A. 风压差 B. 风流压差 C. 流压差 D. 罗经差

914. 若已知两船 M、N 同位于北半球, 且 N 船是在 M 船正西 400 海里处, 而已知两船的经差为  $14^\circ \text{ W}$ , 则两船所在纬度是: A. 同在  $60^\circ 33.8' \text{ N}$  的纬线上 B. 同在  $61^\circ 33.8' \text{ N}$  的纬线上 C. 不在同一纬线上 D. 同在  $61^\circ \text{ N}$  的纬线上

915. GPS 卫星导航系统可为船舶在\_\_\_\_\_。I、江河、湖泊提供定位与导航; II、港口及狭窄水道提供定位与导航; III、近海及远洋提供定位与导航 A. II、III B. I ~ III C. I、II D. I、III

916. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行, 发现一标志的灯光节奏如视频中所示, 则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A. 南方 B. 左侧 C. 北方 D. 右侧

917. 纬度是以\_\_\_\_\_作为基准线计量的。A. 等纬圈 B. 格林经线 C. 赤道 D. 测者经线

918. 某轮顺风顺流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率 +8%, 0400 计程仪读数  $L_1 = 100' .0$ , 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.  $131' .5$  B.  $127' .8$  C.  $138' .9$  D.  $135' .2$

919. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1' .0$  Southward, Longitude  $0' .2$  Westward”字样, GPS 读数为:  $33^\circ 40' .2 \text{ N}$ ,  $010^\circ 12' .5 \text{ W}$ , 则用于海图上定位的数据应为: A.  $33^\circ 39' .2 \text{ N}$ ,  $010^\circ 12' .7 \text{ W}$  B.  $33^\circ 39' .2 \text{ N}$ ,  $010^\circ 12' .3 \text{ W}$  C.  $33^\circ 41' .2 \text{ N}$ ,  $010^\circ 12' .7 \text{ W}$  D.  $33^\circ 40' .2 \text{ N}$ ,  $010^\circ 12' .5 \text{ W}$

920. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A. 多普勒计程仪 B. 电磁计程仪 C. 声相关计程仪 D. 绝对计程仪

921. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式算法或查表法 A. I、III B. I、II C. I、II、III D. II、III



922. 某船沿极圈 ( $66^{\circ} 30' N$ ) 航行, 已知计程仪改正率为  $0.0\%$ , 无航行和推算误差, 则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_。A. 不一定 B. 超前 C. 一致 D. 落后

923. 影响雷达测方位误差的设备因素中, 下述说法正确的是: A. CRT 直径越大, 光点直径越小, 方位误差越大 B. 隙缝波导天线主波束轴向偏移角是稳定的, 不影响方位误差 C. 脉冲宽度越窄, 方位误差越小 D. 天线水平波束宽度越窄, 方位误差越小

924. 某轮船速  $15kn$ , 航行  $2h$  后相对计程仪读数差为  $28' .0$ , 计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为  $26n\ mile$ , 则该轮航行在 \_\_\_\_\_ 中。A. 顶流顺风 B. 顺风顺流 C. 顶风顶流 D. 顶风顺流

925. 对雷达波反射性能较好的物标形状为: A. 平板组成的角反射体 B. 球形物体 C. 圆柱形物体 D. 锥形物体

926. 某轮航行于中国某海区, 海图上有如图所示潮流资料, 下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. II、III B. I、IV C. I、III D. II、IV

927. 为减小雷达测距船位误差, 对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是 (在不能同时观测的情况下): I、先首尾方向, 后正横方向; II、先正横方向, 后首尾方向; III、与先后次序无关 A. III B. I C. I 或 II D. II

928. 拟定沿岸航线, 确定航线离危险物的安全距离时, 应考虑下列哪些因素? I、风流对航行的影响; II、船员技术水平; III、有无避险物标; IV、危险物的测量精度 A. I ~ II B. I、II、IV C. I ~ IV D. I ~ III

929. 在北半球, 若两点间的恒向线航向为  $245^{\circ}$ , 则大圆始航向 \_\_\_\_\_。A. 大于  $245^{\circ}$  B. 无法确定 C. 等于  $245^{\circ}$  D. 小于  $245^{\circ}$

930. 在下列定位方法中, 一般最准确的方法是: A. 三方位定位 B. 两距离定位 C. 三距离定位 D. 两方位定位

931. 纬度大于或等于  $90^{\circ}$  与月球赤纬之差的地方, \_\_\_\_\_。A. 一天有两次高潮一次低潮 B. 一天有两次高潮和两次低潮 C. 一天有一次高潮两次低潮 D. 一天只有一次高潮和一次低潮

932. 英版海图某灯塔灯高  $70$  英尺, 该轮额定光力射程  $20$  海里, 你船眼高  $54$  英尺, 当气象能见度为  $10$  海里时, 该灯塔灯光最大可见距离为: A. 大于  $18$  海里 B. 等于  $18$  海里 C. 大于  $20$  海里 D. 等于  $20$  海里

933. 某船沿极圈 ( $66^{\circ} 30' N$ ) 航行, 已知计程仪改正率为  $0.0\%$ , 无航行和推算误差, 则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_。A. 不一定 B. 超前 C. 一致 D. 落后

934. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能? A. 信息服务 B. 数据评估 C. 引航服务 D. 支持联合行动

935. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警, 并在屏幕上伴随闪烁显示 "XTE", 此类报警是: A. 偏航警 B. 距离警 C. 锚更警 D. 到达警

936. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化? A. 时间 B. 航向 C. 航速和纬度 D. 方位

937. 某轮航行于中国某海区, 海图上有如图所示潮流资料, 下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. II、III B. I、IV C. I、III D. II、IV



938. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航, 如航行中发现本船位于两标连线的右侧, 表明本船\_\_\_\_\_。A. 已进入航道左侧的浅水区, 应立刻向右转向 B. 行驶在航道内, 应保向航行 C. 已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向右转向 D. 已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向左转向

939. 拟定沿岸航线, 确定航线离危险物的安全距离时, 应考虑下列哪些因素? I、风流对航行的影响; II、船员技术水平; III、有无避险物标; IV、危险物的测量精度 A. I~III B. I~IV C. I、II、IV D. I~II

940. 已知起航点纬度 $\varphi_1=18^\circ 14' .5S$ , 两地间纬差 $D\varphi=13^\circ 02' .3S$ , 则到达点纬度 $\varphi_2$ 为: A.  $05^\circ 12' .2S$  B.  $05^\circ 12' .2N$  C.  $31^\circ 16' .8S$  D.  $21^\circ 16' .8S$

941. 本船雷达天线海面以上高度 16 米, 前方有半径为 2 海里的圆形小岛, 四周低, 中间为山峰, 海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时, 雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A. 山峰 B. 离船最近的岸线 C. 离船最远处的岸线 D. 山峰与岸线间的某处

942. 关于中分纬度算法的适用范围, 下列哪个说法是错误的? A. 中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 B. 中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 C. 中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 D. 中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行

943. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ , 当时流速为 3kn, 试问顶流时该船对水速度是多少? A. 9kn B. 15kn C. 3kn D. 12kn

944. 目前世界各授时台播发无线电对时时号, 它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A. II、III B. II、III、IV C. I、II、III D. I、II

945. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A. 球形物体 B. 圆柱形物体 C. 锥形物体 D. 平板组成的角反射体

946. 某轮沿某叠标线航行, 图示叠标方位为  $180^\circ$ , 罗经航向  $357^\circ$ , 罗经差  $-2^\circ$ , 则风流压差为: A.  $+2^\circ$  B.  $-5^\circ$  C.  $+5^\circ$  D.  $-2^\circ$

947. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II、III B. I、III C. II、III D. I、II

948. GPS 卫星导航系统可为船舶在\_\_\_\_\_。I、江河、湖泊提供定位与导航; II、港口及狭窄水道提供定位与导航; III、近海及远洋提供定位与导航 A. I~III B. I、III C. II、III D. I、II

949. 已知标准罗经航向  $094^\circ$ , 标准罗经自差  $-1^\circ$ , 此时, 操舵罗经航向为  $100^\circ$ , 则操舵罗经自差为: A.  $+6^\circ$  B.  $-7^\circ$  C.  $-5^\circ$  D.  $+5^\circ$

950. 由测者午圈起, 沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度, 从  $0^\circ \sim 180^\circ$  计算称为: A. 天体半圆方位角 B. 天体圆周方位角 C. 天体圆周地方时角 D. 天体半圆地方时角

951. 英版海图图式“”表示\_\_\_\_\_。A. 建筑物基部到建筑物顶部的高度 B. 高程基准面到建筑物基部的高度 C. 建筑物的高程 D. 高程基准面到建筑物顶部的高度

952. 某轮计划航迹向  $092^\circ$ , 航区内 N 流, 流压差  $3^\circ$ , N 风 5 级, 取风压差  $2^\circ$ , 在船的左前方有一小岛, 则到该岛的正横方位是: A.  $183^\circ$  B.  $003^\circ$  C.  $001^\circ$  D.  $181^\circ$

953. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮，其余日子为日潮，该港口为：A.正规半日潮港 B.不正规半日潮港 C.不正规日潮港 D.正规日潮港

954. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角  $\alpha = 30'$ ，则船与物标的水平距离 D 为：A.5n mile B.9.3n mile C.9325m D.932.5m

955. 影响自由陀螺仪主轴不能稳定指北的最主要因素是：A.地球自转角速度的水平分量 B.陀螺仪本身的特性 C.地球自转角速度的垂直分量 D.在陀螺仪主轴上外加力矩

956. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述，那一个是错误的？A.先形容词后底质种类 B.混合底质，则应先写成份多的，后写成份少的 C.上为海底的性质，下为海水深度 D.不同深层底质，先上层及其深度，再下层

957. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。I、航海图书总目录；II、英版航海通告累积表；III、英版航海通告年度摘要；IV、季末版航海通告 A.III、IV B.I、II C.I~IV D.II、III

958. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $117^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ E$ ，则实测风流压差为：A.  $+3^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $-5^\circ$

959. 你船静水航速 10 节，现顶风、顶流，其影响各 2 节，则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节，实际航速为\_\_\_\_\_节。A.10；10 B.8；6 C.6；6 D.6；8

960. 在船舶定线制区域进行航线设计时，下列哪种说法是不恰当的？A.双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 B.将航线设计在相应的通航分道内 C.设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致 D.尽可能使用深水航路

961. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.观测陆标得到的船位的经纬度 B.所采用的风和流的资料 C.填写航海日志的具体时间 D.海图作业中存在的方位与距离误差

962. 罗经点方向 SE/E 换算成圆周方向为：A.  $101^\circ$  .25 B.  $146^\circ$  .25 C.  $068^\circ$  .75 D.  $123^\circ$  .75

963. 你船静水航速 10 节，现顶风、顶流，其影响各 2 节，则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节，实际航速为\_\_\_\_\_节。A.10；10 B.8；6 C.6；6 D.6；8

964. 某轮计划航迹向  $092^\circ$ ，航区内 N 流，流压差  $3^\circ$ ，N 风 5 级，取风压差  $2^\circ$ ，在船的左前方有一小岛，则到该岛的正横方位是：A.  $181^\circ$  B.  $183^\circ$  C.  $001^\circ$  D.  $003^\circ$

965. 关于中分纬度算法的适用范围，下列哪个说法是错误的？A.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 B.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 C.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行 D.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行

966. 海图图幅是指：A.海图图纸的尺寸 B.海图外廓界限尺寸 C.海图内廓界限尺寸 D.印刷海图的图版尺寸

967. 某地磁差资料为：磁差偏西  $0^\circ 30'$  (1997)，年差  $-2'$  .0，则该地 2007 年的磁差为：A.  $0^\circ 50' E$  B.  $0^\circ 10' W$  C.  $0^\circ 10' E$  D.  $0^\circ 50' W$

968. 某船船速 20kn，航行 1000n mile，需要燃油 120t。现仅存燃油 110t，至中途港尚有 800n mile 的航程，中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油，而后恢复原来船速，问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港？A.120.4t B.150.2t C.139.8t D.181.9t

969. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_, 太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A.早/晚 B.晚/早 C.晚/晚 D.早/早
970. 已知标准罗经航向  $094^\circ$ , 标准罗经自差  $-1^\circ$ , 此时, 操舵罗经航向为  $100^\circ$ , 则操舵罗经自差为: A.  $-5^\circ$  B.  $-7^\circ$  C.  $+5^\circ$  D.  $+6^\circ$
971. 本船雷达天线海面以上高度 16 米, 前方有半径为 2 海里的圆形小岛, 四周低, 中间为山峰, 海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时, 雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A. 山峰与岸线间的某处 B. 离船最近的岸线 C. 山峰 D. 离船最远处的岸线
972. 你船静水航速 10 节, 现顶风、顶流, 其影响各 2 节, 则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节, 实际航速为\_\_\_\_\_节。A.8; 6B.6; 8C.6; 6D.10; 10
973. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m, 若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm, 则在同一张图上的  $60^\circ$  纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近? A.0.5cm B.2cm C.1cm D.1.414cm
974. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。A.与地理赤道相重合 B.地磁水平分力为零 C.磁倾角为零 D.磁差为零
975. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.球形物体 B.平板组成的角反射体 C.锥形物体 D.圆柱形物体
976. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1^\circ 0' .0$  Southward, Longitude  $0^\circ 2' .2$  Westward”字样, GPS 读数为:  $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$ , 则用于海图上定位的数据应为: A.  $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$  B.  $33^\circ 41' .2N, 010^\circ 12' .7W$  C.  $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .7W$  D.  $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .3W$
977. 在太阳周年视运动中, 其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。A.秋分点 B.近日点 C.春分点 D.远日点
978. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.球形物体 B.平板组成的角反射体 C.锥形物体 D.圆柱形物体
979. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m, 若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm, 则在同一张图上的  $60^\circ$  纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近? A.0.5cm B.1.414cm C.1cm D.2cm
980. 某轮航行于中国某海区, 海图上有如图所示潮流资料, 下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字 VI 对应的箭头方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字 VI 对应的箭头方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. I、III B. II、III C. I、IV D. II、IV
981. 某轮以 18 节航行 1200 海里, 需要燃油 102 吨, 现仅存燃油 90 吨, 但到目的港尚有 1300 海里, 计划到目的港时预留燃油 10 吨备用, 则应采取的船速为\_\_\_\_\_。A.17.3 节 B.15.3 节 C.17.8 节 D.16.5 节
982. 在 GPS 卫星导航系统中, 星历表误差属于: A.卫星导航仪误差 B.信号传播误差 C.几何误差 D.卫星误差
983. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船南面通过 B.将灯浮置于本船北面通过 C.将灯浮置于本船东面通过 D.将灯浮置于本船西面通过
984. 下列哪一个不是等角投影的特性? A.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。B.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。C.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。D.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。

985. 下列选项哪些是光栅扫描海图 (Raster charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. III、IV C. I、II D. I

986. 由测者午圈起, 沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度, 从  $0^{\circ} \sim 180^{\circ}$  计算称为: A. 天体半圆方位角 B. 天体圆周地方时角 C. 天体半圆地方时角 D. 天体圆周方位角

987. 某轮航行于中国某海区, 海图上有如图所示潮流资料, 下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. II、IV B. II、III C. I、IV D. I、III

988. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_\_。A. 海水 B. 金属 C. 石头 D. 木质

989. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A. 连续定位法 B. 正横方位法 C. 叠标导航法 D. 雷达观测法

990. 观测单一陆标方位求磁罗经自差, 若没有准确船位, 需要观测 8 个航向上物标罗方位, 此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A. 20 B. 50 C. 200 D. 100

991. 岛礁区航行, 利用物标“串视”的方法转向、避险, 其实质是利用\_\_\_\_\_来转向避险。A. 方位叠标位置线 B. 方位位置线 C. 距离叠标位置线 D. 距离位置线

992. 目前世界各授时台播发无线电对时时号, 它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A. I、II、III B. II、III C. II、III、IV D. I、II

993. A 船位于 ( $00^{\circ}$ ,  $170^{\circ} E$ ), B 船位于 ( $00^{\circ}$ ,  $155^{\circ} W$ ) 处, 如果 A 船航向  $060^{\circ}$ , B 船航向  $235^{\circ}$ , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A. 大于  $035^{\circ}$  B.  $60^{\circ}$  右 C.  $35^{\circ}$  右 D.  $30^{\circ}$  右

994. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A. 1342 B. 0948 C. 1003 D. 1328

995. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成  $15^{\circ}$ , 第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成  $30^{\circ}$ , 且两次观测之间的航程为 14 海里, 则船与物标 M 正横时的距离为: A. 14n mile B. 28n mile C. 12n mile D. 7n mile

996. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A. 转向点, 异名 B. 航线, 同名 C. 转向点, 同名 D. 航线, 异名

997. 中版海图水深浅于 21m, 水上注记注至\_\_\_\_\_。A. 0.1m B. 整米 C. 0.5m D. 1cm

998. 本船雷达天线海面以上高度 16 米, 前方有半径为 2 海里的圆形小岛, 四周低, 中间为山峰, 海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时, 雷达荧光屏上该岛回波的内缘 (离船最近处) 对应于小岛的\_\_\_\_\_。A. 山峰与岸线间的某处 B. 离船最近的岸线 C. 山峰 D. 离船最远处的岸线

999. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A. 等于该图的最低纬度 B. 可能不在该图内 C. 等于该图的最高纬度 D. 等于该图的平均纬度



1000. 观测单一陆标方位求磁罗经自差,若没有准确船位,需要观测 8 个航向上物标罗方位,此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.20B.50C.200D.100
1001. 方位定位时,应先测\_\_\_\_\_。A.正横附近的物标 B.孤立、平坦的物标 C.接近首尾线的物标 D.远处、显著的物标
1002. 你船静水航速 10 节,现顶风、顶流,其影响各 2 节,则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节,实际航速为\_\_\_\_\_节。A.6; 8B.8; 6C.10; 10D.6; 6
1003. 在北半球,若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ ,则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.小于  $245^\circ$  B.等于  $245^\circ$  C.大于  $245^\circ$  D.无法确定
1004. 在船舶定线制区域进行航线设计时,下列哪种说法是不恰当的? A.双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 B.设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致 C.将航线设计在相应的通航分道内 D.尽可能使用深水航路
1005. 拟定沿岸航线,确定航线离危险物的安全距离时,应考虑下列哪些因素? I、风流对航行的影响; II、船员技术水平; III、有无避险物标; IV、危险物的测量精度 A. I ~ III B. I ~ II C. I、II、IV D. I ~ IV
1006. 在太阳周年视运动中,其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。A.近日点 B.远日点 C.秋分点 D.春分点
1007. 当船舶机动航行的纬度\_\_\_\_\_时,陀螺罗经不产生第一类冲击误差。A.在赤道附近 B.等于设计纬度 C.低于设计纬度 D.高于设计纬度
1008. 在中、低纬海区,当测者与物标的距离小于\_\_\_\_\_n mile 时,可用直线(恒向线)代替恒位线画在海图上进行方位定位。A.30B.80C.50D.100
1009. 就高度而言,一般物标回波强度\_\_\_\_\_,但还与物标表面特征有关。A.与其高度成反比 B.与其高度的平方成正比 C.与其高度的平方成反比 D.与其高度成正比
1010. 拟定沿岸航线,确定航线离危险物的安全距离时,应考虑下列哪些因素? I、风流对航行的影响; II、船员技术水平; III、有无避险物标; IV、危险物的测量精度 A. I、II、IV B. I ~ II C. I ~ III D. I ~ IV
1011. 下列形状对雷达波反射性能最强的是: A.角反射器 B.平板状物体 C.球状物体 D.圆柱状物体
1012. 已知月球赤纬  $12^\circ$ ,根据平衡潮理论,以下哪个纬度的潮汐一天只有一次高潮一次低潮? A.  $85^\circ$  B.  $60^\circ$  C.  $30^\circ$  D.  $0^\circ$
1013. 以下哪种不属于英版潮汐表内容? A.主港潮汐预报 B.调和常数 C.潮高差与潮时差 D.差比数与潮信表
1014. 陆标定位中,以下物标应首先选用的是: A.孤立小岛 B.灯浮 C.平坦小岛 D.山峰
1015. 两物标距离定位时,应避免: I、两物标的方位交角很小; II、在左、右正横附近各有一个物标; III、在首、尾方向上各有一个物标 A. I、II B. II、III C. I、III D. I、II、III
1016. 减小雷达物标回波方位扩展影响的方法是: I、适当减小增益; II、采用小量程; III、采用 X 波段雷达 A. II、III B. I、II C. I、III D. I ~ III



1017. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来, 根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A.东面 B.北面 C.南面 D.西面
1018. 岛礁区航行, 利用物标“串视”的方法转向、避险, 其实质是利用\_\_\_\_\_来转向避险。A.方位位置线 B.方位叠标位置线 C.距离位置线 D.距离叠标位置线
1019. 利用对景图辨认山形时: I、从所标的方位和距离上看去, 实际山形与对景图很相似; II、从不同距离上看去, 实际山形与对景图基本不变, 但山的大小有变化; III、从不同方位上看去, 实际山形与对景图可能变化很大 A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III
1020. 回声测深仪实际上是测定超声波往返海底的\_\_\_\_\_。A.速度 B.深度 C.时间 D.距离
1021. 某船接近某入口航道, 发现海图上有一灯标标志, 则可判断该灯标\_\_\_\_\_。A.属于 B 区域 B.属于 A 区域 C.为左侧标 D.为专用标志
1022. 某轮船速 15kn, 航行 2h 后相对计程仪读数差为 28' .0, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为 26n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顺风顺流 B.顶风顺流 C.顶流顺风 D.顶风顶流
1023. 因斯伯利系列罗经采用了\_\_\_\_\_, 罗经产生纬度误差。A.水平轴阻尼法 B.水平轴控制力矩 C.垂直轴阻尼法 D.垂直轴控制力矩
1024. 某轮在狭水道航行, 计划航向 060°, 选择航线正前方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标罗方位 058°, 该轮磁差 4° E, 自差 2° W, 则该轮应: A.向左调整航向 B.向右调整航向 C.保持原航向 D.无法确定
1025. 中国沿海某海区海图上往复流箭矢上的数字为: 4kn, 则该海区农历初六的最大流速为: A.2kn B.3kn C.4kn D.5kn
1026. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。A.提早约 4min B.提早约 8min C.晚约 4min D.晚约 8min
1027. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1328 B.1342 C.0948 D.1003
1028. 下列哪个国家或地区适用 IALA 国际海区水上助航标志制度 B 区域的规定? A.新加坡 B.日本 C.澳洲 D.香港
1029. 某轮顺风顺流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率+8%, 0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ , 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.127' .8 B.135' .2 C.138' .9 D.131' .5
1030. 罗兰 C 副台的发射延时包括: A.编码延时和天波延时 B.工作延时和基线延时 C.编码延时和基线延时 D.编码延时和高压延时
1031. 下列对雷达波反射性能较强的物质是: A.海水 B.冰块 C.岩石 D.金属板
1032. 无风流条件下移线定位时, 若第一次观测物标的舷角为\_\_\_\_\_, 第二次观测物标的舷角为\_\_\_\_\_, 则两次观测之间的航程即为该物标的正横距离。I、26° .5, 45° ; II、45° , 90° ; III、22° .5, 45° A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III

1033. 利用等高线识别物标时,草绘间断线\_\_\_\_\_。A.不说明高程但反映山形,应加以利用 B.既不能说明高程也不反映山形,无参考价值 C.视当时航行情况决定是否利用 D.既说明高程也反映山形,应加以利用
1034. 气导公司所提供的航线通常是: I、气候航线; II、气象航线; III、最佳航线 A. I、III B. I、II C. II、III D. I、II、III
1035. 过浅滩航行需要候潮时,船舶过浅滩最佳时机是在当地: A.高潮前 1 小时 B.低潮前 1 小时 C.低潮后 1 小时 D.高潮后 1 小时
1036. 下述有关回声测深仪的说法中,不正确的是: A.测深仪的最小测量深度取决于发射脉冲宽度 B.浅水测深时,应以回波信号带的后沿读出水深 C.船舶长期停泊,应每隔半个月对测深仪通电一次 D.风浪大,船舶摇摆剧烈时将无法进行测深
1037. 在天文三角形 PNZB 中,PN 为仰极,Z 为天顶,B 为天体,则该三角形的 ZB 弧称为: A.极距 B.余纬 C.天体高度 D.顶距
1038. 连续观测三次天体的罗方位取平均值后再求罗经差的目的是: I、减小随机误差的影响; II、抵消系统误差; III、避免粗差 A. I、III B. I~III C. I、II D. II、III
1039. 英版海图和灯标表中标注的灯塔射程可能是: I、灯塔光力射程; II、测者 5m 眼高的灯塔地理能见距离; III、测者能见地平距离; IV、灯塔能见地平距离; V、额定光力射程 A. I、V B. I、II C. II、IV D. II、III
1040. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.超折射 B.雷达波束发生绕射 C.大气衰减 D.欠折射
1041. 测者纬度 $\varphi = 0^\circ$ , 6 月 22 日,太阳真出时的半圆方位等于: A. $90^\circ$  SE B. $66^\circ 33'$  NE C. $90^\circ$  NE D. $23^\circ 27'$  NE
1042. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.DB.CC.BD.A
1043. 在周日视运动中,太阳由测者\_\_\_\_\_起,向\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为视时。A.午圈/西 B.午圈/东 C.子圈/东 D.子圈/西
1044. 某轮 TC $325^\circ$ , 船速 12 节, 1200 测得某物标 TB $298^\circ .5$ , 1230 又测得该物标 TB $280^\circ$ , 则预计正横该物标的时间和距离为: A.1300, 6n mile B.1250, 5n mile C.1300, 5n mile D.1240, 6n mile
1045. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.无边界的电子海图 B.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 C.覆盖全球的电子海图 D.有边界的电子海图
1046. 利用等高线识别物标时,草绘间断线\_\_\_\_\_。A.视当时航行情况决定是否利用 B.不说明高程但反映山形,应加以利用 C.既说明高程也反映山形,应加以利用 D.既不能说明高程也不反映山形,无参考价值
1047. 灯质“AlFIRW”表示: A.一个周期内交替闪一次红光和一次白光 B.闪白光和闪红光 C.互光灯,一个周期内红、白交替发光,常明不灭 D.闪光灯有红光弧和白光弧
1048. 为确保船舶航行安全,拟定沿岸航线时,考虑到海图上有关水深和底质的限制,最好应避免: I、孤立的

岩礁以及水深变化明显比周围浅的点滩；II、连续的长礁脉及其边缘附近；III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域；IV、珊瑚礁附近未经系统扫海测量、水深浅于100m的水域 A. I、II、IV B. I~III C. I~IV D. II~IV

1049. 视频中\_\_\_\_\_是B区左侧标。(点击放大) A.DB.CC.BD.A

1050. 某轮TC325°，船速12节，1200测得某物标TB298°.5，1230又测得该物标TB280°，则预计正横该物标的时间和距离为：A.1300，6n mile B.1250，5n mile C.1300，5n mile D.1240，6n mile

1051. 中版海图图式“船”表示：A.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船，数字为高程 B.部分船体露出深度基准面的沉船，数字为深度基准面以上的高度 C.已知深度的水下沉船 D.干出沉船，数字为干出高度

1052. 利用英版《潮汐表》求某附港潮汐，可首先从\_\_\_\_\_查该附港的编号，然后根据编号在潮时差与潮高差表中查得所需资料。A.地理索引 B.主港索引 C.目录 D.辅助用表

1053. 暗礁是指：A.平均大潮高潮时露出的孤立岩石 B.深度基准面适淹的礁石 C.深度基准面以下的孤立岩石 D.平均大潮高潮面下，深度基准面以上的孤立岩石

1054. 某轮船速12kn，顶风顺流航行，流速2kn，风使船减速1kn，则1h后船舶实际航程为：A.11n mile B.12n mile C.14n mile D.13n mile

1055. 罗经点方向NNW换算成圆周方向为：A.303°.75 B.326°.25 C.292°.5 D.337°.5

1056. 混合航线适用于\_\_\_\_\_。A.气象条件较好时 B.由于某种限制不能完全使用大圆航线时 C.航程较短时 D.起航点与到达点纬度相同时

1057. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误？A.位置线不相交 B.位置线相交 C.连续观测船位点沿直线分布 D.所测物标的距离通过或然船位区

1058. 航向正东，受北风、北流影响，则风压差 $\alpha$ 和流压差 $\beta$ 为：A. $\alpha > 0$ ， $\beta < 0$  B. $\alpha < 0$ ， $\beta > 0$  C. $\alpha < 0$ ， $\beta < 0$  D. $\alpha > 0$ ， $\beta > 0$

1059. 若赤道上1'纬度的墨卡托投影图长为1cm，则在同一张图上的60°纬度处的1'纬度的图长与下列哪一值最接近？A.1cm B.1.414cm C.2cm D.0.5cm

1060. 通常情况下，测深辨位的准确性与下列哪些因素有关？I、测深和潮高的改正的准确性；II、计划航线上水深变化规律；III、海图上所标水深点位置和水深的准确性 A. I、II B. I、III C. I、II、III D. II、III

1061. 某船由45°S，12°W起航，航行进入东半球，航程不超过1500海里，则该船经差的方向为：A.无法判断 B.东 C.西 D.东、西均可

1062. 目前世界各授时台播发无线电对时时号，它们的详细资料可从下面哪些表册中查取：I、英版《航路指南》；II、英版《无线电信号表》第II卷；III、我国《航海天文历》附表；IV、《航海表》 A. I、II B. II、III C. II、III、IV D. I、II、III

1063. 安许茨4型罗经消除速度误差的原理属于：A.电磁补偿法 B.力矩补偿法 C.外补偿法 D.内补偿法

1064. 在拆装安许茨型主罗经时，取出的陀螺球应\_\_\_\_\_放在专用座垫上。A.倾斜 B.正 C.随便 D.倒置

1065. 某船真航向  $300^\circ$ ，测得某物标真方位  $350^\circ$ ，则该物标的相对方位（舷角）为：A.  $350^\circ$  B.  $290^\circ$  右 C.  $50^\circ$  右 D.  $50^\circ$  左
1066. 测者眼高为 25m，物标高程为 25m，则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.10.45B.8.36C.20.9D.12.54
1067. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $297^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ$  E，则实测风流压差为：A.  $+3^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $-5^\circ$
1068. 下列哪种海图不属于航海图？A.航行图 B.总图 C.参考图 D.港湾图
1069. 根据 DGPS 基准站位置与 GPS 卫星星历，测算伪距修正值并播发给作用区内的用户，对用户测量的数据进行修正，使用户获得高精度定位，称为：A.位置 DGPSB.局域 DGPS C.广域 DGPSD.伪距 DGPS
1070. 下列行星中，离地球最远且可供航海定位的是：A.土星 B.金星 C.火星 D.木星
1071. GPS 卫星导航仪电离层折射误差主要在\_\_\_\_\_。A.两极 B.纬度方向 C.经度方向 D.赤道附近
1072. 在北半球，若两点间的大圆始航向为  $045^\circ$ ，则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.不一定 B.等于  $045^\circ$  C.小于  $045^\circ$  D.大于  $045^\circ$
1073. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。A.晚约 8minB.提早约 4minC.晚约 4minD.提早约 8min
1074. 下列说法中正确的是\_\_\_\_\_。A.因采用的大地坐标系不同，同一地点在不同版本的海图中经纬度可能不一致 B.各国采用的大地坐标系不同，主要考虑地球椭球体参数的精度问题 C.无论使用什么样的海图，GPS 中显示的船位与海图中的位置是完全一致的 D.不同的大地坐标系，但地理坐标是一样的
1075. 下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中，哪一个准确？A.墨卡托海图上某点各个方向的局部比例尺可能都不相同 B.墨卡托海图上某点各方向局部比例尺相同 C.墨卡托海图上各点局部比例尺相同 D.墨卡托海图上同一纬线上各点的局部比例尺不同
1076. 下列行星中，离地球最远且可供航海定位的是：A.土星 B.金星 C.火星 D.木星
1077. 按照 AIS 性能指标要求，能够为船载 AIS 提供速度信息的设备是：A.罗经 B.ARPAC.计程仪 D.GPS 导航仪
1078. 过浅滩航行需要候潮时，船舶过浅滩最佳时机是在当地：A.低潮前 1 小时 B.高潮前 1 小时 C.低潮后 1 小时 D.高潮后 1 小时
1079. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.天顶和天底 B.N 点和 S 点 C.天极 D.E 点和 W 点
1080. 地球椭球体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于：A.地理经度 B.两点间的东西距 C.地理纬度 D.地理坐标
1081. 关于水流，以下正确的是：I、流向是指流的来向；II、流向是指流的去向；III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、III B. I、II、III C. II、III D. I、II
1082. 下列不属于船舶交通管理系统主要功能的有：A.信息服务 B.航行协助 C.救捞服务 D.交通组织

1083. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.球形物体 B.平板组成的角反射体 C.圆柱形物体 D.锥形物体
1084. 纬度大于或等于  $90^\circ$  与月球赤纬之差的地方, \_\_\_\_\_。A.一天有一次高潮两次低潮 B.一天只有一次高潮和一次低潮 C.一天有两次高潮和两次低潮 D.一天有两次高潮一次低潮
1085. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I、II、IV、V B. II、III、IV C. I~IV D. I~V
1086. 明礁是指\_\_\_\_\_。A.平均大潮高潮时露出的孤立岩石 B.平均大潮高潮面下, 深度基准面以上的孤立岩石 C.深度基准面适淹的礁石 D.深度基准面以下的孤立岩石
1087. GPS 导航仪日常关机后, 再次启动时发现导航仪显示的船位错误, 并长时间不进行更新, 此时应该\_\_\_\_\_。A.关闭 GPS 导航仪后, 再重新开机 B.清除内部历书, 进行冷启动 C.更换导航仪内部的电池 D.正确设定 GPS 初始船位
1088. 由于光点的影响, 会产生测方位的误差, 该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.回波离屏幕中心越远, 误差越小 B.回波离屏幕中心越近, 误差越小 C.与回波离屏幕中心的距离没有关系 D.与回波离屏幕中心的距离成正比
1089. 要了解有关冰的术语, 冰区操作等冰区航行知识可查阅: A.英版航路设计图 B.英版《航路指南》 C.英版《世界大洋航路》 D.英版《航海员手册》
1090. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.推算船位的误差 B.船位差的方向和距离 C.船舶与危险物之间的距离 D.方位定位时物标的真方位
1091. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差, 随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A.有时增大, 有时变小 B.减小 C.增大 D.不变
1092. 由于雷达波水平波束宽度导致的回波变形是指\_\_\_\_\_。A.雷达扫描中心到回波的张角大于实际船位到物标的张角 B.回波的方位小于物标实际的方位 C.雷达扫描中心到回波的张角小于实际船位到物标的张角 D.回波的方位大于物标实际的方位
1093. 雷达固定距标与活动距标不一致时, 应以\_\_\_\_\_为准, 调整\_\_\_\_\_。A.活动距标, 固定距标 B.最大量程, 活动距标 C.固定距标, 活动距标 D.最小量程, 固定距标
1094. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $230^\circ$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标陀螺方位  $051^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则该轮应: A.保持原航向 B.无法确定 C.向左调整航向 D.向右调整航向
1095. 在 GPS 卫星导航系统中, 水平方向精度几何因子为: A.HDOPB.GDOPC.TDOPD.VDOP
1096. 雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是: I、方位是物标的实际方位; II、距离等于实际距离减去  $CT/2$  (注: T 为脉冲重复周期); III、回波形状严重失真 A. I~III B. I、III C. II、III D. I、II
1097. 某轮由 A 点( $55^\circ N, 120^\circ E$ )航行到 B 点( $65^\circ N, 130^\circ E$ ), 则 AB 间的东西距为: A.600 海里 B.253.6 海里 C.344.1 海里 D.300 海里
1098. 陆标定位时, 有远近不等的数个物标分布在船周围, 我们在选取时\_\_\_\_\_。A.应选用离船远些的物标 B.应考虑夹角适当, 不必考虑物标的远近 C.应远近搭配选用 D.应选用离船近些的物标, 且夹角适当



1099. 两距离定位中, 如何判断相交的两点哪一个是观测船位? I、靠近推算船位的点; II、根据物标的大致方位判断; III、根据物标的距离判断; IV、根据之前连续观测的船位的连线 A. I、II、III、IV B. I、III、IV C. I、II、IV D. I、II、III
1100. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.无边界的电子海图 B.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 C.覆盖全球的电子海图 D.有边界的电子海图
1101. 关于水流, 以下正确的是: I、流向是指流的来向; II、流向是指流的去向; III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、III B. I、II、III C. II、III D. I、II
1102. 船舶在海上航行时灯塔光源中心至水面的实际高度通常比英版海图上该灯塔灯高\_\_\_\_\_。A.小 B.不能确定 C.大 D.相等
1103. 英版潮汐潮流中, 关于流速前正、负号的说法中正确的是: I、正号一般代表涨潮流向; II、负号一般代表落潮流向; III、正负号代表的具体流向在表中有说明 A. I、II、III B. I、III C. II、III D. I、II
1104. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ W$ , 则左正横处物标的陀螺方位是: A.  $122^\circ$  B.  $118^\circ$  C.  $120^\circ$  D.  $270^\circ$
1105. 主、附港的潮时差为“+”, 说明: A.附港高、低潮潮时早于主港 B.附港位于主港的东面 C.附港位于主港的西面 D.附港高、低潮潮时晚于主港
1106. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警, 并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”, 此类报警是: A.锚更警 B.到达警 C.偏航警 D.距离警
1107. 通常情况下, 实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_。A.无法确定 B.大于 0 C.小于 0 D.等于 0
1108. GPS 卫星导航系统由\_\_\_\_\_颗卫星组成。A.32 B.20 C.24 D.28
1109. 海浪干扰强弱与雷达工作波长的关系为: A.波长越短, 强度越弱 B.波长越长, 强度越强 C.强弱与波长无关 D.波长越长, 强度越弱
1110. 某轮远航归来, 见前方一灯塔塔顶部刚好露出水天线, 在中版海图上查得该灯塔旁标注有“闪 6 秒 75 米 15 海里”, 已知某船眼高 16m, 则船与灯塔相距大约为: A.22.8n mile B.20.0n mile C.15.0n mile D.26.5n mile
1111. 船舶对水航速  $V_L$ , 对地航速  $V_G$ , 船速  $V_E$ , 如果  $V_G < V_L < V_E$ , 则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下。A.顶风顶流 B.顺风顶流 C.顺风顺流 D.顶风顺流
1112. 英版海图图式“fs”表示该区底质为: A.岩石 B.淤泥 C.细沙 D.粗沙
1113. 已知测者纬度等于  $20^\circ N$ , 天体赤纬等于  $25^\circ S$ , 该天体上中天的方位为: A.  $000^\circ$  B.  $090^\circ$  C.  $270^\circ$  D.  $180^\circ$
1114. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线  $P_1$  与航向线交成  $15^\circ$ , 第二次观测物标 M 所得方位位置线  $P_2$  与航向线交成  $30^\circ$ , 且两次观测之间的航程为 14 海里, 则船与物标 M 正横时的距离为: A.14n mile B.7n mile C.12n mile D.28n mile
1115. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化? A.方位 B.航速和纬度 C.时间 D.航向

1116. 某主港潮汐曲线如图, 利用该图可以: A.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高 B.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 C.求主港高潮潮时和潮高 D.求主港低潮潮时和潮高
1117. 在 GPS 卫星导航系统中, 水平方向精度几何因子为: A.HDOPB.GDOPC.TDOPD.VDOP
1118. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航, 如航行中发现本船位于两标连线的右侧, 表明本船\_\_\_\_。A. 已进入航道左侧的浅水区, 应立刻向右转向 B.行驶在航道内, 应保向航行 C.已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向左转向 D.已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向右转向
1119. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.转向点, 同名 B.航线, 同名 C.转向点, 异名 D.航线, 异名
1120. 中版海图图式“船”表示: A.部分船体露出深度基准面的沉船, 数字为深度基准面以上的高度 B.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船, 数字为高程 C.已知深度的水下沉船 D.干出沉船, 数字为干出高度
1121. 对雷达波反射性能较好的物标形状为: A.平板组成的角反射体 B.球形物体 C.锥形物体 D.圆柱形物体
1122. 某轮计划由  $14^{\circ} 02' .2S, 116^{\circ} 06' .0E$  航行到  $05^{\circ} 50' .0N, 079^{\circ} 02' .0E$ , 则相应的大圆始航向为: A. $296^{\circ}$  B. $116^{\circ}$  C. $306^{\circ}$  D. $154^{\circ}$
1123. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化, 在\_\_\_\_航向上速度误差最大。A. $090^{\circ}$  和  $270^{\circ}$  B. $135^{\circ}$  和  $315^{\circ}$  C. $045^{\circ}$  和  $225^{\circ}$  D. $000^{\circ}$  和  $180^{\circ}$
1124. 在太阳周年视运动中, 其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_。A.近日点 B.春分点 C.远日点 D.秋分点
1125. 中版海图图式“船”表示: A.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船, 数字为高程 B.干出沉船, 数字为干出高度 C.已知深度的水下沉船 D.部分船体露出深度基准面的沉船, 数字为深度基准面以上的高度
1126. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺, 该轮额定光力射程 20 海里, 你船眼高 54 英尺, 当气象能见度为 10 海里时, 该灯塔灯光最大可见距离为: A.大于 20 海里 B.等于 18 海里 C.大于 18 海里 D.等于 20 海里
1127. “计风不计流”的含义: A.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 B.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 C.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 D.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程
1128. 沿岸航行确定偏离危险物的安全距离时, 下列哪个因素可不必考虑? A.危险物附近海图测量的精度 B.危险物附近有无显著的可供定位和避险的物标 C.从最后一个实测船位至危险物的航程和所需的航行时间 D.驾驶员年龄大小
1129. 磁赤道是指\_\_\_\_的位置。A.磁倾角为零 B.地磁水平分力为零 C.磁差为零 D.与地理赤道相重合
1130. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_, 太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_。A.晚/早 B.早/晚 C.早/早 D.晚/晚
1131. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航, 如航行中发现本船位于两标连线的右侧, 表明本船\_\_\_\_。A. 已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向左转向 B.已进入航道左侧的浅水区, 应立刻向右转向 C.已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向右转向 D.行驶在航道内, 应保向航行

1132. 某轮沿某叠标线航行，图示叠标方位为  $180^{\circ}$ ，罗经航向  $357^{\circ}$ ，罗经差  $-2^{\circ}$ ，则风流压差为：  
A.  $+5^{\circ}$  B.  $+2^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$  D.  $-2^{\circ}$
1133. 把一定时间内测得的几个观测船位，用平差的方法以直线“连接”，该直线的方向与真航向之差即为风流压差，这种测定风流压差的方法为：A. 正横方位法 B. 连续定位法 C. 雷达观测法 D. 叠标导航法
1134. 方位定位时，应先测\_\_\_\_\_。A. 正横附近的物标 B. 孤立、平坦的物标 C. 接近首尾线的物标 D. 远处、显著的物标
1135. 当天体格林时角  $GHA > 180^{\circ}$  时， $360^{\circ} - GHA =$ \_\_\_\_\_。A. 天体地理位置的东经 B. 天体地理位置的西经 C. 天体地理位置的南纬 D. 天体地理位置的北纬
1136. 在首向上相对运动显示方式时，船首线指零误差超过\_\_\_\_\_，应进行调整。A.  $\pm 5^{\circ}$  B.  $\pm 3^{\circ}$  C.  $\pm 2^{\circ}$  D.  $\pm 1^{\circ}$
1137. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_\_。A. 子午圈 B. 任意大圆 C. 等纬圈 D. 赤道
1138. 解决航海实际问题时，将地球形状视为圆球体的有：I、定义地理坐标；II、定义海里；III、绘制简易墨卡托海图；IV、航迹计算中的平均纬度算法；V、航迹计算中的墨卡托算法；VI、设计大圆航线 A. III、IV、VI B. I、II、III、IV、VI C. III、IV、V、VI D. II、III、IV、VI
1139. 每年 12 月 22 日太阳赤纬约为\_\_\_\_\_，赤经约为\_\_\_\_\_。A.  $0^{\circ} / 180^{\circ}$  B.  $23^{\circ} .5N / 90^{\circ}$  C.  $0^{\circ} / 0^{\circ}$  D.  $23^{\circ} .5S / 270^{\circ}$
1140. 沿岸航行，大船的航线应设计在\_\_\_\_\_。I、10m 等深线以外；II、20m 等深线以外；III、水深大于吃水的海区 A. I B. II、III C. III D. II
1141. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ ，则两船所在纬度是：A. 同在  $61^{\circ} N$  的纬线上 B. 不在同一纬线上 C. 同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 D. 同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上
1142. 在候潮过浅滩时，设船舶吃水为 8.7 米，富裕水深为 0.7 米，浅滩的海图水深为 6.0 米，则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。A. 2.0 B. 3.4 C. 14 D. 15.4
1143. 下列有关航线选择的说法中，哪一个正确？A. 应尽可能使船舶一路顺流 B. 航程最短，不一定航时最省 C. 充分考虑流的顺逆，可不考虑风的情况 D. 应尽可能使船舶一路顺风
1144. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为：A. 绝对计程仪 B. 电磁计程仪 C. 声相关计程仪 D. 多普勒计程仪
1145. A 船位于  $(00^{\circ}, 170^{\circ} E)$ ，B 船位于  $(00^{\circ}, 155^{\circ} W)$  处，如果 A 船航向  $060^{\circ}$ ，B 船航向  $235^{\circ}$ ，则 A 船处在 B 船的什么舷角上？A. 大于  $035^{\circ}$  B.  $60^{\circ}$  右 C.  $35^{\circ}$  右 D.  $30^{\circ}$  右
1146. 已知起航点纬度  $\varphi_1 = 18^{\circ} 14' .5S$ ，两地间纬差  $D\varphi = 13^{\circ} 02' .3S$ ，则到达点纬度  $\varphi_2$  为：A.  $05^{\circ} 12' .2S$  B.  $21^{\circ} 16' .8S$  C.  $05^{\circ} 12' .2N$  D.  $31^{\circ} 16' .8S$
1147. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A. DB. BC. CD. A

1148. 采用方位避险,如所选避险物标和危险物同在航线右侧,且避险物标位于危险物前方,避险方位为 $060^\circ$ ,陀螺差 $2^\circ W$ ,则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测真方位 $058^\circ$  B.实测陀螺方位 $060^\circ$  C.实测真方位 $062^\circ$  D.实测陀螺方位 $058^\circ$
1149. 在候潮过浅滩时,设船舶吃水为 $8.7$ 米,富裕水深为 $0.7$ 米,浅滩的海图水深为 $6.0$ 米,则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。A.2.0B.3.4C.14D.15.4
1150. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中,不正确的是: A.水平波束宽度越宽,干扰越强 B.脉冲宽度越宽,干扰越强 C.海浪较小时,水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 D.海浪较大时,水平极化波引起的干扰较垂直极化波强
1151. GPS 卫星导航系统测速原理核心问题讲的是测\_\_\_\_\_求速度。A.多普勒频移 B.多普勒频移积分值 C.伪距离 D.伪距离差
1152. 纬度大于或等于 $90^\circ$ 与月球赤纬之差的地方,\_\_\_\_\_。A.一天只有一次高潮和一次低潮 B.一天有两次高潮和两次低潮 C.一天有一次高潮两次低潮 D.一天有两次高潮一次低潮
1153. 由测者午圈起,沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度,从 $0^\circ \sim 180^\circ$ 计算称为: A.天体半圆方位角 B.天体圆周地方时角 C.天体半圆地方时角 D.天体圆周方位角
1154. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。A.提早约 $4\text{min}$  B.提早约 $8\text{min}$  C.晚约 $4\text{min}$  D.晚约 $8\text{min}$
1155. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1^\circ .0$  Southward, Longitude  $0^\circ .2$  Westward”字样, GPS 读数为: $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$ ,则用于海图上定位的数据应为: A. $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .3W$  B. $33^\circ 41' .2N, 010^\circ 12' .7W$  C. $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$  D. $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .7W$
1156. 某地磁差资料为:磁差偏西 $0^\circ 30'$ (1997),年差 $-2' .0$ ,则该地 2007 年的磁差为: A. $0^\circ 10'$  E B. $0^\circ 50'$  W C. $0^\circ 10'$  W D. $0^\circ 50'$  E
1157. 我国某主港某日高潮潮时为 1138,其附港高潮时差为 0150,改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1328 B.0948 C.1003 D.1342
1158. 若已知两船 M、N 同位于北半球,且 N 船是在 M 船正西 400 海里处,而已知两船的经差为 $14^\circ W$ ,则两船所在纬度是: A.同在 $60^\circ 33.8' N$ 的纬线上 B.不在同一纬线上 C.同在 $61^\circ 33.8' N$ 的纬线上 D.同在 $61^\circ N$ 的纬线上
1159. GPS 卫星导航系统可为船舶在\_\_\_\_\_。I、江河、湖泊提供定位与导航; II、港口及狭窄水道提供定位与导航; III、近海及远洋提供定位与导航 A. I、III B. I、II C. II、III D. I~III
1160. 在船舶定线制区域进行航线设计时,下列哪种说法是不恰当的? A.双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 B.将航线设计在相应的通航分道内 C.设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致 D.尽可能使用深水航路
1161. 我船航向 $180^\circ$ ,某船位于我船右舷 $30^\circ$ ,若该船航向为 $350^\circ$ ,则我船位于该船舷角: A. $30^\circ$ 右 B. $40^\circ$ 右 C. $150^\circ$ 右 D. $150^\circ$ 左
1162. 我国沿海推荐航道左侧标的特征为: A.红色罐形,中间有一条或多条绿色横纹 B.红色锥形,中间有一条或

多条绿色横纹 C.绿色罐形，中间有一条或多条红色横纹 D.绿色锥形，中间有一条或多条红色横纹

1163. 船舶航行时，GPS 导航仪发出报警，并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”，此类报警是：A.偏航警 B.到达警 C.锚更警 D.距离警

1164. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时，导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位；II、显示推算船位；III、不能够显示船位 A. I 或 III B. III C. I D. II

1165. 已知测者纬度等于  $20^{\circ} N$ ，天体赤纬等于  $25^{\circ} S$ ，该天体上中天的方位为：A. $270^{\circ}$  B. $090^{\circ}$  C. $180^{\circ}$  D. $000^{\circ}$

1166. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航，如航行中发现本船位于两标连线的右侧，表明本船\_\_\_\_\_。A.行驶在航道内，应保向航行 B.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向右转向 C.已进入航道左侧的浅水区，应立刻向右转向 D.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向左转向

1167. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用：A.循环水冷却 B.自然冷却 C.空调冷却 D.电风扇冷却

1168. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮，其余日子为日潮，该港口为：A.正规半日潮港 B.正规日潮港 C.不正规日潮港 D.不正规半日潮港

1169. 某轮沿某叠标线航行，图示叠标方位为  $180^{\circ}$ ，罗经航向  $357^{\circ}$ ，罗经差  $-2^{\circ}$ ，则风流压差为：A. $-5^{\circ}$  B. $+2^{\circ}$  C. $-2^{\circ}$  D. $+5^{\circ}$

1170. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ ，则两船所在纬度是：A.同在  $61^{\circ} N$  的纬线上 B.不在同一纬线上 C.同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 D.同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上

1171. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时，导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位；II、显示推算船位；III、不能够显示船位 A. I B. II C. I 或 III D. III

1172. 拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪些因素？I、风流对航行的影响；II、船员技术水平；III、有无避险物标；IV、危险物的测量精度 A. I ~ IV B. I、II、IV C. I ~ III D. I ~ II

1173. 利用船位识别物标的方法可以：I、将海图上没有标绘但有导航价值的物标注在海图上；II、将正在航行的他船的位置标注在海图上；III、将新设置的钻井平台标注在海图上 A. I、II、III B. I、III C. I、II D. II、III

1174. 雷达产生间接反射回波的原因是\_\_\_\_\_。A.超折射现象非常强烈 B.天线附近存在强反射体 C.船舶正横附近存在反射雷达波能力强的物体 D.雷达波存在较强的旁瓣

1175. 回声测深仪在\_\_\_\_\_情况下测深时要抑制零点信号。A.任何量程 B.中等水深 C.浅水 D.深水

1176. 纬度大于或等于  $90^{\circ}$  与月球赤纬之差的地方，\_\_\_\_\_。A.一天有两次高潮和两次低潮 B.一天有一次高潮两次低潮 C.一天有两次高潮一次低潮 D.一天只有一次高潮和一次低潮

1177. 罗经点方向 SE/E 换算成圆周方向为：A. $101^{\circ}$  .25 B. $123^{\circ}$  .75 C. $146^{\circ}$  .25 D. $068^{\circ}$  .75

1178. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时，导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位；II、显示推算船位；III、不能够显示船位 A. I B. II C. I 或 III D. III



1179. 在北半球，若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ ，则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.小于  $245^\circ$  B.无法确定 C.等于  $245^\circ$   
D.大于  $245^\circ$
1180. 当所选避险物标与危险物的连线与计划航线垂直或接近垂直并且避险物标与危险物位于航线两侧时，应采用下列哪种避险方法较为有利？ I、方位避险； II、距离避险； III、平行线避险 A. I、II、III B. II C. I D. III
1181. 下列关于船舶交通管理常用方法的表述正确的是\_\_\_\_\_。A.不间断地发布监管水域船舶动态、能见度和他船意图 B.使用收集监管水域中的水文气象传感器、雷达、AIS 等设备监控通航水域动态 C.遥控航行船舶，发布操船指令 D.向船舶提供公司管理信息
1182. 某轮吃水 9.3 米，富裕水深 0.7 米，海图水深 7 米，海图基准面在海图平均海面下 2.2 米，潮高基准面在平均海面下 2.0 米，通过该地所需潮高为： A.3.2 米 B.3.0 米 C.2.6 米 D.2.8 米
1183. 在电子海图显示与信息系统的功能中，不包括\_\_\_\_\_。A.任意改变电子海图的比例尺 B.在给定的投影方式下合成和显示海图 C.以“相对运动”或“绝对运动”方式显示海图 D.以“正北向上”或“航向向上”方式显示海图
1184. 某点地理纬度的度量方法是： A.自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0\sim 180^\circ$  B.自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0\sim 90^\circ$  C.自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0\sim 90^\circ$  D.自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0\sim 180^\circ$
1185. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时， $360^\circ - GHA =$ \_\_\_\_\_。A.天体地理位置的南纬 B.天体地理位置的西经 C.天体地理位置的东经 D.天体地理位置的北纬
1186. 放在罗经柜两侧支架上的自差校正器是\_\_\_\_\_，用来校正\_\_\_\_\_。A.垂直磁棒，倾斜自差 B.横磁棒，半圆自差 C.软铁球，象限自差 D.佛氏铁，半圆自差
1187. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.CB.AC.DD.B
1188. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 B.无边界的电子海图 C.覆盖全球的电子海图 D.有边界的电子海图
1189. 为减小雷达测方位定位误差，船舶摇摆时，下述说法\_\_\_\_\_是错的。A.横摇大时，尽可能选择测正横方向的物标 B.船首线宽度应不大于  $0.5^\circ$  C.应尽可能选择船舶正平时测量方位 D.纵摇大时，尽可能选择测首尾方向的物标
1190. 海图标题栏通常包括下列哪些内容： I、图名； II、图号； III、图幅； IV、比例尺； V、计量单位； VI、资料来源 A. II、III、VI B. I~IV C. I、IV~VI D. I~V
1191. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^\circ$ ，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应： A.适当推迟转向 B.物标正横时转向 C.定位确认抵达预定转向点后转向 D.适当提前转向
1192. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差，随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A.有时增大，有时变小 B.不变 C.减小 D.增大
1193. 船舶在海上航行时由西 9 时区进入西 8 时区，一次性拨船钟应： A.拨快 20min B.拨慢 1h C.拨慢 20min D.拨快 1h

1194. 明礁是指\_\_\_\_\_。A.平均大潮高潮时露出的孤立岩石 B.平均大潮高潮面下，深度基准面以上的孤立岩石 C.深度基准面以下的孤立岩石 D.深度基准面适淹的礁石
1195. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。A. $360^{\circ} + 53'$  .8B. $360^{\circ} + 59'$  .14C. $360^{\circ} + 66'$  .6D. $360^{\circ}$
1196. 下列哪种投影方式中满足：“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线；纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”？A.正圆柱投影 B.圆锥投影 C.平面投影 D.横圆柱投影
1197. 在拆装安许茨型主罗经时，取出的陀螺球应\_\_\_\_\_放在专用座垫上。A.正 B.倾斜 C.随便 D.倒置
1198. 混合航线适用于\_\_\_\_\_。A.由于某种限制不能完全使用大圆航线时 B.气象条件较好时 C.起航点与到达点纬度相同时 D.航程较短时
1199. 某轮陀罗航向  $210^{\circ}$ ，陀罗差  $2^{\circ} W$ ，则左正横处物标的陀螺方位是：A. $118^{\circ}$  B. $122^{\circ}$  C. $120^{\circ}$  D. $270^{\circ}$
1200. 将世界时时刻刻分成 UT0、UT1 和 UT2 是考虑了\_\_\_\_\_的因素。A.地球公转 B.地球自转的速度不均匀 C.地球自转 D.地球公转的速度不均匀
1201. 某轮沿赤道自东向西航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则在海图上按计程仪航程推算的船位位于实际船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.东面 B.西面 C.不一定 D.同一点
1202. 某轮由 A 点( $55^{\circ} N, 120^{\circ} E$ )航行到 B 点( $65^{\circ} N, 130^{\circ} E$ )，则 AB 间的东西距为：A.600 海里 B.344.1 海里 C.300 海里 D.253.6 海里
1203. 下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中，哪一个准确？A.墨卡托海图上某点各方向局部比例尺相同 B.墨卡托海图上各点局部比例尺相同 C.墨卡托海图上同一纬线上各点的局部比例尺不同 D.墨卡托海图上某点各个方向的局部比例尺可能都不相同
1204. 某轮由 A 点( $55^{\circ} N, 120^{\circ} E$ )航行到 B 点( $65^{\circ} N, 130^{\circ} E$ )，则 AB 间的东西距为：A.600 海里 B.344.1 海里 C.300 海里 D.253.6 海里
1205. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差，随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A.有时增大，有时变小 B.不变 C.减小 D.增大
1206. 利用物标的初显距离和方位定位，观测船位精度差的主要原因是：A.初显距离测定困难造成方位测定出现差异时观测误差加大 B.初显方位观测误差大 C.位置线夹角不好 D.初显距离测定困难，同时误差大
1207. 海图标题栏通常包括下列哪些内容：I、图名；II、图号；III、图幅；IV、比例尺；V、计量单位；VI、资料来源 A. I、IV~VI B. II、III、VI C. I~V D. I~IV
1208. 罗经点方向 NNW 换算成圆周方向为：A. $292^{\circ}$  .5B. $337^{\circ}$  .5C. $303^{\circ}$  .75D. $326^{\circ}$  .25
1209. 关于水流，以下正确的是：I、流向是指流的来向；II、流向是指流的去向；III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、II B. I、II、III C. I、III D. II、III

1210. 英版《潮汐表》有以下哪些索引? I、主港索引; II、附港索引; III、地理索引; IV、关键词索引 A. I、III B. I、II、III C. II、III D. I、II、IV
1211. 已知测者纬度等于 $0^{\circ}$ ，12月23日测得太阳真出方位等于 $111.5^{\circ}$ ，则罗经差为: A.  $-2^{\circ}$  B.  $+1^{\circ}$  C.  $+2^{\circ}$  D.  $-1^{\circ}$
1212. 中分纬度是\_\_\_\_\_。A.东西距与经差的比值 B.平均纬度 C.两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度 D.起航点与到达点的平均纬度
1213. 在GPS卫星导航系统中，三维位置精度几何因子是: A.VDOP B.TDOP C.PDOP D.HDOP
1214. 利用中版《潮汐表》求某主港潮汐，可从\_\_\_\_\_查该主港资料所在页数。A.梯形图卡 B.目录 C.主港索引 D.地理索引
1215. 英版海图净空高度起算面可能是: I、平均大潮高潮面; II、平均高高潮面; III、平均海面 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
1216. 下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中，哪一个准确? A.墨卡托海图上某点各个方向的局部比例尺可能都不相同 B.墨卡托海图上同一纬线上各点的局部比例尺不同 C.墨卡托海图上各点局部比例尺相同 D.墨卡托海图上某点各方向局部比例尺相同
1217. 某轮计划航向 $236^{\circ}$  北风5级，风压差 $2^{\circ}$ ，磁差 $9^{\circ}$  E，自差 $1^{\circ}$  W，该轮的罗航向为: A.  $226^{\circ}$  B.  $230^{\circ}$  C.  $242^{\circ}$  D.  $246^{\circ}$
1218. 陀螺罗经速度误差的大小与纬度\_\_\_\_\_，而与纬度的符号\_\_\_\_\_。A.无关，有关 B.有关，无关 C.有关，有关 D.无关，无关
1219. 要查阅某张英版海图的新版发行情况应查阅该图的\_\_\_\_\_。A.图廓外下边中间偏右侧位置 B.海图右下角 C.海图左下角 D.海图标题栏
1220. 在用六分仪测物标垂直角求距离时，如果物标的高度(H)、测者距物标的距离(D)、测者眼高(e)和物标垂足到岸水线的距离(d)满足:  $D > H > e$  和  $H > d$ ，则测距误差\_\_\_\_\_。A.  $< 2e$  B.  $> 3e$  C.  $< 3e$  D.  $< e$
1221. 岛礁区航行，利用物标“串视”导航，实际是要求船舶航行过程中保持\_\_\_\_\_。A.船舶的航向不变 B.物标的方位不变 C.方位与航向都变化 D.方位与航向都不变
1222. 同一时刻不同时区的区时相差\_\_\_\_\_。A.测者的经度 B.两地的经差 C.两地的纬差 D.两时区中线经度之差
1223. 陀螺方位是\_\_\_\_\_。A.真北和方位线之间的夹角 B.陀螺北和航向线之间的夹角 C.陀螺北和方位线之间的夹角 D.真北和航向线之间的夹角
1224. 英版海图图式中，灯质缩写“iso”表示: A.混合联闪光 B.联闪光 C.等明暗光 D.明暗光
1225. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.雷达波束发生绕射 B.欠折射 C.大气衰减 D.超折射
1226. 地球上某点 $\varphi = 40^{\circ}$  N,  $\lambda = 120^{\circ}$  E，则它与地心的对称点是: A.  $\varphi = 40^{\circ}$  S,  $\lambda = 120^{\circ}$  W B.  $\varphi = 40^{\circ}$  S,  $\lambda = 120^{\circ}$  E C.  $\varphi = 40^{\circ}$  N,  $\lambda = 120^{\circ}$  W D.  $\varphi = 40^{\circ}$  N,  $\lambda = 120^{\circ}$  E

$=060^{\circ}$  WC.  $\varphi = 40^{\circ}$  S,  $\lambda = 120^{\circ}$  ED.  $\varphi = 40^{\circ}$  N,  $\lambda = 060^{\circ}$  W

1227. 船舶航行时, 雷达选择对水真运动显示方式, 荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是: A.同向同速船 B.小岛等静止的物标 C.同向船 D.水上漂浮物

1228. 天文三角形的三个角是: A.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 B.天体时角、天体方位角和天体极距 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体方位角、天体时角和天体赤纬

1229. 下重式陀螺罗经在起动过程中, 当主轴指北端向子午面靠拢时, 阻尼力矩起到\_\_\_\_\_的作用。 I、增进其靠拢; II、阻止其靠拢; III、不起作用 A.III B. I C. II D. I 或 II

1230. 关于潮汐周日不等的说法正确的有: I、地球上所有的地方都存在潮汐的周日不等现象; II、当月球的赤纬最小时, 潮汐的周日不等现象最小; III、随着纬度的升高, 潮汐周日不等现象越严重; IV、纬度大于  $90^{\circ}$  与月球之差的方, 一天只有一次高潮和一次低潮 A. II、III、IV B. I、II、III C. I、II、IV D. I、III、IV

1231. 采用导标方位转向法确定转向时机, 应选择\_\_\_\_\_的单一物标作为导标。 A.新航线前后方向 B.原航线前后方向 C.转向点正横附近 D.本船首尾线附近

1232. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_, 太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。 A.早/晚 B.晚/晚 C.晚/早 D.早/早

1233. 下列接近冰区的征兆中, 哪一个最不可靠? A.水温下降 B.出现灰白色反光或薄雾带 C.远离陆地, 波浪突然减弱 D.附近无陆地, 出现海象等动物和鸟类

1234. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测量时间; II、海图比例尺; III、新购置图; IV、航标位置; V、地貌精度 A.III~V B. I~V C. I、II、IV、V D. II~IV

1235. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.DB.BC.CD.A

1236. 在首向上相对运动显示方式时, 船首线指零误差超过\_\_\_\_\_, 应进行调整。 A. $\pm 5^{\circ}$  B. $\pm 3^{\circ}$  C. $\pm 2^{\circ}$  D. $\pm 1^{\circ}$

1237. 已知测者纬度等于  $20^{\circ}$  N, 天体赤纬等于  $25^{\circ}$  S, 该天体上中天的方位为: A.180 B.  $000^{\circ}$  C.  $270^{\circ}$  D.  $090^{\circ}$

1238. 已知测者纬度等于  $20^{\circ}$  N, 天体赤纬等于  $25^{\circ}$  S, 该天体上中天的方位为: A.180 B.  $000^{\circ}$  C.  $270^{\circ}$  D.  $090^{\circ}$

1239. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为-0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1328 B.0948 C.1342 D.1003

1240. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能? A.信息服务 B.数据评估 C.支持联合行动 D.引航服务

1241. 某船沿极圈 ( $66^{\circ} 30' N$ ) 航行, 已知计程仪改正率为 0.0%, 无航行和推算误差, 则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_。 A.一致 B.落后 C.超前 D.不一定

1242. 下列哪一个不是等角投影的特性? A.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。 B.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。 C.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。 D.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。

1243. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $110^{\circ}$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导

标罗方位  $290^\circ$ ，该轮磁差  $4^\circ E$ ，自差  $2^\circ W$ ，则该轮应：A.无法确定 B.向右调整航向 C.向左调整航向 D.保持原航向

1244. 关于中分纬度算法的适用范围，下列哪个说法是错误的？A.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 B.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 C.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 D.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行

1245. 英版海图图式“”表示\_\_\_\_\_。A.高程基准面到建筑物顶部的高度 B.建筑物基部到建筑物顶部的高度 C.高程基准面到建筑物基部的高度 D.建筑物的高程

1246. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A.等于该图的最低纬度 B.可能不在该图内 C.等于该图的最高纬度 D.等于该图的平均纬度

1247. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用：A.循环水冷却 B.空调冷却 C.自然冷却 D.电风扇冷却

1248. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用：A.循环水冷却 B.空调冷却 C.自然冷却 D.电风扇冷却

1249. 为减小雷达测距船位误差，对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是（在不能同时观测的情况下）：I、先首尾方向，后正横方向；II、先正横方向，后首尾方向；III、与先后次序无关 A. I B. II C. III D. I 或 II

1250. 在 GPS 卫星导航系统中，TDOP 为：A.高程精度几何因子 B.时钟偏差因子 C.三维位置精度几何因子 D.精度几何因子

1251. 从新月到上弦，潮差的变化是：A.时大时小 B.逐渐减小 C.没有 D.逐渐增大

1252. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮，其余日子为日潮，该港口为：A.不正规日潮港 B.正规日潮港 C.正规半日潮港 D.不正规半日潮港

1253. 陀螺差随下列哪些因素的变化而变化？A.航速和纬度 B.航向 C.方位 D.时间

1254. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述，那一个是错误的？A.先形容词后底质种类 B.混合底质，则应先写成份多的，后写成份少的 C.上为海底的性质，下为海水深度 D.不同深层底质，先上层及其深度，再下层

1255. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.大气衰减 B.超折射 C.欠折射 D.雷达波束发生绕射

1256. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化，在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A. $090^\circ$  和  $270^\circ$  B. $045^\circ$  和  $225^\circ$  C. $000^\circ$  和  $180^\circ$  D. $135^\circ$  和  $315^\circ$

1257. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。A.地磁水平分力为零 B.与地理赤道相重合 C.磁倾角为零 D.磁差为零

1258. 船舶在近海、沿岸航行时通常都采用恒向线航法，这是因为：A.恒向线能满足海图的纬度渐长特性 B.恒向线在墨卡托海图上是直线，即两点间最短航程航线 C.墨卡托海图是等角投影海图，只能使用等角航线 D.船舶按恒向线航行，操纵方便，且航程增加不多

1259. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述，那一个是错误的？A.先形容词后底质种类 B.混合底质，则应先写成份多的，后写成份少的 C.上为海底的性质，下为海水深度 D.不同深层底质，先上层及其深度，再下层



1260. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A.三距离定位 B.两方位定位 C.三方位定位 D.两距离定位
1261. 海图上所标比高是指：A.海底至物标顶端的高度 B.高程基准面至物标顶端的高度 C.物标基部地面至其顶端的高度 D.高程基准面至物标基部地面的高度
1262. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ ，陀罗差  $2^\circ W$ ，则左正横处物标的陀螺方位是：A. $122^\circ$  B. $118^\circ$  C. $120^\circ$  D. $270^\circ$
1263. 为减小雷达测距船位误差，对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是（在不能同时观测的情况下）：I、先首尾方向，后正横方向；II、先正横方向，后首尾方向；III、与先后次序无关 A.III B. I 或 II C. I D. II
1264. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.圆柱形物体 B.平板组成的角反射体 C.锥形物体 D.球形物体
1265. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1^\circ 0' .0$  Southward, Longitude  $0^\circ 12' .2$  Westward”字样，GPS 读数为： $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$ ，则用于海图上定位的数据应为：A. $33^\circ 41' .2N, 010^\circ 12' .7W$  B. $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$  C. $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .3W$  D. $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .7W$
1266. 对于半日潮的水域，往复流的最大流速一般出现在：A.转流前 1 小时 B.转流时间 C.转流后 3 小时 D.转流后 1 小时
1267. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^\circ W$ ，则两船所在纬度是：A.同在  $61^\circ 33.8' N$  的纬线上 B.同在  $60^\circ 33.8' N$  的纬线上 C.不在同一纬线上 D.同在  $61^\circ N$  的纬线上
1268. 风压差系数 K 值应由\_\_\_\_\_。A.查表得出 B.测定风压差 20~30 次后，根据风压差公式反推出其平均值 C.经验估计 D.船长确定
1269. 下列选项哪些是光栅扫描海图（Raster charts）所具有的特征？ I、数字化的海图信息是单一的图像文件；II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据；III、可以提供警戒区自动报警；IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. I、II C. III、IV D. I
1270. 测者眼高为 9m，物标高程为 16m，则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.6.27 B.6.67 C.14.63 D.8.36
1271. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A.两方位定位 B.两距离定位 C.三距离定位 D.三方位定位
1272. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^\circ W$ ，则两船所在纬度是：A.同在  $61^\circ 33.8' N$  的纬线上 B.同在  $60^\circ 33.8' N$  的纬线上 C.不在同一纬线上 D.同在  $61^\circ N$  的纬线上
1273. 利用单物标三方位测定风流合压差时，通过作图可求得\_\_\_\_\_。A.航迹线平行线 B.航向线平行线 C.计划航线平行线 D.航迹线
1274. 某船 2008 年 12 月 12 日在某处航行，航线上该处海图水深 28.6 米，该船在 0600 时刻用回声测深仪测得该处的水深 20.1 米。查该年度中版《潮汐表》该处当日潮汐情况如下：0120 315cm；0754 81cm，则该船的吃水为：A.10.8 米 B.8.8 米 C.9.8 米 D.11.8 米
1275. 在大圆海图上，下列哪个不是直线？A.赤道 B.任意大圆 C.任意等纬圈 D.任意子午线

1276. 混合航线是在有限制纬度情况下的\_\_\_\_\_。A.最短航程航线 B.气候航线 C.气象航线 D.最佳航线
1277. 我船航向  $180^\circ$ ，某船位于我船右舷  $30^\circ$ ，若该船航向为  $350^\circ$ ，则我船位于该船舷角：A. $150^\circ$  左 B. $40^\circ$  右 C. $150^\circ$  右 D. $30^\circ$  右
1278. 回声测深仪在\_\_\_\_\_情况下测深时要抑制零点信号。A.中等水深 B.深水 C.任何量程 D.浅水
1279. 天体上中天时，其地方时角等于\_\_\_\_\_，半圆方位角等于\_\_\_\_\_，位置角等于\_\_\_\_\_。A. $0^\circ$  / $0^\circ$  / $0^\circ$  B. $0^\circ$  / $180^\circ$  / $180^\circ$  C. $180^\circ$  / $0^\circ$  / $180^\circ$  D. $0^\circ$  / $180^\circ$  / $0^\circ$
1280. 某船航行中发现前方有海图标注，该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.南侧 B.西侧 C.北侧 D.东侧
1281. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1' .0$  Southward, Longitude  $0' .2$  Westward”字样，GPS 的经、纬度读数为： $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5E$ ，则用于海图上定位的数据应为：A. $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .3E$  B. $33^\circ 39' .0N, 010^\circ 12' .7E$  C. $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .3E$  D. $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5E$
1282. 拟订大洋航线的原则是：A.航程最短 B.航线顺着洋流 C.安全经济 D.航线垂直于等深线
1283. 你船静水航速 10 节，现顶风、顶流，其影响各 2 节，则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节，实际航速为\_\_\_\_\_节。A.6; 6 B.8; 6 C.6; 8 D.10; 10
1284. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为：A.1kn B.4kn C.3kn D.2kn
1285. 某轮计划由  $23^\circ 10' .2N, 106^\circ 26' .5W$ ，航行到  $52^\circ 55' .0N, 173^\circ 00' .0E$ ，则该轮的大圆始航向为：A. $049^\circ$  B. $319^\circ$  C. $041^\circ$  D. $311^\circ$
1286. 某船真航向为  $000^\circ$ ，海区内北风 6 级，则风舷角为：A. $120^\circ$  B. $180^\circ$  C. $0^\circ$  D. $90^\circ$
1287. 关于中分纬度算法的适用范围，下列哪个说法是错误的？A.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 B.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 C.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行 D.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时
1288. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn，计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ ，当时流速为 3kn，试问顶流时该船对水速度是多少？A.12kn B.3kn C.9kn D.15kn
1289. 采用导标方位转向法确定转向时机，应选择\_\_\_\_\_的单一物标作为导标。A.本船首尾线附近 B.原航线前后方向 C.新航线前后方向 D.转向点正横附近
1290. 下述有关回声测深仪的说法中，不正确的是：A.浅水测深时，应以回波信号带的后沿读出水深 B.测深仪的最小测量深度取决于发射脉冲宽度 C.风浪大，船舶摇摆剧烈时将无法进行测深 D.船舶长期停泊，应每隔半个月对测深仪通电一次
1291. 下列关于雷达二次扫描回波的说法中错误的是\_\_\_\_\_。A.在荧光屏上真回波的移动是正常的，二次扫描回波的移动不正常 B.产生二次扫描回波时，雷达波传播的距离异常远 C.产生二次扫描回波时，雷达波往返的时间大于雷达的脉冲重复周期 D.产生二次扫描回波时，远处的直线陡岸在屏上显示成 V 字形图像

1292. AIS 系统中, 船舶间进行通信使用的船舶识别是: A.呼号 B.船名 C.IMO 码 D.MMSI 码
1293. 利用英版《潮汐表》求某附港潮汐, 可首先从\_\_\_\_\_查该附港的编号, 然后根据编号在潮时差与潮高差表中查得所需资料。A.地理索引 B.辅助用表 C.主港索引 D.目录
1294. 关于大洋航行说法正确的是: A.大洋中由于没有物标, 可以间隔瞭望 B.要重视罗经工作状态, 注意磁罗经与陀螺罗经的比对 C.大洋航行最好用主机转速估算航程, 不必使用计程仪 D.接近海岸时由于物标稀少, 不必担心物标识别有误
1295. 某轮吃水 10 米, 测深时潮高 6 米, 测深仪读数 21 米, 当时的实际水深为: A.31 米 B.37 米 C.25 米 D.5 米
1296. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.右侧 B.远离该标 C.左侧 D.任意一侧
1297. 在大圆海图上, 下列哪个不是直线? A.任意等纬圈 B.任意子午线 C.赤道 D.任意大圆
1298. 船舶在狭水道航行时, 如利用平行方位线转向, 则自转向物标所作的方位线应: A.与原计划航线相交 B.与新计划航线相交 C.与新计划航线平行 D.与原计划航行平行
1299. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N$ ,  $106^{\circ} 26' .5W$ , 航行到  $52^{\circ} 55' .0N$ ,  $173^{\circ} 00' .0E$ , 则该轮的大圆始航向为: A. $049^{\circ}$  B. $311^{\circ}$  C. $041^{\circ}$  D. $319^{\circ}$
1300. 英版海图净空高度起算面可能是: I、平均大潮高潮面; II、平均高高潮面; III、平均海面 A.II、III B.I、II C.I、III D.I、II、III
1301. 某轮沿极圈 ( $66^{\circ} 33'$ ) 自东向西航行, 无航行误差, 计程仪改正率为 0.0%, 则实际船位位于在海图上按计程仪航程推算的船位的 (不考虑风流影响)\_\_\_\_\_。A.东面 B.不一定 C.同一点 D.西面
1302. 大圆航线通常适用于: A.航程较短时 B.航行纬度较高, 航线跨越经差较大时 C.在低纬近赤道地区航行时 D.接近南北向航行时
1303. 由起航点  $10^{\circ} 02' N$ ,  $006^{\circ} 05' E$  至到达点  $02^{\circ} 58' S$ ,  $001^{\circ} 57' W$  的纬差与经差为: A. $13^{\circ} S$ ,  $008^{\circ} 02' E$  B. $13^{\circ} N$ ,  $008^{\circ} 02' W$  C. $13^{\circ} S$ ,  $008^{\circ} 02' W$  D. $13^{\circ} N$ ,  $008^{\circ} 02' E$
1304. 下列有关墨卡托投影的特性的叙述中, 哪一项是正确的? A.等角正圆柱投影 (即墨卡托投影) 海图上, 任意两点间的直线连接线, 不可能都属于恒向线 B.在墨卡托海图上, 大圆航线都是曲线, 北半球凹向北极、南半球凹向南极 C.在大圆海图上, 恒向线都是直线 D.在墨卡托投影海图上任意两点间直线连接线, 除赤道外, 都不属于大圆弧
1305. 主、附港的潮时差为“+”, 说明: A.附港位于主港的东面 B.附港高、低潮潮时早于主港 C.附港高、低潮潮时晚于主港 D.附港位于主港的西面
1306. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^{\circ}$ , 如船舶接近转向点前发现本船偏右, 则该轮应: A.定位确认抵达预定转向点后转向 B.适当提前转向 C.物标正横时转向 D.适当推迟转向
1307. 某地磁差资料为: Var.  $0^{\circ} 40' E$  (1979),  $2' .5E$  annually, 则该地 1999 年的磁差为: A. $1^{\circ} 30' E$  B. $1^{\circ} 05'$

EC.0° 10' WD.0° 15' W

1308. 下列有关陀螺航向度量的说法中, 正确的是: A.由陀螺北逆时针度量到航向线, 度量范围 000° ~360° B.由陀螺北顺时针度量到航向线, 度量范围 000° ~360° C.由真北逆时针度量到航向线, 度量范围 000° ~360° D.由真北顺时针度量到航向线, 度量范围 000° ~360°

1309. 某轮计划航向 236° 北风 5 级, 风压差 2° , 磁差 9° E, 自差 1° W, 该轮的罗航向为: A.246oB.230oC.226oD.242o

1310. 某轮陀罗航向 030° , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为 123° , 陀螺差 2° E, 则实测风流压差为: A.+5° B.-3° C.-5° D.+3°

1311. 半圆方向 150° SW 换算成圆周方向为: A.240° B.210° C.330° D.300°

1312. 测者纬度等于 20° N, 在一年中发生太阳过天顶的情况是: A.有两次过天顶 B.有四次过天顶 C.有一次过天顶 D.不会发生过天顶

1313. 颜色不变, 明暗交替且时间相等的灯质为: A.等明暗光 B.明暗光 C.联明暗光 D.互光

1314. 测者纬度等于 20° N, 在一年中发生太阳过天顶的情况是: A.有两次过天顶 B.有四次过天顶 C.有一次过天顶 D.不会发生过天顶

1315. 造成雷达荧光屏边缘附近雷达回波方位扩展的主要因素是: A.垂直波束宽度 B.CRT 光点直径 C.脉冲宽度 D.水平波束宽度

1316. 比例尺一般大于 1: 10 万, 图上主要以表示港湾、锚地为主, 详细表示海岸的性质、水深、底质、航行障碍物、助航设备、港湾设施、锚地、港区界限和港务机关等要素, 并附有潮信表的海图叫做: A.航行图 B.港湾图 C.参考图 D.海区总图

1317. 雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是: I、方位是物标的实际方位; II、距离等于实际距离减去 CT/2 (注: T 为脉冲重复周期); III、回波形状严重失真 A. I ~III B. I、III C. II、III D. I、II

1318. 产生雷达回波大小失真的原因, 不包括\_\_\_\_\_。 A.水平波束宽度 B.垂直波束宽度 C.脉冲宽度 D.荧光屏光点直径

1319. 船舶在冰区航行, 螺旋桨在下列哪种情况下, 对船舶航行安全较为有利? A.螺旋桨没入水下尽可能深处 B.螺旋桨 2/3 没在水中 C.螺旋桨 1/2 没在水中 D.螺旋桨 1/3 没在水中

1320. A 轮与 B 轮同在一条经线上, A 轮在赤道, B 轮在 60oS, 同时向西航行 300 海里后, 则两轮经差  $\lambda$  B- $\lambda$  A = \_\_\_\_\_。 A.10oEB.5oWC.10oWD.5oE

1321. 在海图作业中,  $\Delta G$  表示\_\_\_\_\_。 A.罗经差 B.磁差 C.陀罗差 D.自差

1322. 排水量一定时, 船舶单位时间耗油量与船速的关系: A.与船速成正比 B.与船速平方成正比 C.与船速立方成正比 D.与船速三分之二次方成正比

1323. 我国沿海某半日潮海区平均高潮间隙 (MHWI) 0630, 平均低潮间隙 (MLWI) -0230, 则该地农历初六的

高潮潮时约为：A.0140、1405B.1030、2230C.0230、1455D.1005、2230

1324. 船舶在岛礁区航行时，利用物标“串视”的方法转向、避险，其实质是利用\_\_\_\_\_来转向避险。A.垂直角位置线 B.水平角位置线 C.距离位置线 D.方位叠标位置线

1325. 极切大圆海图的图网特点是：A.纬线为由极点向外辐射的直线，而所有经线为以极点为圆心的同心圆 B.经线为由极点向外辐射的直线，而所有纬线为以极点为圆心的同心圆 C.所有等纬差的纬线呈等间距、相互平行的直线 D.所有等经差的经线呈等间距、相互平行的直线

1326. 主、附港的潮时差为“-”，说明：A.附港高、低潮潮时晚于主港 B.附港高、低潮潮时早于主港 C.附港位于主港的西面 D.附港位于主港的东面

1327. 在周日视运动中，当天体赤纬等于  $0^\circ$  时，天体将出于\_\_\_\_\_没于\_\_\_\_\_。A.东南/西南 B.正南/正北 C.东北/西北 D.正东/正西

1328. 某船真航向  $300^\circ$ ，测得某物标真方位  $350^\circ$ ，则该物标的相对方位（舷角）为：A. $350^\circ$  B. $290^\circ$  右 C. $50^\circ$  右 D. $50^\circ$  左

1329. 有流无风影响下，船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差，就是当时的\_\_\_\_\_。A.风压差 B.风流压差 C.流压差 D.罗经差

1330. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，不正确的是：A.水平波束宽度越宽，干扰越强 B.海浪较大时，水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 C.脉冲宽度越宽，干扰越强 D.海浪较小时，水平极化波引起的干扰较垂直极化波强

1331. 当船位在不同坐标系的海图之间进行转换定位时，应进行经纬度的修正，该修正值通常刊印在海图何处？A.海图标题栏的“注意(Note)”栏中 B.图名上方 C.图廓外下方 D.图廓外上方

1332. 对于目前船用的多普勒计程仪，下面说法中最恰当的是：A.浅水测量船对地速度，深水可测量船对水速度 B.深水测量船对地速度，浅水测量船对水速度 C.测量船舶对水速度 D.测量船舶对地速度

1333. 气导公司所提供的航线通常是：I、气候航线；II、气象航线；III、最佳航线 A. I、II、III B. I、III C. I、II D. II、III

1334. 某轮船速 16kn，航行 2h 后相对计程仪读数差为  $30' .0$ ，计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ ，已知该轮实际航程为 32n mile，则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶流顺风 B.无风无流 C.顶风顺流 D.顶风顶流

1335. 某轮罗航向  $060^\circ$ ，磁差  $3^\circ E$ 、自差  $4^\circ W$ ，则左正横处物标的罗方位是：A. $329^\circ$  B. $331^\circ$  C. $326^\circ$  D. $330^\circ$

1336. GPS 卫星导航仪定位时显示 D3D 字符表示：A.三维定位 B.差分 GPS 二维定位 C.二维定位 D.差分 GPS 三维定位

1337. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第六小时内的平均流速为：A.2kn B.4kn C.1kn D.3kn

1338. 要确定某英版海图和本船 GPS 所采用的坐标系是否一致，驾驶员应查阅\_\_\_\_\_。A.《无线电信号表》第二卷 B.海图标题栏 C.海图的出版和发行情况 D.《无线电信号表》第一卷



1339. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中, 正确的是\_\_\_\_\_。A.近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 B.荧光屏越大, 方位扩展就越大 C.荧光屏越大, 方位扩展就越小 D.远处回波扩展的实际距离大
1340. AIS Class C 表示的是: A.搜救飞机及直升机用 AISB.其他船载自动识别系统 C.基站 D.通用船载自动识别系统
1341. 由起航点  $35^{\circ} \text{N}, 120^{\circ} \text{E}$  到  $45^{\circ} \text{N}, 160^{\circ} \text{E}$  的大圆航程为: A.1812n mileB.1892n mileC.1912n mileD.2002n mile
1342. 表示海图比例尺的常用方法有: I、数字比例尺; II、直线比例尺; III、文字比例尺 A. I、IIIB. II、IIIC. I、IID. I、II、III
1343. 某轮计划航向  $225^{\circ}$ , 驶真航向  $225^{\circ}$ , 连续定位法实测航迹向  $220^{\circ}$ , 则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为: A. $-5^{\circ}$ ,  $230^{\circ}$  B. $-5^{\circ}$ ,  $220^{\circ}$  C. $+5^{\circ}$ ,  $230^{\circ}$  D. $+5^{\circ}$ ,  $220^{\circ}$
1344. 根据 IALA 浮标制度的规定, 下列哪些国家属于 B 系统: I、中国; II、日本; III、南北美洲; IV、欧洲 A. II、IIIB. II、III、IVC. II、IVD. I~IV
1345. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.转向点, 同名 B.航线, 同名 C.转向点, 异名 D.航线, 异名
1346. 若已知两船 M、N 同位于北半球, 且 N 船是在 M 船正西 400 海里处, 而已知两船的经差为  $14^{\circ} \text{W}$ , 则两船所在纬度是: A.同在  $61^{\circ} 33.8' \text{N}$  的纬线上 B.同在  $61^{\circ} \text{N}$  的纬线上 C.同在  $60^{\circ} 33.8' \text{N}$  的纬线上 D.不在同一纬线上
1347. 中版海图图式“船”表示: A.部分船体露出深度基准面的沉船, 数字为深度基准面以上的高度 B.已知深度的水下沉船 C.干出沉船, 数字为干出高度 D.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船, 数字为高程
1348. 本船雷达天线海面以上高度 16 米, 前方有半径为 2 海里的圆形小岛, 四周低, 中间为山峰, 海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时, 雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.离船最近的岸线 B.山峰与岸线间的某处 C.山峰 D.离船最远处的岸线
1349. 对于半日潮的水域, 往复流的最大流速一般出现在: A.转流后 1 小时 B.转流前 1 小时 C.转流后 3 小时 D.转流时间
1350. 已知测者纬度等于  $0^{\circ}$ , 12 月 23 日测得太阳真出方位等于  $111.5^{\circ}$ , 则罗经差为: A. $-1^{\circ}$  B. $-2^{\circ}$  C. $+1^{\circ}$  D. $+2^{\circ}$
1351. 中版海图水深浅于 21m, 水上注记注至\_\_\_\_\_。A.0.1mB.0.5mC.整米 D.1cm
1352. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成  $15^{\circ}$ , 第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成  $30^{\circ}$ , 且两次观测之间的航程为 14 海里, 则船与物标 M 正横时的距离为: A.7n mileB.12n mileC.28n mileD.14n mile
1353. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角  $\alpha = 30'$ , 则船与物标的水平距离 D 为: A.932.5mB.5n mileC.9325mD.9.3n mile
1354. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺, 该轮额定光力射程 20 海里, 你船眼高 54 英尺, 当气象能见度为 10 海里时,

该灯塔灯光最大可见距离为：A.等于 18 海里 B.大于 20 海里 C.大于 18 海里 D.等于 20 海里

1355. 测者眼高为 9m，物标高程为 16m，则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.14.63 B.6.67 C.6.27 D.8.36
1356. 在太阳周年视运动中，其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。A.秋分点 B.远日点 C.近日点 D.春分点
1357. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ ，则两船所在纬度是：A.同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 B.同在  $61^{\circ} N$  的纬线上 C.同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 D.不在同一纬线上
1358. 在中版海图上，某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里（环向，笛）”，则该灯塔光色是：A.绿色 B.红色 C.白色 D.不能确定
1359. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来，根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的？ A.西面 B.南面 C.东面 D.北面
1360. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_，太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A.晚/早 B.早/早 C.晚/晚 D.早/晚
1361. 船用回声测深仪采用超声波进行测深，其主要优点是：A.能量损耗小 B.绕射性强 C.抗可闻声干扰性好 D.传播速度高
1362. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.ASC 码 B.ASC II 码 C.格雷码 D.莫尔斯码
1363. “计风不计流”的含义：A.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 B.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 C.绝对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 D.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程
1364. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。A.晚约 4min B.提早约 8min C.提早约 4min D.晚约 8min
1365. 下列有关航线选择的说法中，哪一个正确？A.应尽可能使船舶一路顺风 B.航程最短，不一定航时最省 C.充分考虑流的顺逆，可不考虑风的情况 D.应尽可能使船舶一路顺流
1366. 中版海图水深浅于 21m，水上注记注至\_\_\_\_\_。A.0.5m B.0.1m C.1cm D.整米
1367. 回声测深仪在\_\_\_\_\_情况下测深时要抑制零点信号。A.浅水 B.深水 C.任何量程 D.中等水深
1368. 本船雷达天线海面以上高度 16 米，前方有半径为 2 海里的圆形小岛，四周低，中间为山峰，海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时，雷达荧光屏上该岛回波的内缘（离船最近处）对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰 B.山峰与岸线间的某处 C.离船最远处的岸线 D.离船最近的岸线
1369. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A.三距离定位 B.两距离定位 C.三方位定位 D.两方位定位
1370. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.球形物体 B.锥形物体 C.圆柱形物体 D.平板组成的角反射体
1371. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺，该轮额定光力射程 20 海里，你船眼高 54 英尺，当气象能见度为 10 海里时，该灯塔灯光最大可见距离为：A.等于 20 海里 B.等于 18 海里 C.大于 20 海里 D.大于 18 海里

1372. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化? A.时间 B.方位 C.航速和纬度 D.航向
1373. 风压差系数 K 值应由\_\_\_\_\_。A.船长确定 B.查表得出 C.经验估计 D.测定风压差 20~30 次后, 根据风压差公式反推出其平均值
1374. 某轮陀螺航向 030°, 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为 117°, 陀螺差 2° E, 则实测风流压差为: A.+3° B.-3° C.-5° D.+5°
1375. 英版海图图式“”表示\_\_\_\_\_。A.高程基准面到建筑物基部的高度 B.建筑物的高程 C.高程基准面到建筑物顶部的高度 D.建筑物基部到建筑物顶部的高度
1376. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成 15°, 第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成 30°, 且两次观测之间的航程为 14 海里, 则船与物标 M 正横时的距离为: A.7n mile B.28n mile C.12n mile D.14n mile
1377. 船舶在近海、沿岸航行时通常都采用恒向线航法, 这是因为: A.恒向线在墨卡托海图上是直线, 即两点间最短航程航线 B.墨卡托海图是等角投影海图, 只能使用等角航线 C.恒向线能满足海图的纬度渐长特性 D.船舶按恒向线航行, 操纵方便, 且航程增加不多
1378. 已知主港高潮时为 0913, 且主附港时差资料见下表, 则对应该主港高潮时的附港潮时差为: A.-0039 B.-0018 C.0039 D.0018
1379. 在雷达上, 二次扫描回波的距离比物标的实际距离\_\_\_\_\_。(c 为雷达波传播的速度; T 为雷达的脉冲重复周期) A.远 c•TB.近 c•TC.近 c•T/2D.远 c•T/2
1380. 航向为 090° 时, 恒向线与\_\_\_\_\_重合。A.等纬圈 B.子午圈 C.格林子午圈 D.赤道
1381. 陀螺方位是\_\_\_\_\_。A.陀螺北和方位线之间的夹角 B.真北和方位线之间的夹角 C.陀螺北和航向线之间的夹角 D.真北和航向线之间的夹角
1382. 海图水面处直体数字注记的水深数字表示: A.实测水深或小比例尺海图上所标水深 B.测到一定深度尚未着底的深度 C.干出高度 D.深度不准或来自旧水深资料或小比例尺图的水深
1383. 单一船位线与子午线平行时, 能判断\_\_\_\_\_。A.船舶的经度 B.推算航程误差 C.推算船位偏离航线误差 D.船舶的观测船位
1384. 潮差比是\_\_\_\_\_之比。A.主港平均潮差与附港平均潮差 B.附港最大潮差与主港最大潮差 C.附港平均潮差与主港平均潮差 D.主港潮差与附港潮差
1385. 下述正确的说法是: A.“四季星空”是指测者在同一季节每天 22 点左右所见的星空 B.“四季星空”是指测者在同一季节每天 4 点左右所见的星空 C.每一季节内测者所见的全部星空称为该季星空 D.经度不同的测者所见的“四季星空”也不相同
1386. 测者眼高为 9m, 物标高程为 16m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.14.63 B.6.67 C.6.27 D.8.36
1387. 在候潮过浅滩时, 设船舶吃水为 8.7 米, 富裕水深为 0.7 米, 浅滩的海图水深为 6.0 米, 则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。A.3.4 B.2.0 C.14 D.15.4

1388. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。A.地磁水平分力为零 B.磁倾角为零 C.与地理赤道相重合 D.磁差为零
1389. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成  $15^\circ$ ，第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成  $30^\circ$ ，且两次观测之间的航程为 14 海里，则船与物标 M 正横时的距离为：A.7n mile B.14n mile C.28n mile D.12n mile
1390. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化，在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A. $135^\circ$  和  $315^\circ$  B. $045^\circ$  和  $225^\circ$  C. $090^\circ$  和  $270^\circ$  D. $000^\circ$  和  $180^\circ$
1391. 方位定位时，应先测\_\_\_\_\_。A.远处、显著的物标 B.正横附近的物标 C.孤立、平坦的物标 D.接近首尾线的物标
1392. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能？A.信息服务 B.数据评估 C.引航服务 D.支持联合行动
1393. 已知太阳在某地上中天的时差等于  $-2m15s$ ，则该天太阳上中天的地方平时为：A.11h57m45s B.11h02m45s C.12h02m15s D.11h58m45s
1394. 某轮真航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $293^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ E$ ，则实测风流压差为：A. $-5^\circ$  B. $-3^\circ$  C. $+3^\circ$  D. $+5^\circ$
1395. 下列哪种投影方式中满足：“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线；纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”？A.正圆柱投影 B.圆锥投影 C.平面投影 D.横圆柱投影
1396. 远离海岸航行，应充分利用测天定位，在正常情况下，每昼夜至少有\_\_\_\_\_个测天船位。A.2 B.1 C.3 D.4
1397. 天体赤经是指从春分点起，沿天赤道\_\_\_\_\_的一段弧距。A.向东量到测者午圈 B.向西量到测者午圈 C.向东量到天体时圈 D.向西量到天体时圈
1398. 单物标方位距离定位的优点是：I、两条位置线的交角为  $90^\circ$ ；II、作图简单；III、只需一个物标 A. I、III B. I、II、III C. I、II D. II、III
1399. 下列选项哪些不是矢量海图（Vector charts）所具有的特征？I、数字化的海图信息是单一的图像文件；II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据；III、可以提供警戒区自动报警；IV、可以提供危险区自动报警 A. II、III、IV B. I C. III、IV D. I、II
1400. 采用方位避险，如所选避险物标和危险物同在航线左侧，且避险物标位于危险物前方，避险方位为  $060^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ W$ ，则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险？A.实测陀螺方位  $058^\circ$  B.实测真方位  $062^\circ$  C.实测真方位  $058^\circ$  D.实测陀螺方位  $060^\circ$
1401. 把一定时间内测得的几个观测船位，用平差的方法以直线“连接”，该直线的方向与真航向之差即为风流压差，这种测定风流压差的方法为：A.叠标导航法 B.连续定位法 C.正横方位法 D.雷达观测法
1402. 一般新出厂的磁罗经消除自差的顺序为：A.半圆自差、倾斜自差、象限自差 B.近似消除象限自差及次半圆自差、倾斜自差、半圆自差、象限自差 C.倾斜自差、半圆自差、象限自差 D.倾斜自差、近似消除象限自差、半圆自差、象限自差

1403. 水深受限时, 船舶到达浅滩前, 应及时调整吃水, 使船舶处于: I、首倾; II、尾倾; III、平吃水 A.III B.II C.II或III D.I
1404. 某船顺风顺流航行, 船速 14 节, 流速 1 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $31' .0$ , 计程仪改正率  $L=+5\%$ , 则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。 A.36 B.34 C.32 D.35.0
1405. 下列有关陀螺罗经误差的说法中, 错误的是: A.采用垂直轴阻尼法的陀螺罗经产生纬度误差 B.第一类冲击误差在船舶机动终止后约 1 小时即可消失 C.速度误差与船舶所在地的纬度无关 D.采用外补偿法消除速度误差时, 陀螺罗经主轴的原稳定位置不变
1406. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.视差 B.i+s C.蒙气差 D.眼高差
1407. 某轮由赤道向南航行, 无航行误差, 计程仪改正率为 0.0%, 则 1h 后推算船位位于实际船位的(不考虑风流影响)\_\_\_\_\_。 A.北面 B.南面 C.同一点 D.不一定
1408. 陀螺方位是\_\_\_\_\_。 A.真北和方位线之间的夹角 B.陀螺北和航向线之间的夹角 C.陀螺北和方位线之间的夹角 D.真北和航向线之间的夹角
1409. 测者眼高为 16m, 物标高程为 36m, 则物标地理能见距离为\_\_\_\_\_海里。 A.12.54 B.20.9 C.10.45 D.8.36
1410. 为减小雷达测距误差, 在测量物标岸线回波时, 应该: A.用 VRM 外缘与回波内缘相切 B.用 VRM 外缘与回波外缘相切 C.用 VRM 内缘与回波内缘相切 D.用 VRM 内缘与回波外缘相切
1411. 对日潮港来说, 潮差比是指\_\_\_\_\_之比。 A.主港平均潮差与附港平均潮差 B.主港回归潮潮差与附港回归潮潮差 C.附港平均潮差与主港平均潮差 D.附港回归潮大的潮差与主港回归潮大的潮差
1412. 回声测深仪深度刻度盘上“0”点闪光的时刻, 表示: A.超声波开始接收 B.超声波返回海面 C.超声波传到海底 D.超声波开始发射
1413. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程。若船舶计划加速 1kn, 问船舶到达中途港时还剩下多少燃油。 A.4.2t B.4.9t C.3.8t D.5.1t
1414. 中版海图水深大于 31m 的, 水上注记注至\_\_\_\_\_。 A.1cm B.0.5m C.0.1m D.整米
1415. 下列接近冰区的征兆中, 哪一个最不可靠? A.水温下降 B.远离陆地, 波浪突然减弱 C.附近无陆地, 出现海象等动物和鸟类 D.出现灰白色反光或薄雾带
1416. A 船位于 ( $00^\circ$ ,  $170^\circ E$ ), B 船位于 ( $00^\circ$ ,  $155^\circ W$ ) 处, 如果 A 船航向  $060^\circ$ , B 船航向  $235^\circ$ , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A. $35^\circ$  右 B. $60^\circ$  右 C.大于  $035^\circ$  D. $30^\circ$  右
1417. 使用现代雷达进行船舶导航时, 为准确无误地识别雷达图像, 首要的工作是: A.改变量程 B.掌握相应海区物标的特征和性质 C.设置识别符号 D.将自动功能改为手动
1418. 某轮罗航向  $060^\circ$ , 磁差  $3^\circ E$ 、自差  $2^\circ E$ , 则右正横处物标的磁方位是: A. $150^\circ$  B. $149^\circ$  C. $155^\circ$  D. $152^\circ$
1419. 某船 2008 年 12 月 12 日在某处航行, 航线上该处海图水深 28.6 米, 该船在 0600 时刻用回声测深仪测得



该处的水深 20.1 米。查该年度中版《潮汐表》该处当日潮汐情况如下：0120 315cm；0754 81cm，则该船的吃水为：  
A.11.8 米 B.8.8 米 C.10.8 米 D.9.8 米

1420. 你船静水航速 10 节，现顶风、顶流，其影响各 2 节，则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节，实际航速为\_\_\_\_\_节。A.6；8 B.6；6 C.10；10 D.8；6

1421. 下重式陀螺罗经在起动过程中，当主轴指北端向子午面靠拢时，阻尼力矩起到\_\_\_\_\_的作用。I、增进其靠拢；II、阻止其靠拢；III、不起作用 A.III B. I C. I 或 II D. II

1422. 船舶航行过时区时，驾驶员应\_\_\_\_\_。A.根据驾驶员间协商拨钟 B.根据船长的命令拨钟 C.立即拨钟 D.拨钟后通知船长

1423. 中版海图新图的出版和发行情况通常刊印在海图的\_\_\_\_\_。A.海图图廓的 4 个角上 B.图廓外下边中间 C.图廓外右下角 D.海图标题栏内

1424. 水深受限时，船舶到达浅滩前，应及时调整吃水，使船舶处于：I、首倾；II、尾倾；III、平吃水 A.III B. II C. II 或 III D. I

1425. 船舶航行时，雷达选择对水真运动显示方式，荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是：A.水上漂浮物 B.同向船 C.小岛等静止的物标 D.同向同速船

1426. 两方位定位时，关于物标的观测顺序，下列哪个说法不正确？A.先测定光灯，后测闪光灯 B.先测弱光灯，后测强光灯 C.先测周期长的灯光，后测周期短的灯光 D.先测首尾方向的物标，后测正横方向的物标

1427. 某轮顺风顶流航行，船速 18 节，流速 2 节，风对船舶航速的影响为 1 节，计程仪改正率+8%，0400 计程仪读数  $L_1=100'.0$ ，则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为：A.138'.9 B.135'.2 C.131'.5 D.127'.8

1428. 船舶在岛礁区航行时，有关“开门”、“关门”说法正确的是：A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，直观且不依赖罗经 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确、直观，只需要借助罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确但需要雷达观测 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确但较费时

1429. 某轮沿极圈（ $66^{\circ} 33'$ ）自东向西航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则实际船位位于在海图上按计程仪航程推算的船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.东面 B.同一点 C.不一定 D.西面

1430. 主要供船舶在海上航行使用，也可供海洋调查、海洋研究参考使用的海图叫做：A.海区总图 B.港湾图 C.参考图 D.航行图

1431. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺，该轮额定光力射程 20 海里，你船眼高 54 英尺，当气象能见度为 10 海里时，该灯塔灯光最大可见距离为：A.大于 18 海里 B.等于 20 海里 C.大于 20 海里 D.等于 18 海里

1432. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.平板组成的角反射体 B.球形物体 C.锥形物体 D.圆柱形物体

1433. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为：A.声相关计程仪 B.绝对计程仪 C.电磁计程仪 D.多普勒计程仪

1434. 下列哪一个不是等角投影的特性？A.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。B.不同点的局部比例尺随经、

纬度的变化而变化。C.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。D.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。

1435. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述,那一个是错误的? A.上为海底的性质,下为海水深度 B.不同深层底质,先上层及其深度,再下层 C.先形容词后底质种类 D.混合底质,则应先写成份多的,后写成份少的

1436. 英版海图图式“ ”表示\_\_\_\_\_。 A.高程基准面到建筑物顶部的高度 B.高程基准面到建筑物基部的高度 C.建筑物的高程 D.建筑物基部到建筑物顶部的高度

1437. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮,其余日子为日潮,该港口为: A.不正规半日潮港 B.不正规日潮港 C.正规日潮港 D.正规半日潮港

1438. 船舶在近海、沿岸航行时通常都采用恒向线航法,这是因为: A.船舶按恒向线航行,操纵方便,且航程增加不多 B.墨卡托海图是等角投影海图,只能使用等角航线 C.恒向线能满足海图的纬度渐长特性 D.恒向线在墨卡托海图上是直线,即两点间最短航程航线

1439. 地球椭圆柱某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.地理经度 B.两点间的东西距 C.地理纬度 D.地理坐标

1440. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。 A.可能不在该图内 B.等于该图的平均纬度 C.等于该图的最高纬度 D.等于该图的最低纬度

1441. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.AB.BC.DD.C

1442. 某轮航行于中国某海区,海图上有如图所示潮流资料,下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. II、III B. I、IV C. II、IV D. I、III

1443. 天文航海中所用的时间计量单位是: A.协调世界时 B.原子时 C.恒星时 D.世界时

1444. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角 $\alpha = 30'$ ,则船与物标的水平距离 D 为: A.9325m B.9.3n mile C.932.5m D.5n mile

1445. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。 A.超折射 B.雷达波束发生绕射 C.大气衰减 D.欠折射

1446. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_\_。 A.赤道 B.任意大圆 C.等纬圈 D.子午圈

1447. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行,发现一标志的灯光节奏如视频中所示,则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A.右侧 B.左侧 C.南方 D.北方

1448. 中版海图图式“船”表示: A.部分船体露出深度基准面的沉船,数字为深度基准面以上的高度 B.干出沉船,数字为干出高度 C.已知深度的水下沉船 D.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船,数字为高程

1449. 纬度大于或等于  $90^\circ$  与月球赤纬之差的地方,\_\_\_\_\_。 A.一天只有一次高潮和一次低潮 B.一天有两次高潮一次低潮 C.一天有一次高潮两次低潮 D.一天有两次高潮和两次低潮

1450. 英版《潮汐表》有以下哪些索引? I、主港索引; II、附港索引; III、地理索引; IV、关键词索引 A. I、

III B. I、II、IV C. II、III D. I、II、III

1451. 某船船速 20kn，航行 1000n mile，需要燃油 120t。现仅存燃油 110t，至中途港尚有 800n mile 的航程，中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油，而后恢复原来船速，问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港？ A.150.2t B.181.9t C.120.4t D.139.8t

1452. 在 GPS 卫星导航系统中，水平方向精度几何因子为： A.VDOP B.HDOP C.TDOP D.GDOP

1453. 大比例尺港泊图可以采用下列哪种投影方式？ I、高斯投影； II、平面图； III、心射投影 A. I、II、III B. II、III C. I、II D. I、III

1454. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时， $360^\circ - GHA =$ \_\_\_\_\_。 A.天体地理位置的北纬 B.天体地理位置的东经 C.天体地理位置的西经 D.天体地理位置的南纬

1455. 中版海图图式“船”表示： A.部分船体露出深度基准面的沉船，数字为深度基准面以上的高度 B.干出沉船，数字为干出高度 C.已知深度的水下沉船 D.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船，数字为高程

1456. 测者眼高为 9m，物标高程为 16m，则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。 A.14.63 B.6.67 C.6.27 D.8.36

1457. 已知标准罗经航向  $094^\circ$ ，标准罗经自差  $-1^\circ$ ，此时，操舵罗经航向为  $100^\circ$ ，则操舵罗经自差为： A.  $-7^\circ$  B.  $+6^\circ$  C.  $-5^\circ$  D.  $+5^\circ$

1458. 在船舶定线制区域进行航线设计时，下列哪种说法是不恰当的？ A.将航线设计在相应的通航分道内 B.尽可能使用深水航路 C.双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 D.设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致

1459. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用： A.自然冷却 B.电风扇冷却 C.循环水冷却 D.空调冷却

1460. 雷达应答器的工作波段大多数是\_\_\_\_\_。 A.S 波段 B.L 波段 C.X 波段 D.C 波段

1461. A 船位于  $(00^\circ, 170^\circ E)$ ，B 船位于  $(00^\circ, 155^\circ W)$  处，如果 A 船航向  $060^\circ$ ，B 船航向  $235^\circ$ ，则 A 船处在 B 船的什么舷角上？ A.  $30^\circ$  右 B.  $35^\circ$  右 C.大于  $035^\circ$  D.  $60^\circ$  右

1462. 在太阳周年视运动中，其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。 A.近日点 B.远日点 C.秋分点 D.春分点

1463. 解决航海实际问题时，将地球形状视为圆球体的有： I、定义地理坐标； II、定义海里； III、绘制简易墨卡托海图； IV、航迹计算中的平均纬度算法； V、航迹计算中的墨卡托算法； VI、设计大圆航线 A.III、IV、V、VI B.III、IV、VI C.II、III、IV、VI D.I、II、III、IV、VI

1464. 下列哪一个不是等角投影的特性？ A.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。 B.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。 C.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。 D.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。

1465. 某轮顺风顺流航行，船速 18 节，流速 2 节，风对船舶航速的影响为 1 节，计程仪改正率  $+8\%$ ，0400 计程仪读数  $L_1 = 100'.0$ ，则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为： A.  $131'.5$  B.  $127'.8$  C.  $135'.2$  D.  $138'.9$

1466. GPS 卫星导航系统可为船舶在\_\_\_\_\_。 I、江河、湖泊提供定位与导航； II、港口及狭窄水道提供定位与导航； III、近海及远洋提供定位与导航 A. II、III B. I、III C. I、II D. I ~ III

1467. 中版海图水深浅于 21m, 水上注记注至\_\_\_\_\_。A.0.5mB.0.1mC.整米 D.1cm
1468. 主、附港的潮时差为“-”, 说明: A.附港位于主港的东面 B.附港位于主港的西面 C.附港高、低潮潮时早于主港 D.附港高、低潮潮时晚于主港
1469. 放在罗经柜两侧支架上的自差校正器是\_\_\_\_\_, 用来校正\_\_\_\_\_。A.佛氏铁, 半圆自差 B.垂直磁棒, 倾斜自差 C.软铁球, 象限自差 D.横磁棒, 半圆自差
1470. 大地水准面与以下哪个面相吻合? A.地球自然表面 B.地球椭圆柱体表面 C.平均海面 D.地球椭球体表面
1471. 混合航线是在有限制纬度情况下的\_\_\_\_\_。A.气候航线 B.气象航线 C.最佳航线 D.最短航程航线
1472. 拟定沿岸航线, 确定航线离岸距离时应考虑下列哪些因素? I、通航密度; II、转向和避让的旋回余地; III、船舶操纵性能; IV、测定船位的难易 A. I、III、IV B. I、II、III C. I~IV D. II~IV
1473. 明礁是指\_\_\_\_\_。A.平均大潮高潮时露出的孤立岩石 B.平均大潮高潮面下, 深度基准面以上的孤立岩石 C.深度基准面适淹的礁石 D.深度基准面以下的孤立岩石
1474. 在英版海图上, 某灯塔图式旁标注“Fl (3) 20s32m20M”, 其中“20M”表示: A.射程 B.灯高 C.顶高 D.比高
1475. 中版《潮汐表》包括下列哪些表? I、主港潮汐预报表; II、潮流预报表; III、调和常数表; IV、差比数和潮信表; V、潮时差与潮高差表 A. I、II、III B. II、III、V C. III、IV、V D. I、II、IV
1476. 利用回声测深仪测量水深时, 若超声波实际传播的速度大于设计声速, 则测深仪显示的水深与实际水深相比\_\_\_\_\_。A.变小 B.相等 C.变大 D.变大变小不一定
1477. 中版图式“”表示: A.沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区 B.深度不明的障碍物 C.鱼栅 D.贝类养殖场
1478. 进港航行, 利用船首的方位叠标导航, 如发现前标偏在后标的右面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.左面, 向左 B.左面, 向右 C.右面, 向右 D.右面, 向左
1479. 海图水面处带下划线的数字表示: A.干出高度 B.深度不准或采自旧水深资料的水深 C.测到一定深度尚未着底的深度 D.实测水深或小比例尺海图上所标水深
1480. 大洋航行, 利用空白定位图进行海图作业是因为: I、缺乏足够的大洋海图; II、大洋上没有物标和碍航物, 且水深足够; III、大洋总图和小比例尺海图的比例尺太小, 海图作业误差太大 A. I B. II C. III D. II、III
1481. 平面投影又称方位投影, 其中透视点在球面的等角方位投影在航海上常被用来绘制: A.半球星图 B.大圆海图 C.墨卡托航海图 D.大比例尺港口图
1482. 某轮计划由  $12^{\circ} 00' .0N, 83^{\circ} 41' .0W$  航行到  $74^{\circ} 29' .8N, 19^{\circ} 12' .5E$ , 则该轮的大圆始航向为: A.  $15^{\circ}$  B.  $75^{\circ}$  C.  $015^{\circ}$  D.  $075^{\circ}$
1483. 沿岸航行, 在没有夜航灯标, 船位较难测定的海区, 离岸距离一般应为: A.  $3\sim 5n\ mile$  B.  $5\sim 10n\ mile$  C.  $10n\ mile$  左右 D.  $15n\ mile$  左右

1484. 海图标题栏通常包括下列哪些内容： I、图名； II、图号； III、图幅； IV、比例尺； V、计量单位； VI、资料来源 A. I ~ V B. II、III、VIC. I ~ IV D. I、IV ~ VI
1485. 下列哪些因素会引起罗经差的改变？ I、地磁异常； II、磁暴； III、装卸磁性矿物； IV、修船 A. I、II B. III、IV C. I ~ IV D. II ~ IV
1486. 多普勒计程仪是应用多普勒效应进行测速和累计航程的，当超声波声源与接收者相互靠近时，接收者接收到的声波频率与声源频率相比\_\_\_\_\_。 A. 变大 B. 变小 C. 相等 D. 无影响
1487. 某轮真航向 178 $\circ$ ，东风，风压差 3 $\circ$ ，东流，流压差 5 $\circ$ ，则该轮的航迹向为： A. 176 $\circ$  B. 170 $\circ$  C. 180 $\circ$  D. 186 $\circ$
1488. 灯质“FIRW”表示： A. 互光灯，一个周期内红、白交替发光，常明不灭 B. 闪光灯有红光弧和白光弧 C. 一个周期内交替闪一次红光和一次白光 D. 闪白光和闪红光
1489. 抑制雷达雨雪干扰的方法有： I、使用 FTC 电路； II、使用圆极化天线； III、使用 S 波段雷达 A. II、III B. I、III C. I、II D. I ~ III
1490. 从新月到上弦，潮差的变化是： A. 逐渐增大 B. 逐渐减小 C. 没有 D. 时大时小
1491. 某轮计划航向 315 $^{\circ}$ ，驶真航向 315 $^{\circ}$ ，连续定位法实测航迹向 310 $^{\circ}$ ，则该轮实测风流压差和修正风流压差后应驶的真航向分别为： A. +5 $^{\circ}$ ，320 $^{\circ}$  B. +5 $^{\circ}$ ，310 $^{\circ}$  C. -5 $^{\circ}$ ，320 $^{\circ}$  D. -5 $^{\circ}$ ，310 $^{\circ}$
1492. 我国某主港某日高潮潮时为 1138，其附港高潮时差为 0150，改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为： A. 1328 B. 1342 C. 0948 D. 1003
1493. 罗兰 C 副台的发射延时包括： A. 编码延时和天波延时 B. 工作延时和基线延时 C. 编码延时和基线延时 D. 编码延时和高压延时
1494. 中版海图，我国沿海系统测量区域采用\_\_\_\_\_为深度基准。 A. 理论最低潮面 B. 天文最低潮面 C. 平均大潮低潮面 D. 平均低低潮面
1495. 某轮罗航向 CC=184 $^{\circ}$ ，测得 A 灯塔罗方位 CB=139 $^{\circ}$  ( $\Delta C=-1^{\circ}$ )，如欲使在第二次观测该灯标时，能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离，则第二次观测的罗方位应为： A. 058 $^{\circ}$  B. 274 $^{\circ}$  C. 238 $^{\circ}$  D. 094 $^{\circ}$
1496. 某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 180 $\circ$ ，陀螺罗经航向 002 $\circ$ ，陀螺罗经差 -2 $\circ$ ，则风流压差为： A. -2 $\circ$  B. +2 $\circ$  C. 0 $\circ$  D. +3 $\circ$
1497. 在 GPS 卫星导航系统中，卫导仪噪声属于： A. 卫星误差 B. 信号传播误差 C. 卫星导航仪误差 D. 几何误差
1498. 半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处小潮日涨潮流第三小时内的平均流速为： A. 2/3kn B. 4/3kn C. 8/3kn D. 2kn
1499. 船舶由西向东过日界线，船钟应： A. 不拨 B. 拨快 1 小时 C. 拨慢 1 小时 D. 拨快 12 小时
1500. 在周日视运动中，太阳中心连续两次在某地\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为 1 视太阳日。 A. 上中天 B. 下中天 C. 视出 D. 视没



1501. 在不同基准比例尺的两张墨卡托海图上, 同一纬度线到赤道的子午线图长 (MP 为该纬度的纬度渐长率) \_\_\_\_\_。A. 与比例尺无关 B. 随比例尺的增加而减小 C. 均为  $MP \times 1'$  经度的图长 D. 仅和纬度渐长率有关
1502. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A. 覆盖全球的电子海图 B. 有边界的电子海图 C. 可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 D. 无边界的电子海图
1503. 由于光点的影响, 会产生测方位的误差, 该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A. 回波离屏幕中心越远, 误差越小 B. 与回波离屏幕中心的距离成正比 C. 与回波离屏幕中心的距离没有关系 D. 回波离屏幕中心越近, 误差越小
1504. 真航向是\_\_\_\_\_。A. 真北和航向线之间的夹角 B. 真北和陀螺北之间的夹角 C. 陀螺北和航向线之间的夹角 D. 真北和方位线之间的夹角
1505. 以下定位精度最差的是: A. 雷达方位距离定位 B. 三方位定位 C. 距离定位 D. 初隐 (显) 方位距离定位
1506. GPS 卫星导航仪电离层折射误差主要在\_\_\_\_\_。A. 两极 B. 纬度方向 C. 经度方向 D. 赤道附近
1507. 地球曲率导致的雷达回波失真, 是由于\_\_\_\_\_。A. 雷达波几乎沿直线传播 B. 雷达水平波束宽度较宽 C. 雷达荧光屏光点直径太大 D. 雷达垂直波束宽度较宽
1508. 实际上, 大潮发生在\_\_\_\_\_。A. 朔望日之前 B. 朔望日之后 C. 月中天 D. 朔望日
1509. 同一时刻不同时区的区时相差\_\_\_\_\_。A. 两地的经差 B. 两地的纬差 C. 两时区中线经度之差 D. 测者的经度
1510. 过东、西两点的垂直圈称为: I、子午圈; II、卯酉圈; III、东西圈 A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III
1511. 造成雷达荧光屏边缘附近雷达回波方位扩展的主要因素是: A. 水平波束宽度 B. CRT 光点直径 C. 脉冲宽度 D. 垂直波束宽度
1512. 某船真航向  $240^\circ$ , 测得某物标真方位  $080^\circ$ , 则该物标的相对方位 (舷角) 为: A.  $220^\circ$  B.  $160^\circ$  C.  $160^\circ$  右 D.  $160^\circ$  左
1513. 过浅滩航行需要候潮时, 船舶过浅滩最佳时机是在当地: A. 高潮后 1 小时 B. 低潮后 1 小时 C. 高潮前 1 小时 D. 低潮前 1 小时
1514. 下列哪种海图不属于航海图? A. 航行图 B. 总图 C. 港湾图 D. 参考图
1515. 两方位定位时, 关于物标的观测顺序, 下列哪个说法不正确? A. 先测首尾方向的物标, 后测正横方向的物标 B. 先测周期长的灯光, 后测周期短的灯光 C. 先测弱光灯, 后测强光灯 D. 先测定光灯, 后测闪光灯
1516. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ , 测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ ), 如欲使在第二次观测该灯标时, 能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离, 则第二次观测的罗方位应为: A.  $238^\circ$  B.  $274^\circ$  C.  $094^\circ$  D.  $058^\circ$
1517. 海浪干扰强弱与雷达工作波长的关系为: A. 波长越短, 强度越弱 B. 波长越长, 强度越强 C. 强弱与波长无关 D. 波长越长, 强度越弱

1518. 某地磁差资料为: Var.  $0^{\circ} 40' E$  (1979), decrease about  $2' .5$  annually, 则该地 1999 年的磁差为: A.  $1^{\circ} 30' EB$ . B.  $0^{\circ} 10' WC$ . C.  $1^{\circ} 05' ED$ . D.  $0^{\circ} 15' W$
1519. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时, 潮时差需进行内插的为: A. 第三卷和第四卷 B. 四卷均要求 C. 第二卷和第三卷 D. 第一卷和第二卷的欧洲各港
1520. 海图高程单位通常在\_\_\_\_\_中加以说明. A. 海图出版和发行情况栏 B. 海图标题栏 C. 小改正栏 D. 图幅尺寸栏
1521. 某轮陀螺航向  $120^{\circ}$ , 陀螺差  $2^{\circ} E$ , 则左正横处物标的真方位是: A.  $032^{\circ}$  B.  $028^{\circ}$  C.  $270^{\circ}$  D.  $030^{\circ}$
1522. AIS 用于船舶避碰, 可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷. A. 假回波 B. 运动模式 C. 量程 D. 显示方式
1523. 航向为  $090^{\circ}$  时, 恒向线与\_\_\_\_\_重合. A. 格林子午圈 B. 子午圈 C. 赤道 D. 等纬圈
1524. 英版《潮汐表》中, 潮高差是\_\_\_\_\_. A. 附港潮高与相应主港潮高之差 B. 平均高潮潮高与低潮潮高之差 C. 平均大潮潮高与低潮潮高之差 D. 相邻高潮潮高与低潮潮高之差
1525. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置. A. 地磁水平分力为零 B. 与地理赤道相重合 C. 磁倾角为零 D. 磁差为零
1526. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中, 不正确的是: A. 水平波束宽度越宽, 干扰越强 B. 脉冲宽度越宽, 干扰越强 C. 海浪较小时, 水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 D. 海浪较大时, 水平极化波引起的干扰较垂直极化波强
1527. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来, 根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A. 东面 B. 南面 C. 西面 D. 北面
1528. 某船夜间航行, 海图上在航线附近距本船约  $7.0$  处有一灯塔标注, 查灯标表得该灯塔的备注栏:  $W000^{\circ} \sim 090^{\circ}$  ( $90^{\circ}$ ), 关于该灯塔灯光下列说法正确的是: A. 当该灯塔位于本船  $000^{\circ} \sim 090^{\circ}$  之间时能见到白光, 可见光范围  $270^{\circ}$  B. 当该灯塔位于本船  $180^{\circ} \sim 270^{\circ}$  之间时能见到白光, 可见光范围  $270^{\circ}$  C. 当该灯塔位于本船  $000^{\circ} \sim 090^{\circ}$  之间时能见到白光, 可见光范围  $90^{\circ}$  D. 当该灯塔位于本船  $180^{\circ} \sim 270^{\circ}$  之间时能见到白光, 可见光范围  $90^{\circ}$
1529. 大比例尺港泊图可以采用下列哪种投影方式? I、高斯投影; II、平面图; III、心射投影 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
1530. 某轮计划航迹向  $092^{\circ}$ , 航区内 N 流, 流压差  $3^{\circ}$ , N 风 5 级, 取风压差  $2^{\circ}$ , 在船的左前方有一小岛, 则到该岛的正横方位是: A.  $001^{\circ}$  B.  $003^{\circ}$  C.  $183^{\circ}$  D.  $181^{\circ}$
1531. 某轮沿某叠标线航行, 图示叠标方位为  $180^{\circ}$ , 罗经航向  $357^{\circ}$ , 罗经差  $-2^{\circ}$ , 则风流压差为: A.  $+2^{\circ}$  B.  $-2^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$  D.  $+5^{\circ}$
1532. 测者眼高为 9m, 物标高程为 16m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里. A. 6.67 B. 6.27 C. 14.63 D. 8.36
1533. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角  $\alpha = 30'$ , 则船与物标的水平距离 D 为: A. 932.5m B. 5n mile C. 9325m D. 9.3n mile
1534. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化, 在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大. A.  $090^{\circ}$  和  $270^{\circ}$  B.  $045^{\circ}$  和  $225^{\circ}$

C.000° 和 180° D.135° 和 315°

1535. 天文航海中所用的时间计量单位是：A.恒星时 B.世界时 C.原子时 D.协调世界时
1536. 中版海图水深浅于 21m，水上注记注至\_\_\_\_\_。A.0.1m B.整米 C.0.5m D.1cm
1537. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化？A.航速和纬度 B.航向 C.方位 D.时间
1538. 在北半球，若两点间的恒向线航向为 245°，则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.小于 245° B.等于 245° C.大于 245° D.无法确定
1539. 船舶停靠在码头上，从开始启动安修茨 4 型罗经到其稳定后，航向记录器所记录的一条曲线可以称为：A.正弦曲线 B.等幅椭圆线 C.阻尼摆动曲线 D.收敛螺旋线
1540. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行，发现一标志的灯光节奏如视频中所示，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A.左侧 B.南方 C.北方 D.右侧
1541. 我国某主港某日高潮潮时为 1138，其附港高潮时差为 0150，改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为：A.1342 B.0948 C.1003 D.1328
1542. 一般情况下，船舶在冰区航行，当有破冰船引航时，航速通常由\_\_\_\_\_指定。I、破冰船；II、本船；III、两船协商 A. I 或 II B. III C. II D. I
1543. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时， $360^\circ - GHA =$ \_\_\_\_\_。A.天体地理位置的东经 B.天体地理位置的西经 C.天体地理位置的南纬 D.天体地理位置的北纬
1544. 英版《潮汐表》中，潮高差是\_\_\_\_\_。A.附港潮高与相应主港潮高之差 B.平均高潮潮高与低潮潮高之差 C.平均大潮潮高与低潮潮高之差 D.相邻高潮潮高与低潮潮高之差
1545. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。A.  $360^\circ$  B.  $360^\circ + 59' .14$  C.  $360^\circ + 53' .8$  D.  $360^\circ + 66' .6$
1546. 船舶航行过时区时，驾驶员应\_\_\_\_\_。A.根据船长的命令拨钟 B.拨钟后通知船长 C.立即拨钟 D.根据驾驶员间协商拨钟
1547. 某轮顺风顶流航行，船速 18 节，流速 2 节，风对船舶航速的影响为 1 节，计程仪改正率+8%，0400 计程仪读数  $L_1 = 100' .0$ ，则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为：A.  $131' .5$  B.  $135' .2$  C.  $138' .9$  D.  $127' .8$
1548. 拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪些因素？I、风流对航行的影响；II、船员技术水平；III、有无避险物标；IV、危险物的测量精度 A. I ~ III B. I ~ IV C. I、II、IV D. I ~ II
1549. 中版海图图式“船”表示：A.干出沉船，数字为干出高度 B.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船，数字为高程 C.部分船体露出深度基准面的沉船，数字为深度基准面以上的高度 D.已知深度的水下沉船
1550. 船舶停靠在码头上，从开始启动安修茨 4 型罗经到其稳定后，航向记录器所记录的一条曲线可以称为：A.正弦曲线 B.等幅椭圆线 C.阻尼摆动曲线 D.收敛螺旋线

1551. 某轮航行于中国某海区,海图上有如图所示潮流资料,下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. I、IV B. II、IV C. II、III D. I、III
1552. 雷达应答器的工作波段大多数是\_\_\_\_\_。 A.X 波段 B.C 波段 C.L 波段 D.S 波段
1553. 若已知两船 M、N 同位于北半球,且 N 船是在 M 船正西 400 海里处,而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ ,则两船所在纬度是: A.同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 B.同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 C.不在同一纬线上 D.同在  $61^{\circ} N$  的纬线上
1554. 海图图幅是指: A.海图图纸的尺寸 B.印刷海图的图版尺寸 C.海图外廓界限尺寸 D.海图内廓界限尺寸
1555. 解决航海实际问题时,将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A. I、II、III、IV、VI B. III、IV、VI C. III、IV、V、VI D. II、III、IV、VI
1556. 关于中分纬度算法的适用范围,下列哪个说法是错误的? A.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 B.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行 C.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 D.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行
1557. 在太阳周年视运动中,其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。 A.远日点 B.近日点 C.秋分点 D.春分点
1558. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警,并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”,此类报警是: A.锚更警 B.距离警 C.到达警 D.偏航警
1559. 已知测者纬度等于  $20^{\circ} N$ ,天体赤纬等于  $25^{\circ} S$ ,该天体上中天的方位为: A.  $090^{\circ}$  B.  $180^{\circ}$  C.  $270^{\circ}$  D.  $000^{\circ}$
1560. 天文航海中所用的时间计量单位是: A.原子时 B.协调世界时 C.世界时 D.恒星时
1561. 雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于\_\_\_\_\_。 I、物标的实际距离; II、物标到间接反射体的距离; III、间接反射体到天线的距离 A. I + III B. I + II + III C. II + III D. I + II
1562. 本船雷达天线海面以上高度 16 米,前方有半径为 2 海里的圆形小岛,四周低,中间为山峰,海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时,雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。 A.离船最远处的岸线 B.山峰 C.山峰与岸线间的某处 D.离船最近的岸线
1563. 在候潮过浅滩时,设船舶吃水为 8.7 米,富裕水深为 0.7 米,浅滩的海图水深为 6.0 米,则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。 A.15.4 B.14 C.2.0 D.3.4
1564. 陆标定位时,有远近不等的数个物标分布在船周围,我们在选取时\_\_\_\_\_。 A.应选用离船远些的物标 B.应考虑夹角适当,不必考虑物标的远近 C.应选用离船近些的物标,且夹角适当 D.应远近搭配选用
1565. 船舶停靠在码头上,从开始启动安修茨 4 型罗经到其稳定后,航向记录器所记录的一条曲线可以称为: A.阻尼摆动曲线 B.正弦曲线 C.等幅椭圆线 D.收敛螺旋线
1566. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.天顶和天底 B.天极 C.N 点和 S 点 D.E 点和 W 点

1567. 下列行星中，离地球最远且可供航海定位的是：A.木星 B.金星 C.火星 D.土星
1568. 船舶在岛礁区航行时，有关“开门”、“关门”说法正确的是：A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确但需要雷达观测 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，直观且不依赖罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确但较费时 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确、直观，只需要借助罗经
1569. GPS 导航仪日常关机后，再次启动时发现导航仪显示的船位错误，并长时间不进行更新，此时应该\_\_\_\_\_。  
A.正确设定 GPS 初始船位 B.关闭 GPS 导航仪后，再重新开机 C.更换导航仪内部的电池 D.清除内部历书，进行冷启动
1570. 利用单物标三方位测定风流合压差时，通过作图可求得\_\_\_\_\_。A.航迹线 B.计划航线平行线 C.航向线平行线 D.航迹线平行线
1571. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于：A.外补偿法 B.电磁补偿法 C.力矩补偿法 D.内补偿法
1572. 某船接近某入口航道，发现海图上有一标志，该船应将该标置于\_\_\_\_\_通过。A.右舷 B.任意一舷 C.远离该标 D.左舷
1573. 实际上，大潮发生在\_\_\_\_\_。A.月中天 B.朔望日 C.朔望日之前 D.朔望日之后
1574. 下列哪种海图不属于航海图？A.总图 B.参考图 C.港湾图 D.航行图
1575. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_，且剩磁\_\_\_\_\_。A.容易；大 B.容易；小 C.不易；大 D.不易；小
1576. 当船位在不同坐标系的海图之间进行转换定位时，应进行经纬度的修正，该修正值通常刊印在海图何处？  
A.海图标题栏的“注意(Note)”栏中 B.图廓外下方 C.图廓外上方 D.图名上方
1577. 船舶在中国沿海航行，傍晚测得东天一星体罗方位，求得其半圆方位的名称是：A.NEB.SEC.SWD.NW
1578. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。A.太阳方位表 B.航海表 C.天体高度方位表 D.航海天文历
1579. 下列天体坐标受地球自转影响的是：A.时角 B.赤经 C.赤纬 D.共轭赤经
1580. 海图水面处直体数字注记的水深数字表示：A.测到一定深度尚未着底的深度 B.干出高度 C.深度不准或采自旧水深资料或小比例尺图的水深 D.实测水深或小比例尺海图上所标水深
1581. 我国沿海航行，真航向  $075^\circ$ ，发现某灯标的真方位为  $050^\circ$ ，下列何种情况下表明你船正处在该标所标示的可航水域？A.标身为黑黄黑横纹 B.该标显示快闪光 (Q) C.显示联快闪加一长闪光 (Q(6)+LFI) D.顶标为两黑色圆锥，尖对尖
1582. 在英版《潮汐表》第三卷和第四卷中印有几张供求任意时潮高和任意潮高的潮时用的曲线图？A.每港一张 B.每主港一张 C.每附港一张 D.一张
1583. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅：I、英版航海通告累积表；II、英版航海通告年度摘要；III、季末版航海通告 A.II B.I 或 II C.III D.I
1584. “高潮间隙”是指\_\_\_\_\_。A.从满月到大潮高潮时的时间间隔 B.两次高潮的时间间隔 C.从月中天到当天第



一个高潮时的时间间隔 D.高潮与低潮的时间间隔

1585. 下列有关陀螺航向度量的说法中, 正确的是: A.由陀螺北顺时针度量到航向线, 度量范围  $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$  B.由陀螺北逆时针度量到航向线, 度量范围  $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$  C.由真北顺时针度量到航向线, 度量范围  $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$  D.由真北逆时针度量到航向线, 度量范围  $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$
1586. 在英版海图上, 某灯塔图式旁标注“Fl (3) 20s32m20M”, 则该灯塔光色是: A.绿色 B.红色 C.白色 D.不能确定
1587. 拟订大洋航线的原则是: A.安全经济 B.航程最短 C.航线顺着洋流 D.航线垂直于等深线
1588. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N, 106^{\circ} 26' .5W$ , 航行到  $52^{\circ} 55' .0N, 173^{\circ} 00' .0E$ , 则该轮的大圆始航向为: A. $041^{\circ}$  B. $319^{\circ}$  C. $049^{\circ}$  D. $311^{\circ}$
1589. 某轮顶流航行, 船速 15 节, 流速 2 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $32' .0$ , 计程仪改正率+10%, 则该轮实际航程为: A. $28' .8$ B. $31' .2$ C. $39' .2$ D. $35' .2$
1590. 沿岸航行, 大船的航线应设计在\_\_\_\_。 I、10m 等深线以外; II、20m 等深线以外; III、水深大于吃水的海区 A.III B. II、III C. I D. II
1591. 在北半球, 若两点间的恒向线航向为  $245^{\circ}$ , 则大圆始航向\_\_\_\_。 A.大于  $245^{\circ}$  B.等于  $245^{\circ}$  C.无法确定 D.小于  $245^{\circ}$
1592. 航向为  $180^{\circ}$  时, 恒向线与\_\_\_\_重合。 A.子午圈 B.格林子午圈 C.赤道 D.等纬圈
1593. 中版海图图式“”表示: A.变色的障碍物 B.变色的海水 C.暗礁 D.干出礁
1594. 利用船位识别物标的方法可以: I、将海图上没有标绘但有导航价值的物标注在海图上; II、将正在航行的他船的位置标注在海图上; III、将新设置的钻井平台标注在海图上 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
1595. 某轮吃水 10 米, 测深时潮高 6 米, 测深仪读数 21 米, 当时的实际水深为: A.31 米 B.37 米 C.25 米 D.5 米
1596. 用雷达观测法实测风流压差, 调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行, 如电子方位线偏在航向线左面  $3^{\circ}$ , 罗经差  $2^{\circ} E$ , 则实测风流压差为: A. $+3^{\circ}$  B. $+5^{\circ}$  C. $-3^{\circ}$  D. $-5^{\circ}$
1597. 利用陆标测定罗经差的方法中, 精度最高的是\_\_\_\_。 A.观测单一陆标方位求罗经差 B.船位已知, 观测灯塔方位求罗经差 C.观测叠标方位求罗经差 D.船位未知, 观测灯塔方位求罗经差
1598. 半圆方向  $150^{\circ} SW$  换算成圆周方向为: A. $210^{\circ}$  B. $240^{\circ}$  C. $330^{\circ}$  D. $300^{\circ}$
1599. 某船夜间航行, 海图上在航线附近距本船约  $7. \dot{0}$  处有一灯塔标注, 查灯标表得该灯塔的备注栏:  $W000^{\circ} \sim 270^{\circ}$  ( $90^{\circ}$ ), 关于该灯塔灯光下列说法正确的是: A.当该灯塔位于本船  $090^{\circ} \sim 180^{\circ}$  之间时能见到白光, 可见光范围  $270^{\circ}$  B.当该灯塔位于本船  $000^{\circ} \sim 270^{\circ}$  之间时能见到白光, 可见光范围  $90^{\circ}$  C.当该灯塔位于本船  $000^{\circ} \sim 270^{\circ}$  之间时能见到白光, 可见光范围  $270^{\circ}$  D.当该灯塔位于本船  $090^{\circ} \sim 180^{\circ}$  之间时能见到白光, 可见光范围  $90^{\circ}$
1600. 有风流影响下, 船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差, 就是当时的\_\_\_\_。 A.罗经差 B.风压差 C.风流压差 D.流压差

1601. 某船以 18kn 航行 1000n mile, 需要燃油 100t。现仅存燃油 80t, 但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港, 该船应采用的船速为: A.17knB.16knC.18knD.15kn
1602. 利用船位识别物标的方法可以: I、将海图上没有标绘但有导航价值的物标注在海图上; II、将正在航行的他船的位置标注在海图上; III、将新设置的钻井平台标注在海图上 A. I、II、III B. I、IIIC. I、II D. II、III
1603. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N, 106^{\circ} 26' .5W$ , 航行到  $52^{\circ} 55' .0N, 173^{\circ} 00' .0E$ , 则该轮的大圆始航向为: A. $041^{\circ}$  B. $311^{\circ}$  C. $049^{\circ}$  D. $319^{\circ}$
1604. 为减小雷达测方位定位误差, 船舶摇摆时, 下述说法\_\_\_\_\_是错的。A.横摇大时, 尽可能选择测正横方向的物标 B.纵摇大时, 尽可能选择测首尾方向的物标 C.船首线宽度应不大于  $0.5^{\circ}$  D.应尽可能选择船舶正平时测量方位
1605. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.ASC 码 B.莫尔斯码 C.ASC II 码 D.格雷码
1606. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.位置线不相交 B.位置线相交 C.连续观测船位点沿直线分布 D.所测物标的距离通过或然船位区
1607. 雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是: I、方位是物标的实际方位; II、距离等于实际距离减去  $CT/2$  (注: T 为脉冲重复周期); III、回波形状严重失真 A. I、III B. I、II C. I~III D. II、III
1608. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上, 明长于暗的灯质为: A.明暗光 B.联明暗光 C.互光 D.等明暗光
1609. 在拓制海图上, 水深“20”, 表示水深为: A.20 拓 B.20 英尺 C.20 米 D.0.2 米
1610. 进港航行, 利用船首的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的右面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.左面, 向右 B.右面, 向左 C.右面, 向右 D.左面, 向左
1611. 在不同的墨卡托海图上, 同一纬度的纬度渐长率\_\_\_\_\_。A.不一定, 取决于 1 赤道里的长度 B.在比例尺大的海图上高 C.相等 D.在比例尺小的海图上高
1612. 陆标定位时, 有远近不等的数个物标分布在船周围, 我们在选取时\_\_\_\_\_。A.应远近搭配选用 B.应考虑夹角适当, 不必考虑物标的远近 C.应选用离船近些的物标, 且夹角适当 D.应选用离船远些的物标
1613. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.船位差的方向和距离 B.推算船位的误差 C.方位定位时物标的真方位 D.船舶与危险物之间的距离
1614. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上, 明长于暗的灯质为: A.明暗光 B.联明暗光 C.互光 D.等明暗光
1615. 在周日视运动中, 太阳由测者\_\_\_\_\_起, 向\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为视时。A.子圈/东 B.子圈/西 C.午圈/西 D.午圈/东
1616. 英版潮汐潮流中, 关于流速前正、负号的说法中正确的是: I、正号一般代表涨潮流向; II、负号一般代表落潮流向; III、正负号代表的具体流向在表中有说明 A. I、II、III B. I、IIIC. II、IIID. I、II
1617. 中分纬度是\_\_\_\_\_。A.起航点与到达点的平均纬度 B.东西距与经差的比值 C.平均纬度 D.两点子午线之间等

纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度

1618. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^\circ$ ，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应：A.适当推迟转向 B.物标正横时转向 C.适当提前转向 D.定位确认抵达预定转向点后转向

1619. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误？A.位置线相交 B.位置线不相交 C.所测物标的距离通过或然船位区 D.连续观测船位点沿直线分布

1620. GPS 卫星导航仪电离层折射误差主要在\_\_\_\_\_。A.赤道附近 B.两极 C.纬度方向 D.经度方向

1621. 两距离定位中，如何判断相交的两点哪一个是观测船位？I、靠近推算船位的点；II、根据物标的大致方位判断；III、根据物标的距离判断；IV、根据之前连续观测的船位的连线 A. I、III、IV B. I、II、IV C. I、II、III、IV D. I、II、III

1622. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据？I、测深线的间距；II、测量时间；III、岸形的描绘；IV、小改正；V、出版国家 A. I ~ V B. I ~ IV C. I、II、IV、V D. II、III、IV

1623. 某轮沿赤道自东向西航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则在海图上按计程仪航程推算的船位位于实际船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.西面 B.不一定 C.东面 D.同一点

1624. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.ASC 码 B.莫尔斯码 C.ASC II 码 D.格雷码

1625. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.锥形物体 B.圆柱形物体 C.球形物体 D.平板组成的角反射体

1626. 某轮由 A 点( $55^\circ \text{N}$ ,  $120^\circ \text{E}$ )航行到 B 点( $65^\circ \text{N}$ ,  $130^\circ \text{E}$ )，则 AB 间的东西距为：A.300 海里 B.344.1 海里 C.600 海里 D.253.6 海里

1627. 下列说法中正确的是\_\_\_\_\_。A.各国采用的大地坐标系不同，主要考虑地球椭球体参数的精度问题 B.无论使用什么样的海图，GPS 中显示的船位与海图中的位置是完全一致的 C.因采用的大地坐标系不同，同一地点在不同版本的海图中经纬度可能不一致 D.不同的大地坐标系，但地理坐标是一样的

1628. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于：A.电磁补偿法 B.力矩补偿法 C.外补偿法 D.内补偿法

1629. 利用单物标三方位测定风流合压差时，通过作图可求得\_\_\_\_\_。A.计划航线平行线 B.航向线平行线 C.航迹线 D.航迹线平行线

1630. 过浅滩航行需要候潮时，船舶过浅滩最佳时机是在当地：A.高潮前 1 小时 B.低潮后 1 小时 C.低潮前 1 小时 D.高潮后 1 小时

1631. 起航点  $35^\circ \text{S}$ ,  $120^\circ \text{E}$ ，到达点  $35^\circ \text{S}$ ,  $150^\circ \text{E}$ ，两点间大圆航线所经过的纬度\_\_\_\_\_。A.大于  $35^\circ \text{S}$  B.无法确定 C.等于  $35^\circ \text{S}$  D.小于  $35^\circ \text{S}$

1632. 船舶停靠在码头上，从开始启动安许茨 4 型罗经到其稳定后，航向记录器所记录的一条曲线可以称为：A.收敛螺旋线 B.阻尼摆动曲线 C.等幅椭圆线 D.正弦曲线

1633. 某轮在狭水道航行，计划航向  $230^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标陀螺方位  $051^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ \text{W}$ ，则该轮应：A.无法确定 B.向左调整航向 C.向右调整航向 D.保持原航向

1634. 在天测罗经差中,当罗经面的倾斜角一定时,所测天体的高度越\_\_\_\_\_,观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_\_。  
I、高/小; II、低/大; III、低/小 A. II B. I 或 II C. III D. I
1635. 利用英版《潮汐表》推算附港潮高时,关于潮高差的求取下列说法正确的是: A.以(主港潮高+主港平均海面季节改正)为引数查表内插求取 B.以(主港潮高+附港平均海面季节改正)为引数查表内插求取 C.以主港潮高为引数,查表内插求取 D.以(主港潮高一主港平均海面季节改正)为引数查表内插求取
1636. 某船由  $45^{\circ} S, 12^{\circ} W$  起航,航行进入东半球,航程不超过 1500 海里,则该船经差的方向为: A.东 B.东、西均可 C.无法判断 D.西
1637. 将世界时时刻刻分成 UT0、UT1 和 UT2 是考虑了\_\_\_\_\_的因素。A.地球公转的速度不均匀 B.地球自转的速度不均匀 C.地球自转 D.地球公转
1638. 某轮由 A 点( $55^{\circ} N, 120^{\circ} E$ )航行到 B 点( $65^{\circ} N, 130^{\circ} E$ ),则 AB 间的东西距为: A.300 海里 B.344.1 海里 C.600 海里 D.253.6 海里
1639. 某船由  $45^{\circ} S, 12^{\circ} W$  起航,航行进入东半球,航程不超过 1500 海里,则该船经差的方向为: A.无法判断 B.东 C.西 D.东、西均可
1640. 中国沿海某半日潮港,涨潮流箭矢上标注 4kn,则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为: A.1kn B.3kn C.4kn D.2kn
1641. 潮差比是\_\_\_\_\_之比。A.主港潮差与附港潮差 B.主港平均潮差与附港平均潮差 C.附港最大潮差与主港最大潮差 D.附港平均潮差与主港平均潮差
1642. 下列不属于船舶交通管理系统主要功能的有: A.交通组织 B.救捞服务 C.信息服务 D.航行协助
1643. 英版《潮汐表》有以下哪些索引? I、主港索引; II、附港索引; III、地理索引; IV、关键词索引 A. II、III B. I、III C. I、II、IV D. I、II、III
1644. 某船真航向  $300^{\circ}$ ,测得某物标真方位  $350^{\circ}$ ,则该物标的相对方位(舷角)为: A. $50^{\circ}$  左 B. $50^{\circ}$  右 C. $290^{\circ}$  右 D. $350^{\circ}$
1645. 为确保船舶航行安全,拟定沿岸航线时,考虑到海图上有关水深和底质的限制,最好应避免: I、孤立的岩礁以及水深变化明显比周围浅的点滩; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域; IV、珊瑚礁附近未经系统扫海测量、水深浅于 100m 的水域 A. I、II、IV B. I~IV C. I~III D. II~IV
1646. 某船夜间航行,海图上在航线附近距本船约 7.0 处有一灯塔标注,查灯标表得该灯塔的备注栏: W000° ~ 270° ( $90^{\circ}$ ),关于该灯塔灯光下列说法正确的是: A.当该灯塔位于本船  $000^{\circ}$  ~  $270^{\circ}$  之间时能见到白光,可见光范围  $90^{\circ}$  B.当该灯塔位于本船  $090^{\circ}$  ~  $180^{\circ}$  之间时能见到白光,可见光范围  $90^{\circ}$  C.当该灯塔位于本船  $090^{\circ}$  ~  $180^{\circ}$  之间时能见到白光,可见光范围  $270^{\circ}$  D.当该灯塔位于本船  $000^{\circ}$  ~  $270^{\circ}$  之间时能见到白光,可见光范围  $270^{\circ}$
1647. 航标的主要作用是: I、指示航道; II、供船舶定位; III、标示危险区; IV、供特殊需要 A. I~IV B. II、III C. I、II D. III、IV
1648. 由起航点  $35^{\circ} N, 120^{\circ} E$  到  $45^{\circ} N, 160^{\circ} E$  的大圆始航向为: A. $060^{\circ}$  B. $059^{\circ}$  C. $072^{\circ}$  D. $080^{\circ}$



1649. 在中版海图中底质的注记方法是：A.在图中海底性质的下面标注着水深 B.海底的性质通常在海图中的“海图标题栏”中予以说明 C.在图中同一海底性质通常以不同图式予以说明 D.在图上水深数字下面，注明海底的性质
1650. 磁罗经在下列哪种情况下不存在自差？A.在新出厂的船上 B.在木船上 C.锚泊船上 D.船在船坞里
1651. 某船航行中发现前方有海图标注，该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.远离该标 B.右侧 C.任意一侧 D.左侧
1652. 接近危险地区或船速 15 节以上，均应\_\_\_\_\_定位时间间隔。A.尽量延长 B.尽量缩短 C.适当缩短 D.不用缩短
1653. 使用六分仪测定已知高度  $H(m)$  的物标的垂直角  $\alpha$ ，求距离(n mile)公式是：A. $D=H \times \operatorname{tg} \alpha / 1852$  B. $D=H \div (1852 \times \operatorname{tg} \alpha)$  C. $D=H \times \sin \alpha / 1852$  D. $D=H \times \cos \alpha / 1852$
1654. 为减小雷达测距船位误差，对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是（在不能同时观测的情况下）：I、先首尾方向，后正横方向；II、先正横方向，后首尾方向；III、与先后次序无关 A.I 或 II B.III C.II D.I
1655. 某船沿极圈（ $66^{\circ} 30' N$ ）航行，已知计程仪改正率为 0.0%，无航行和推算误差，则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.超前 B.落后 C.不一定 D.一致
1656. 某船船速 20kn，航行 1000n mile，需要燃油 120t。现仅存燃油 110t，至中途港尚有 800n mile 的航程，中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油，而后恢复原来船速，问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港？A.181.9t B.139.8t C.120.4t D.150.2t
1657. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1^{\circ}.0$  Southward, Longitude  $0^{\circ}.2$  Westward”字样，GPS 读数为： $33^{\circ} 40^{\prime}.2N, 010^{\circ} 12^{\prime}.5W$ ，则用于海图上定位的数据应为：A. $33^{\circ} 41^{\prime}.2N, 010^{\circ} 12^{\prime}.7W$  B. $33^{\circ} 40^{\prime}.2N, 010^{\circ} 12^{\prime}.5W$  C. $33^{\circ} 39^{\prime}.2N, 010^{\circ} 12^{\prime}.7W$  D. $33^{\circ} 39^{\prime}.2N, 010^{\circ} 12^{\prime}.3W$
1658. 在船舶定线制区域进行航线设计时，下列哪种说法是不恰当的？A.双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 B.将航线设计在相应的通航分道内 C.尽可能使用深水航路 D.设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致
1659. 某轮排水量 15000t，以船速 14kn 航行一天，燃油耗油 30t，在中途港加载 1000t 后，若计划每日燃油消耗量仍是 30t，则船舶航行速度应为：A.15.1kn B.13.8kn C.11.9kn D.17.3kn
1660. 采用方位避险，如所选避险物标和危险物同在航线左侧，且避险物标位于危险物前方，避险方位为  $060^{\circ}$ ，陀螺差  $2^{\circ} W$ ，则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险？A.实测陀螺方位  $060^{\circ}$  B.实测陀螺方位  $058^{\circ}$  C.实测真方位  $062^{\circ}$  D.实测真方位  $058^{\circ}$
1661. 船舶在岛礁区航行时，有关“开门”、“关门”说法正确的是：A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，直观且不依赖罗经 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确、直观，只需要借助罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确但需要雷达观测 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确但较费时
1662. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面  $5^{\circ}$ ，罗经差  $2^{\circ} E$ ，则实测风流压差为：A. $+5^{\circ}$  B. $-5^{\circ}$  C. $+3^{\circ}$  D. $-3^{\circ}$



1663. 大比例尺港泊图可以采用下列哪种投影方式? I、高斯投影; II、平面图; III、心射投影 A. I、III B. I、II C. I、II、III D. II、III

1664. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A. 观测陆标得到的船位的经纬度 B. 填写航海日志的具体时间 C. 海图作业中存在的方位与距离误差 D. 所采用的风和流的资料

1665. 英版海图和灯标表中, 灯质旁括注“in fog”的是指: A. 临时灯灯质 B. 仅在白天显示的灯质 C. 航空灯标 D. 仅在雾天显示的灯质

1666. 已知起航点纬度 $\varphi_1 = 18^\circ 14' .5S$ , 两地间纬差 $D\varphi = 13^\circ 02' .3S$ , 则到达点纬度 $\varphi_2$ 为: A.  $31^\circ 16' .8S$  B.  $05^\circ 12' .2N$  C.  $05^\circ 12' .2S$  D.  $21^\circ 16' .8S$

1667. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A. 多普勒计程仪 B. 电磁计程仪 C. 声相关计程仪 D. 绝对计程仪

1668. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航, 如航行中发现本船位于两标连线的右侧, 表明本船\_\_\_\_\_。A. 已进入航道左侧的浅水区, 应立刻向右转向 B. 行驶在航道内, 应向航行 C. 已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向左转向 D. 已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向右转向

1669. 已知测者纬度等于 $20^\circ N$ , 天体赤纬等于 $25^\circ S$ , 该天体上中天的方位为: A.  $000^\circ$  B.  $090^\circ$  C.  $270^\circ$  D.  $180^\circ$

1670. 关于墨卡托算法正确的是: A. 在大地球体的基础上建立起来的 B. 在地球椭圆体的基础上建立起来的 C. 在地球椭球体的基础上建立起来的 D. 在地球圆球体的基础上建立起来的

1671. 雷达应答器发射的无线电波的极化方式是: I、水平极化; II、垂直极化; III、圆极化 A. I、II、III B. I C. II D. III

1672. 当船位在不同坐标系的海图之间进行转换定位时, 应进行经纬度的修正, 该修正值通常刊印在海图何处? A. 图廓外下方 B. 海图标题栏的“注意(Note)”栏中 C. 图廓外上方 D. 图名上方

1673. 主、附港的潮时差为“-”, 说明: A. 附港高、低潮潮时早于主港 B. 附港位于主港的东面 C. 附港高、低潮潮时晚于主港 D. 附港位于主港的西面

1674. 已知 GPS 的 P 码定位精度为 10m, 则在以下哪种比例尺的海图上可用作图的方法表示该定位精度(海图作业的最高精度为 0.2mm)? A. 1: 100000 B. 1: 1000000 C. 1: 200000 D. 1: 500000

1675. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。I、航海图书总目录; II、英版航海通告累积表; III、英版航海通告年度摘要; IV、季末版航海通告 A. I、II B. I~IV C. II、III D. III、IV

1676. 已知标准罗经航向 $094^\circ$ , 标准罗经自差 $-1^\circ$ , 此时, 操舵罗经航向为 $100^\circ$ , 则操舵罗经自差为: A.  $+5^\circ$  B.  $-5^\circ$  C.  $-7^\circ$  D.  $+6^\circ$

1677. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A. III、IV、V、VI B. II、III、IV、VI C. I、II、III、IV、VI D. III、IV、VI

1678. 某主港潮汐曲线如图, 利用该图可以: A. 求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 B. 求主港低潮潮时和潮高

C.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高 D.求主港高潮潮时和潮高

1679. 罗经点方向 SE/E 换算成圆周方向为: A.123° .75 B.101° .25 C.146° .25 D.068° .75

1680. 拟定沿岸航线, 确定航线离危险物的安全距离时, 应考虑下列哪些因素? I、风流对航行的影响; II、船员技术水平; III、有无避险物标; IV、危险物的测量精度 A. I ~ IV B. I ~ II C. I ~ III D. I、II、IV

1681. 雷达应答器的工作波段大多数是\_\_\_\_\_。 A.X 波段 B.C 波段 C.L 波段 D.S 波段

1682. 中国沿海某半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 4kn, 则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为: A.1kn B.4kn C.3kn D.2kn

1683. 某轮陀螺航向 030°, 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为 297°, 陀螺差 2° E, 则实测风流压差为: A.+3° B.+5° C.-3° D.-5°

1684. 下列天体坐标受地球自转影响的是: A.赤纬 B.共轭赤经 C.时角 D.赤经

1685. 有风流影响下, 船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差, 就是当时的\_\_\_\_\_。 A.流压差 B.风流压差 C.罗经差 D.风压差

1686. 对日潮港来说, 潮差比是指\_\_\_\_\_之比。 A.附港回归潮大的潮差与主港回归潮大的潮差 B.主港平均潮差与附港平均潮差 C.主港回归潮潮差与附港回归潮潮差 D.附港平均潮差与主港平均潮差

1687. 在用六分仪测物标垂直角求距离时, 如果物标的高度 (H)、测者距物标的距离 (D)、测者眼高(e)和物标垂足到岸水线的距离 (d) 满足:  $D \gg H > e$  和  $H > d$ , 则测距误差\_\_\_\_\_。 A. $> 3e$  B. $< 3e$  C. $< 2e$  D. $< e$

1688. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。 A.航海天文历 B.天体高度方位表 C.太阳方位表 D.航海表

1689. 某轮排水量 15000t, 以船速 14kn 航行一天, 燃油耗油 30t, 在中途港加载 1000t 后, 若计划每日燃油消耗量仍是 30t, 则船舶航行速度应为: A.15.1kn B.13.8kn C.17.3kn D.11.9kn

1690. 罗经点方向 NW/N 换算成圆周方向为: A.315° B.337° .5 C.303° .75 D.326° .25

1691. 下列选项哪些不是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. II、III、IV B. I、II C. III、IV D. I

1692. 我船航向 030°, 某船位于我船右舷 10°, 该船航向为 210° 为避让船舶我船转向至 070°, 则此时我船位于该船舷角: A.30° 左 B.10° 左 C.30° 右 D.10° 右

1693. 中版海图图式 “ ” 表示: A.暗礁 B.变色的障碍物 C.干出礁 D.变色的海水

1694. 混合航线是在有限制纬度情况下的\_\_\_\_\_。 A.气象航线 B.气候航线 C.最佳航线 D.最短航程航线

1695. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时, 潮时差需进行内插的为: A.第一卷和第二卷的欧洲各港 B.第二卷和第三卷 C.第三卷和第四卷 D.四卷均要求

1696. 英版海图图式中, 灯质缩写“iso”表示: A.等明暗光 B.混合联闪光 C.联闪光 D.明暗光
1697. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中, 不正确的是: A.垂直波束越大, 干扰越强 B.天线高度越高, 干扰越强 C.脉冲宽度越窄, 干扰越强 D.天线转速越慢, 干扰越强
1698. 墨卡托航法最可能出现较大误差是在\_\_\_\_\_。A.高纬度海区 B.中纬度海区 C.赤道附近 D.低纬度海区
1699. DS-50 型多普勒计程仪, 其海底跟踪的深度范围为龙骨下\_\_\_\_\_米。A.1~200 B.2~400 C.1~400 D.2~200
1700. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行, 发现海图上有如下标志, 则: A.该浮标系统属于 A 系统, 应该把该标放在本船右舷航行 B.该浮标系统属于 B 系统, 应该把该标放在本船右舷航行 C.该浮标系统属于 A 系统, 应该把该标放在本船左舷航行 D.该浮标系统属于 B 系统, 应该把该标放在本船左舷航行
1701. 在同一张墨卡托海图上, 设 1855m 的地面长度的赤道图长为 1cm, 则在 30° 纬度线上, 1855m 地面长度的图长约为: A.0.5cm B.0.866cm C.1.155cm D.1cm
1702. 下列有关陀螺罗经误差的说法中, 错误的是: A.速度误差与船舶所在地的纬度无关 B.第一类冲击误差在船舶机动终了后约 1 小时即可消失 C.采用垂直轴阻尼法的陀螺罗经产生纬度误差 D.采用外补偿法消除速度误差时, 陀螺罗经主轴的原稳定位置不变
1703. 天文三角形的三个角是: A.天体时角、天体方位角和天体极距 B.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体方位角、天体时角和天体赤纬
1704. 由于光点的影响, 会产生测方位的误差, 该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离没有关系 B.回波离屏幕中心越近, 误差越小 C.与回波离屏幕中心的距离成正比 D.回波离屏幕中心越远, 误差越小
1705. 实际测得的物标垂直角 $\beta$  与公式中的垂直角 $\alpha$  不等的主要原因是: A.吃水的影响 B.六分仪的观测误差 C.测者具有一定的眼高 D.船舶摇摆的影响
1706. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.推算船位的误差 B.船位差的方向和距离 C.船舶与危险物之间的距离 D.方位定位时物标的真方位
1707. 下列有关陀螺航向度量的说法中, 正确的是: A.由真北顺时针度量到航向线, 度量范围 000° ~ 360° B.由真北逆时针度量到航向线, 度量范围 000° ~ 360° C.由陀螺北逆时针度量到航向线, 度量范围 000° ~ 360° D.由陀螺北顺时针度量到航向线, 度量范围 000° ~ 360°
1708. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船左舷通过 B.应远离该灯浮通过 C.应从该灯任意一侧通过 D.将灯浮置于本船右舷通过
1709. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺, 该轮额定光力射程 20 海里, 你船眼高 54 英尺, 当气象能见度为 10 海里时, 该灯塔灯光最大可见距离为: A.大于 18 海里 B.等于 20 海里 C.等于 18 海里 D.大于 20 海里
1710. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II B. I、II、III C. I、III D. II、III
1711. 某轮计划航迹向 092o, 航区内 N 流, 流压差 3o, N 风 5 级, 取风压差 2o, 在船的左前方有一小岛, 则到

该岛的正横方位是：A.001oB.181oC.003oD.183o

1712. 已知测者纬度等于  $20^{\circ} N$ ，天体赤纬等于  $25^{\circ} S$ ，该天体上中天的方位为：A.  $000^{\circ}$  B.  $180^{\circ}$  C.  $270^{\circ}$  D.  $090^{\circ}$
1713. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为：A. 电磁计程仪 B. 绝对计程仪 C. 多普勒计程仪 D. 声相关计程仪
1714. 某主港潮汐曲线如图，利用该图可以：A. 求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 B. 求主港低潮潮时和潮高 C. 求主港高潮潮时和潮高 D. 求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高
1715. 中版海图图式“ ”表示：A. 经扫海或潜水员探测的障碍物 B. 高出平均大潮高潮面的障碍物 C. 已知高度的障碍物 D. 已知最浅深度的障碍物
1716. 船舶由东向西过日界线，船钟应：A. 拨慢 1 小时 B. 不拨 C. 拨慢 12 小时 D. 拨快 1 小时
1717. 沿岸航行选择转向物标时，应选择下列哪个物标？A. 灯塔 B. 灯船 C. 平坦的岬角 D. 浮标
1718. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^{\circ}$ ，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应：A. 适当提前转向 B. 物标正横时转向 C. 定位确认抵达预定转向点后转向 D. 适当推迟转向
1719. 船舶对水航速  $V_L$ ，对地航速  $V_G$ ，船速  $V_E$ ，如果  $V_G < V_L < V_E$ ，则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下。A. 顺风顺流 B. 顶风顺流 C. 顶风顶流 D. 顺风顶流
1720. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差，随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A. 有时增大，有时变小 B. 不变 C. 减小 D. 增大
1721. 雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是：I、方位是物标的实际方位；II、距离等于实际距离减去  $CT/2$ （注：T 为脉冲重复周期）；III、回波形状严重失真 A. I、II B. II、III C. I ~ III D. I、III
1722. 英版潮汐潮流中，关于流速前正、负号的说法中正确的是：I、正号一般代表涨潮流向；II、负号一般代表落潮流向；III、正负号代表的具体流向在表中有说明 A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III
1723. 明礁是指\_\_\_\_\_。A. 平均大潮高潮时露出的孤立岩石 B. 深度基准面适淹的礁石 C. 平均大潮高潮面下，深度基准面以上的孤立岩石 D. 深度基准面以下的孤立岩石
1724. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A. 天顶和天底 B. 天极 C. N 点和 S 点 D. E 点和 W 点
1725. 要了解有关冰的术语，冰区操作等冰区航行知识可查阅：A. 英版航路设计图 B. 英版《航路指南》 C. 英版《世界大洋航路》 D. 英版《航海员手册》
1726. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据？I、测深线的间距；II、测量时间；III、岸形的描绘；IV、小改正；V、出版国家 A. I ~ V B. I ~ IV C. II、III、IV D. I、II、IV、V
1727. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A. 有边界的电子海图 B. 可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 C. 无边界的电子海图 D. 覆盖全球的电子海图
1728. 6 月 22 日，测者纬度  $\varphi = 30^{\circ} N$ ，太阳的中天高度等于：A.  $36^{\circ} 33'$  B.  $30^{\circ}$  C.  $83^{\circ} 27'$  D.  $60^{\circ}$



1729. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A. II B. I C. I、II、III D. III
1730. 6月22日, 测者纬度 $\varphi = 30^\circ \text{N}$ , 太阳的中天高度等于: A.  $36^\circ 33'$  B.  $30^\circ$  C.  $60^\circ$  D.  $83^\circ 27'$
1731. 船舶停靠在码头上, 从开始启动安修茨4型罗经到其稳定后, 航向记录器所记录的一条曲线可以称为: A. 等幅椭圆线 B. 收敛螺旋线 C. 阻尼摆动曲线 D. 正弦曲线
1732. 磁罗经罗盆内混合液体中放入酒精其作用是: A. 稀释 B. 降低比重 C. 消毒 D. 降低结冰点
1733. 某轮由A点( $55^\circ \text{N}, 120^\circ \text{E}$ )航行到B点( $65^\circ \text{N}, 130^\circ \text{E}$ ), 则AB间的东西距为: A. 300海里 B. 600海里 C. 344.1海里 D. 253.6海里
1734. 用雷达观测法实测风流压差, 调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行, 如电子方位线偏在航向线左面 $5^\circ$ , 罗经差 $2^\circ \text{E}$ , 则实测风流压差为: A.  $+5^\circ$  B.  $-5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $+3^\circ$
1735. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中, 正确的是\_\_\_\_\_。A. 近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 B. 荧光屏越大, 方位扩展就越大 C. 荧光屏越大, 方位扩展就越小 D. 远处回波扩展的实际距离大
1736. 中分纬度是\_\_\_\_\_。A. 起航点与到达点的平均纬度 B. 东西距与经差的比值 C. 平均纬度 D. 两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度
1737. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I~V B. I~IV C. II、III、IV D. I、II、IV、V
1738. 某轮陀螺航向 $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为 $297^\circ$ , 陀螺差 $2^\circ \text{E}$ , 则实测风流压差为: A.  $+5^\circ$  B.  $-5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $+3^\circ$
1739. 某船以18kn航行1000n mile, 需要燃油100t。现仅存燃油80t, 但至目的港尚有1200n mile的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港, 该船应采用的船速为: A. 17kn B. 16kn C. 18kn D. 15kn
1740. 灯质“AIFIRW”表示: A. 闪光灯有红光弧和白光弧 B. 互光灯, 一个周期内红、白交替发光, 常明不灭 C. 闪白光和闪红光 D. 一个周期内交替闪一次红光和一次白光
1741. 英版海图图式“Sh”表示: A. 珊瑚 B. 贝壳 C. 粘土 D. 泥
1742. 船舶在岛礁区航行时, 利用物标“串视”的方法转向、避险, 其实质是利用\_\_\_\_\_来转向避险。A. 距离位置线 B. 垂直角位置线 C. 水平角位置线 D. 方位叠标位置线
1743. 中版《潮汐表》包括下列哪些表? I、主港潮汐预报表; II、潮流预报表; III、调和常数表; IV、差比数和潮信表; V、潮时差与潮高差表 A. I、II、III B. I、II、IV C. III、IV、V D. II、III、V
1744. 实际测得的物标垂直角 $\beta$ 与公式中的垂直角 $\alpha$ 不等的主要原因是: A. 吃水的影响 B. 测者具有一定的眼高 C. 船舶摇摆的影响 D. 六分仪的观测误差
1745. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时, 潮时差需进行内插的为: A. 第三卷和第四卷 B. 四卷均要求 C. 第二卷和



第三卷 D.第一卷和第二卷的欧洲各港

1746. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行,发现海图上有如下标志,则: A.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船左舷航行 B.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船右舷航行 C.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船右舷航行 D.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船左舷航行
1747. 若从安许茨 4 型罗经贮液缸抽出支承液体,再加入同量的甘油,则支承液体的\_\_\_\_\_。A.浮力减小 B.浮力增加 C.导电率增加 D.导电率不变
1748. 已知主港高潮时为 0913,且主附港时差资料见下表,则对应该主港高潮时的附港潮时差为: A.-0039 B.-0018C.0039D.0018
1749. 大圆海图上的直线是: A.方位线 B.大圆弧 C.恒位线 D.恒向线
1750. 由于荧光屏光点直径导致的回波变形在\_\_\_\_\_最大。A.距荧光屏中心二分之一处 B.距荧光屏中心三分之二处 C.荧光屏中心附近 D.荧光屏边缘附近
1751. 在雷达上,二次扫描回波的距离比物标的实际距离\_\_\_\_\_。(c 为雷达波传播的速度;T 为雷达的脉冲重复周期) A.远  $c \cdot T/2$  B.近  $c \cdot TC$  C.远  $c \cdot TD$  D.近  $c \cdot T/2$
1752. 有风流影响下,船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差,就是当时的\_\_\_\_\_。A.风流压差 B.流压差 C.风压差 D.罗经差
1753. 我船航向  $180^\circ$ ,某船位于我船右舷  $30^\circ$ ,若该船航向为  $350^\circ$ ,则我船位于该船舷角: A. $150^\circ$  左 B. $150^\circ$  右 C. $40^\circ$  右 D. $30^\circ$  右
1754. 采用下列不同材料的物体,其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_\_。A.木质 B.海水 C.金属 D.石头
1755. 中版海图水深浅于 21m,水上注记注至\_\_\_\_\_。A.整米 B.0.1mC.1cmD.0.5m
1756. 某轮顺风顺流航行,船速 18 节,流速 2 节,风对船舶航速的影响为 1 节,计程仪改正率+8%,0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ ,则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A. $127' .8$ B. $135' .2$ C. $131' .5$ D. $138' .9$
1757. 下列有关航线选择的说法中,哪一个正确? A.航程最短,不一定航时最省 B.应尽可能使船舶一路顺流 C.充分考虑流的顺逆,可不考虑风的情况 D.应尽可能使船舶一路顺风
1758. 纬度大于或等于  $90^\circ$  与月球赤纬之差的地方,\_\_\_\_\_。A.一天有一次高潮两次低潮 B.一天有两次高潮一次低潮 C.一天有两次高潮和两次低潮 D.一天只有一次高潮和一次低潮
1759. 海图图幅是指: A.海图内廓界限尺寸 B.海图外廓界限尺寸 C.海图图纸的尺寸 D.印刷海图的图版尺寸
1760. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II、III B. I、IIIC. II、IIID. I、II
1761. 你船无风无流时船速为 10 节,现顺风顺流各 2 节,则电磁计程仪显示的航速应为\_\_\_\_\_;多普勒计程仪显示的对地航速应为\_\_\_\_\_。A.10 节, 12 节 B.12 节, 14 节 C.14 节, 12 节 D.10 节, 14 节

1762. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.雷达波束发生绕射 B.欠折射 C.超折射 D.大气衰减
1763. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述,那一个是错误的? A.上为海底的性质,下为海水深度 B.先形容词后底质种类 C.混合底质,则应先写成份多的,后写成份少的 D.不同深层底质,先上层及其深度,再下层
1764. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角 $\alpha = 30'$ ,则船与物标的水平距离 D 为: A.9.3n mile B.5n mile C.9325m D.932.5m
1765. 在首向上相对运动显示方式时,船首线指零误差超过\_\_\_\_\_,应进行调整。A. $\pm 5^\circ$  B. $\pm 1^\circ$  C. $\pm 2^\circ$  D. $\pm 3^\circ$
1766. 采用方位避险,如所选避险物标和危险物同在航线右侧,且避险物标位于危险物前方,避险方位为 $060^\circ$ ,陀螺差 $2^\circ W$ ,则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测真方位 $058^\circ$  B.实测陀螺方位 $058^\circ$  C.实测真方位 $062^\circ$  D.实测陀螺方位 $060^\circ$
1767. 某轮计划航迹向 $092^\circ$ ,航区内 N 流,流压差 $3\text{o}$ ,N 风 5 级,取风压差 $2\text{o}$ ,在船的左前方有一小岛,则到该岛的正横方位是: A. $001^\circ$  B. $181^\circ$  C. $003^\circ$  D. $183^\circ$
1768. 某轮顺风顺流航行,船速 18 节,流速 2 节,风对船舶航速的影响为 1 节,计程仪改正率 $+8\%$ ,0400 计程仪读数 $L_1 = 100'.0$ ,则 2 小时后绝对计程仪读数 $L_2$ 为: A. $127'.8$  B. $135'.2$  C. $131'.5$  D. $138'.9$
1769. 拟定沿岸航线,确定航线离危险物的安全距离时,应考虑下列哪些因素? I、风流对航行的影响; II、船员技术水平; III、有无避险物标; IV、危险物的测量精度 A. I ~ III B. I、II、IV C. I ~ IV D. I ~ II
1770. 中版海图图式“船”表示: A.已知深度的水下沉船 B.干出沉船,数字为干出高度 C.部分船体露出深度基准面的沉船,数字为深度基准面以上的高度 D.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船,数字为高程
1771. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中,不正确的是: A.脉冲宽度越宽,干扰越强 B.海浪较小时,水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 C.水平波束宽度越宽,干扰越强 D.海浪较大时,水平极化波引起的干扰较垂直极化波强
1772. 下列哪种投影方式中满足:“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线;纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”? A.正圆柱投影 B.圆锥投影 C.平面投影 D.横圆柱投影
1773. 本船雷达天线海面以上高度 16 米,前方有半径为 2 海里的圆形小岛,四周低,中间为山峰,海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时,雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰 B.山峰与岸线间的某处 C.离船最近的岸线 D.离船最远处的岸线
1774. 下列选项哪些是光栅扫描海图(Raster charts)所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I B. I、II、III、IV C. III、IV D. I、II
1775. 把一定时间内测得的几个观测船位,用平差的方法以直线“连接”,该直线的方向与真航向之差即为风流压差,这种测定风流压差的方法为: A.正横方位法 B.叠标导航法 C.连续定位法 D.雷达观测法
1776. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A.自然冷却 B.空调冷却 C.循环水冷却 D.电风扇冷却

1777. 在我国闽、浙沿海，由于台风的影响，常常使实际水位高于潮汐表的预报，这种现象称之为：A.涨潮 B.减水 C.增水 D.落潮
1778. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航，如航行中发现本船位于两标连线的右侧，表明本船\_\_\_\_\_。A.已进入航道左侧的浅水区，应立刻向右转向 B.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向右转向 C.行驶在航道内，应保向航行 D.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向左转向
1779. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能？A.数据评估 B.支持联合行动 C.信息服务 D.引航服务
1780. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用：A.空调冷却 B.自然冷却 C.循环水冷却 D.电风扇冷却
1781. 你船静水航速 10 节，现顶风、顶流，其影响各 2 节，则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节，实际航速为\_\_\_\_\_节。A.10；10B.6；6C.8；8D.6；8
1782. 本船雷达天线海面以上高度 16 米，前方有半径为 2 海里的圆形小岛，四周低，中间为山峰，海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时，雷达荧光屏上该岛回波的内缘（离船最近处）对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰 B.山峰与岸线间的某处 C.离船最远处的岸线 D.离船最近的岸线
1783. 按照 AIS 性能指标要求，能够为船载 AIS 提供速度信息的设备是：A.罗经 B.ARPAC.计程仪 D.GPS 导航仪
1784. 目前世界各授时台播发无线电对时时号，它们的详细资料可从下面哪些表册中查取：I、英版《航路指南》；II、英版《无线电信号表》第 II 卷；III、我国《航海天文历》附表；IV、《航海表》A.II、III、IV B.II、IIIC.I、II D.I、II、III
1785. 某轮沿某叠标线航行，图示叠标方位为  $180^{\circ}$ ，罗经航向  $357^{\circ}$ ，罗经差  $-2^{\circ}$ ，则风流压差为：A.  $+5^{\circ}$  B.  $-2^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$  D.  $+2^{\circ}$
1786. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺，该轮额定光力射程 20 海里，你船眼高 54 英尺，当气象能见度为 10 海里时，该灯塔灯光最大可见距离为：A.大于 18 海里 B.大于 20 海里 C.等于 18 海里 D.等于 20 海里
1787. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.填写航海日志的具体时间 B.海图作业中存在的方位与距离误差 C.所采用的风和流的资料 D.观测陆标得到的船位的经纬度
1788. AIS 可以用于船与船之间的\_\_\_\_\_。I、识别；II、监视；III、避碰；IV、定位；V、通信 A.I~III B.I~IV C.I、III、IV D.I~IV
1789. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.大气衰减 B.欠折射 C.超折射 D.雷达波束发生绕射
1790. 影响自由陀螺仪主轴不能稳定指北的最主要因素是：A.陀螺仪本身的特性 B.在陀螺仪主轴上外加力矩 C.地球自转角速度的水平分量 D.地球自转角速度的垂直分量
1791. 我船航向  $180^{\circ}$ ，某船位于我船右舷  $30^{\circ}$ ，若该船航向为  $350^{\circ}$ ，则我船位于该船舷角：A.  $40^{\circ}$  右 B.  $30^{\circ}$  右 C.  $150^{\circ}$  左 D.  $150^{\circ}$  右
1792. 观测单一陆标方位求磁罗经自差，若没有准确船位，需要观测 8 个航向上物标罗方位，此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.200B.100C.20D.50

1793. 纬度大于或等于  $90^\circ$  与月球赤纬之差的地方, \_\_\_\_\_. A.一天有两次高潮一次低潮 B.一天只有一次高潮和一次低潮 C.一天有一次高潮两次低潮 D.一天有两次高潮和两次低潮
1794. 航行中船舶一般是用\_\_\_\_\_测定航速的。A.相对计程仪 B.绝对计程仪 C.雷达 D.GPS
1795. 下列哪一个不是等角投影的特性? A.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。B.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。C.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。D.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。
1796. 天文航海中所用的时间计量单位是: A.世界时 B.协调世界时 C.恒星时 D.原子时
1797. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.DB.BC.CD.A
1798. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时, 导航仪\_\_\_\_\_. I、显示 GPS 船位; II、显示推算船位; III、不能够显示船位 A.III B. II C. I 或 III D. I
1799. 岛礁区航行, 利用物标“串视”的方法转向、避险, 其实质是利用\_\_\_\_\_来转向避险。A.方位位置线 B.距离叠标位置线 C.距离位置线 D.方位叠标位置线
1800. 间接反射回波与真回波相比\_\_\_\_\_. A.方位相同, 距离不同 B.方位、距离均不同 C.方位、距离均相同 D.方位不同, 距离相同
1801. 利用等高线识别物标时, 草绘间断线\_\_\_\_\_. A.不说明高程但反映山形, 应加以利用 B.既不能说明高程也不反映山形, 无参考价值 C.视当时航行情况决定是否利用 D.既说明高程也反映山形, 应加以利用
1802. 主要供船舶在海上航行使用, 也可供海洋调查、海洋研究参考使用的海图叫做: A.海区总图 B.参考图 C.航行图 D.港湾图
1803. 通常情况下, 实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_. A.等于 0 B.小于 0 C.大于 0 D.无法确定
1804. 测者眼高为 16m, 物标高程为 25m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.8.36 B.18.81 C.6.27 D.10.45
1805. 产生雷达回波大小失真的原因, 不包括\_\_\_\_\_. A.荧光屏光点直径 B.脉冲宽度 C.水平波束宽度 D.垂直波束宽度
1806. 某轮沿极圈 ( $66^\circ 33'$ ) 自东向西航行, 无航行误差, 计程仪改正率为 0.0%, 则实际船位位于在海图上按计程仪航程推算的船位的 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_. A.不一定 B.西面 C.同一点 D.东面
1807. 下述有关回声测深仪的说法中, 不正确的是: A.测深仪的最小测量深度取决于发射脉冲宽度 B.风浪大, 船舶摇摆剧烈时将无法进行测深 C.浅水测深时, 应以回波信号带的后沿读出水深 D.船舶长期停泊, 应每隔半个月对测深仪通电一次
1808. 墨卡托航法最可能出现较大误差是在\_\_\_\_\_. A.赤道附近 B.高纬度海区 C.低纬度海区 D.中纬度海区
1809. 平潮是\_\_\_\_\_. A.低潮发生后潮汐停止升降的现象 B.潮汐停止升降的时候 C.平流的时候 D.高潮发生后潮汐停止升降的现象

1810. 过东、西两点的垂直圈称为： I、子午圈； II、卯酉圈； III、东西圈 A. I、II B. II、III C. I、II、III D. I、III
1811. 夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快(3)5秒，表明其\_\_\_\_\_存在危险物。 A. 东侧 B. 北侧 C. 南侧 D. 西侧
1812. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。 A.  $360^{\circ} + 59'$  .14 B.  $360^{\circ} + 66'$  .6 C.  $360^{\circ} + 53'$  .8 D.  $360^{\circ}$
1813. 多普勒计程仪测速精度为： A.  $\pm 0.01$  节 B.  $\pm 2$  节 C.  $\pm 1$  节 D.  $\pm 0.05$  节
1814. 世界时是建立在\_\_\_\_\_基础上的时间系统。 A. 原子能级跃迁频率 B. 太阳周年视运动 C. 地球公转运动 D. 地球自转运动
1815. IALA 浮标制度规定 B 区域左侧标的形状和颜色为： A. 红色锥形 B. 红色罐形 C. 绿色罐形 D. 绿色锥形
1816. 某地磁差资料为：磁差偏西  $0^{\circ} 30'$  (1997)，年差  $-2'$  .0，则该地 2007 年的磁差为： A.  $0^{\circ} 50'$  WB.  $0^{\circ} 50'$  EC.  $0^{\circ} 10'$  ED.  $0^{\circ} 10'$  W
1817. 由测者午圈起，沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度，从  $0^{\circ} \sim 180^{\circ}$  计算称为： A. 天体半圆地方时角 B. 天体圆周方位角 C. 天体圆周地方时角 D. 天体半圆方位角
1818. 半圆方向  $150^{\circ}$  SW 换算成圆周方向为： A.  $330^{\circ}$  B.  $300^{\circ}$  C.  $240^{\circ}$  D.  $210^{\circ}$
1819. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。 A. 与地理赤道相重合 B. 磁差为零 C. 地磁水平分力为零 D. 磁倾角为零
1820. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。 A. 提早约 8min B. 晚约 8min C. 提早约 4min D. 晚约 4min
1821. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。 (点击放大) A. BB. DC. CD. A
1822. 在 GPS 卫星导航系统中，水平方向精度几何因子为： A. GDOP B. VDOP C. TDOP D. HDOP
1823. 解决航海实际问题时，将地球形状视为圆球体的有： I、定义地理坐标； II、定义海里； III、绘制简易墨卡托海图； IV、航迹计算中的平均纬度算法； V、航迹计算中的墨卡托算法； VI、设计大圆航线 A. III、IV、VI B. I、II、III、IV、VI C. II、III、IV、VI D. III、IV、V、VI
1824. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化？ A. 时间 B. 方位 C. 航速和纬度 D. 航向
1825. 在我国闽、浙沿海，由于台风的影响，常常使实际水位高于潮汐表的预报，这种现象称之为： A. 涨潮 B. 落潮 C. 减水 D. 增水
1826. 中版海图水深浅于 21m，水上注记注至\_\_\_\_\_。 A. 0.1m B. 整米 C. 1cm D. 0.5m
1827. 某船真航向为  $000^{\circ}$ ，海区北北风 6 级，则风舷角为： A.  $120^{\circ}$  B.  $90^{\circ}$  C.  $180^{\circ}$  D.  $0^{\circ}$
1828. 当天体格林时角  $GHA > 180^{\circ}$  时， $360^{\circ} - GHA =$ \_\_\_\_\_。 A. 天体地理位置的北纬 B. 天体地理位置的东经 C.



天体地理位置的南纬 D.天体地理位置的西经

1829. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为-0150, 改正值为 15. 该附港当日的高潮潮时为:  
A.1328B.0948C.1342D.1003

1830. 目前世界各授时台播发无线电对时时号, 它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》A.II、III、IVB.II、IIIC.I、II、IIID.I、II

1831. 下列哪一个不是等角投影的特性? A.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。B.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。C.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。D.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。

1832. 在下列定位方法中, 一般最准确的方法是: A.两距离定位 B.三距离定位 C.三方位定位 D.两方位定位

1833. 某轮计划航迹向 092o, 航区内 N 流, 流压差 3o, N 风 5 级, 取风压差 2o, 在船的左前方有一小岛, 则到该岛的正横方位是: A.183oB.001oC.181oD.003o

1834. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述, 那一个是错误的? A.上为海底的性质, 下为海水深度 B.先形容词后底质种类 C.混合底质, 则应先写成份多的, 后写成份少的 D.不同深层底质, 先上层及其深度, 再下层

1835. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.观测陆标得到的船位的经纬度 B.海图作业中存在的方位与距离误差 C.所采用的风和流的资料 D.填写航海日志的具体时间

1836. 英版《潮汐表》中, 潮高差是\_\_\_\_\_。A.附港潮高与相应主港潮高之差 B.平均高潮潮高与低潮潮高之差 C.平均大潮潮高与低潮潮高之差 D.相邻高潮潮高与低潮潮高之差

1837. 某主港潮汐曲线如图, 利用该图可以: A.求主港高潮潮时和潮高 B.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 C.求主港低潮潮时和潮高 D.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高

1838. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t. 现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中途港至目的港还有 1200mile. 船舶计划加速 1kn 到中途港加油, 而后恢复原来船速, 问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港? A.150.2tB.120.4tC.139.8tD.181.9t

1839. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中, 不正确的是: A.水平波束宽度越宽, 干扰越强 B.脉冲宽度越宽, 干扰越强 C.海浪较小时, 水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 D.海浪较大时, 水平极化波引起的干扰较垂直极化波强

1840. 某主港高潮潮高 3.0m, 查得潮高差资料如下表, 则与所给主港潮高对应的附港潮高差为:  
A.+0.7mB.+0.6mC.+0.5m D.+0.8m

1841. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II、IIIB. I、IIIC. I、IID. II、III

1842. 对于半日潮的水域, 往复流的最大流速一般出现在: A.转流后 3 小时 B.转流前 1 小时 C.转流时间 D.转流后 1 小时

1843. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为:  
A.1342B.1328C.0948D.1003
1844. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A.空调冷却 B.自然冷却 C.电风扇冷却 D.循环水冷却
1845. 一年中视太阳日的长短逐日不一致的主要原因是: A.地球公转的速度不均匀 B.地球自转的速度不均匀 C.地球公转 D.地球自转
1846. 在拓制海图上, 水深“20”, 表示水深为: A.20 米 B.20 拓 C.0.2 米 D.20 英尺
1847. 为确保船舶航行安全, 拟定沿岸航线时, 考虑到海图上有关水深和底质的限制, 最好应避免: I、孤立的岩礁以及水深变化明显比周围浅的点滩; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域; IV、珊瑚礁附近未经系统扫海测量、水深浅于 100m 的水域 A. I ~ IV B. I、II、IV C. I ~ III D. II ~ IV
1848. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.连续观测船位点沿直线分布 B.所测物标的距离通过或然船位区 C.位置线相交 D.位置线不相交
1849. 某船由 45° S, 12° W 起航, 航行进入东半球, 航程不超过 1500 海里, 则该船经差的方向为: A.东 B.东、西均可 C.西 D.无法判断
1850. “高潮间隙”是指\_\_\_\_。A.两次高潮的时间间隔 B.从月中天到当天第一个高潮时的时间间隔 C.高潮与低潮的时间间隔 D.从满月到大潮高潮时的时间间隔
1851. GPS 导航仪所显示的航迹偏差是指: A.卫星船位到计划航线的垂距 B.航迹向与计划航向的差值 C.卫星船位与推算船位的距离 D.卫星船位到推算船位的方向
1852. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_。A.锥形物体 B.圆柱形物体 C.平板组成的角反射体 D.球形物体
1853. 某轮吃水 10 米, 测深时潮高 6 米, 测深仪读数 21 米, 当时的实际水深为: A.31 米 B.5 米 C.37 米 D.25 米
1854. 恒向线在地面的形状可能是: I、子午线; II、球面螺旋线; III、等纬圈 A. I、II B. I、III C. II、III D. I ~ III
1855. 雷达应答器发射\_\_\_\_编码脉冲。A.莫尔斯码 B.ASC II 码 C.格雷码 D.ASC 码
1856. 某轮罗航向 060°, 磁差 3° E、自差 2° E, 则右正横处物标的磁方位是: A.155° B.150° C.152° D.149°
1857. 在能见度良好时, 沿岸航线距陡峭海岸的最近距离不应小于: A.1n mile B.10n mile C.5n mile D.2n mile
1858. 在航迹推算中, 风流压差小于多少时可不予考虑? A.2o B.1o C.2o.5 D.1o
1859. 某纬度圈上有两点, 用该纬度上经度 1' 长度为量取其长度, 所得数值为该两点间的\_\_\_\_, 用该纬度处纬度 1' 长度为量取其距离, 所得数值为该两点\_\_\_\_。A.东西距, 实际距离 B.东西距, 经差 C.经差, 纬差 D.经差, 东西距
1860. 测者眼高为 16m, 物标高程为 36m, 则物标地理能见距离为\_\_\_\_海里。A.12.54 B.20.9 C.10.45 D.8.36

1861. 海图高程单位通常在\_\_\_\_\_中加以说明。A.海图标题栏 B.海图出版和发行情况栏 C.小改正栏 D.图幅尺寸栏
1862. 某轮计划由  $12^{\circ} 00' .0N, 83^{\circ} 41' .0W$  航行到  $74^{\circ} 29' .8N, 19^{\circ} 12' .5E$ , 则该轮的大圆始航向为: A. $15^{\circ}$  B. $75^{\circ}$  C. $015^{\circ}$  D. $075^{\circ}$
1863. 两方位定位时, 关于物标的观测顺序, 下列哪个说法不正确? A.先测弱光灯, 后测强光灯 B.先测定光灯, 后测闪光灯 C.先测周期长的灯光, 后测周期短的灯光 D.先测首尾方向的物标, 后测正横方向的物标
1864. 某船拟由 ( $42^{\circ}N, 140^{\circ}E$ ) 驶往 ( $40^{\circ}N, 120^{\circ}E$ ), 则恒向线航程为: A.910.5n mile B.913.6n mile C.917.9n mile D.915.3n mile
1865. 某地磁差资料为: Var.  $0^{\circ} 40' E$  (1979), decrease about  $2' .5$  annually, 则该地 1999 年的磁差为: A. $0^{\circ} 10' W$  B. $0^{\circ} 15' W$  C. $1^{\circ} 30' E$  D. $1^{\circ} 05' E$
1866. 某船以 18kn 航行 1000n mile, 需要燃油 100t。现仅存燃油 80t, 但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港, 该船应采用的船速为: A.16kn B.17kn C.18kn D.15kn
1867. 某轮船速 16kn, 航行 2h 后相对计程仪读数差为  $30' .0$ , 计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为 32n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶风顺流 B.顶风顶流 C.顶流顺风 D.无风无流
1868. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^{\circ}$ , 陀螺差  $2^{\circ} W$ , 则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险? A.实测陀螺方位  $058^{\circ}$  B.实测陀螺方位  $060^{\circ}$  C.实测真方位  $062^{\circ}$  D.实测真方位  $058^{\circ}$
1869. 某轮计划由  $12^{\circ} 00' .0N, 83^{\circ} 41' .0W$  航行到  $74^{\circ} 29' .8N, 19^{\circ} 12' .5E$ , 则该轮的大圆始航向为: A. $075^{\circ}$  B. $75^{\circ}$  C. $015^{\circ}$  D. $15^{\circ}$
1870. 水深受限时, 船舶到达浅滩前, 应及时调整吃水, 使船舶处于: I、首倾; II、尾倾; III、平吃水 A. II B. I C. II 或 III D. III
1871. 在使用罗兰 C 接收机测量时差时, 是通过测量信号的\_\_\_\_\_进行定位的。I、脉冲包络时差; II、载波相位差; III、多普勒频移 A. I ~ III B. II、III C. I、II D. I、III
1872. 一年中视太阳日的长短逐日不一致的主要原因是: A.地球公转 B.地球自转的速度不均匀 C.地球自转 D.地球公转的速度不均匀
1873. 当所选避险物标与危险物的连线与计划航线垂直或接近垂直并且避险物标与危险物位于航线两侧时, 应采用下列哪种避险方法较为有利? I、方位避险; II、距离避险; III、平行线避险 A. I B. II C. III D. I、II、III
1874. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油, 而后恢复原来船速, 问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港? A.139.8t B.150.2t C.120.4t D.181.9t
1875. 雷达产生间接反射回波的原因是\_\_\_\_\_。A.雷达波存在较强的旁瓣 B.船舶正横附近存在反射雷达波能力强的物体 C.天线附近存在强反射体 D.超折射现象非常强烈
1876. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。A.地磁水平分力为零 B.磁差为零 C.磁倾角为零 D.与地理赤道相重合

1877. 雷达应答器的工作波段大多数是\_\_\_\_\_。A.S 波段 B.X 波段 C.L 波段 D.C 波段
1878. 在候潮过浅滩时, 设船舶吃水为 8.7 米, 富裕水深为 0.7 米, 浅滩的海图水深为 6.0 米, 则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。A.15.4B.14C.3.4D.2.0
1879. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II
1880. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II
1881. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ , 当时流速为 3kn, 试问顶流时该船对水速度是多少? A.12kn B.9kn C.15kn D.3kn
1882. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.圆柱形物体 B.锥形物体 C.球形物体 D.平板组成的角反射体
1883. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述, 那一个是错误的? A.混合底质, 则应先写成份多的, 后写成份少的 B.不同深层底质, 先上层及其深度, 再下层 C.上为海底的性质, 下为海水深度 D.先形容词后底质种类
1884. 风压差小于  $10^{\circ}\sim 15^{\circ}$  时, 风压差大小与风速  $VW$ \_\_\_\_\_。A.成正比 B.成反比 C.平方成正比 D.平方成反比
1885. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述, 那一个是错误的? A.混合底质, 则应先写成份多的, 后写成份少的 B.不同深层底质, 先上层及其深度, 再下层 C.上为海底的性质, 下为海水深度 D.先形容词后底质种类
1886. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.航程最短, 不一定航时最省 B.应尽可能使船舶一路顺流 C.应尽可能使船舶一路顺风 D.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况
1887. 某轮航行于中国某海区, 海图上有如图所示潮流资料, 下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. II、IV B. II、III C. I、III D. I、IV
1888. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化, 在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A.  $045^{\circ}$  和  $225^{\circ}$  B.  $000^{\circ}$  和  $180^{\circ}$  C.  $090^{\circ}$  和  $270^{\circ}$  D.  $135^{\circ}$  和  $315^{\circ}$
1889. 若已知两船 M、N 同位于北半球, 且 N 船是在 M 船正西 400 海里处, 而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ , 则两船所在纬度是: A.同在  $61^{\circ} N$  的纬线上 B.同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 C.不在同一纬线上 D.同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上
1890. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺, 该轮额定光力射程 20 海里, 你船眼高 54 英尺, 当气象能见度为 10 海里时, 该灯塔灯光最大可见距离为: A.大于 18 海里 B.大于 20 海里 C.等于 18 海里 D.等于 20 海里
1891. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角  $\alpha = 30'$ , 则船与物标的水平距离 D 为: A. 9.3n mile B. 932.5m C. 9325m D. 5n mile
1892. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线右侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^{\circ}$ , 陀螺差  $2^{\circ} W$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测真方位  $062^{\circ}$  B.实测陀螺方位  $060^{\circ}$  C.实测真



方位 058° D.实测陀螺方位 058°

1893. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_, 太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A.早/晚 B.早/早 C.晚/早 D.晚/晚

1894. 本船雷达天线海面以上高度 16 米, 前方有半径为 2 海里的圆形小岛, 四周低, 中间为山峰, 海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时, 雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰 B.山峰与岸线间的某处 C.离船最远处的岸线 D.离船最近的岸线

1895. 不正规日潮港是指: A.潮汐周期为 24 小时 50 分钟的港口 B.半个月中每天只有一次高潮和一次低潮的天数超过 7 天的港口 C.半个月中每天只有一次高潮和一次低潮的天数不超过 7 天的港口 D.在一个太阴日内相邻的高潮或低潮的潮位相差很大, 涨潮时和落潮时也不等的港口

1896. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A.空调冷却 B.自然冷却 C.循环水冷却 D.电风扇冷却

1897. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时,  $360^\circ - GHA =$ \_\_\_\_\_。A.天体地理位置的西经 B.天体地理位置的南纬 C.天体地理位置的东经 D.天体地理位置的北纬

1898. 已知起航点纬度  $\varphi_1 = 18^\circ 14' .5S$ , 两地间纬差  $D\varphi = 13^\circ 02' .3S$ , 则到达点纬度  $\varphi_2$  为: A.  $21^\circ 16' .8S$  B.  $05^\circ 12' .2S$  C.  $31^\circ 16' .8S$  D.  $05^\circ 12' .2N$

1899. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来, 根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A.西面 B.南面 C.北面 D.东面

1900. 某船 2008 年 12 月 12 日在某处航行, 航线上该处海图水深 28.6 米, 该船在 0600 时刻用回声测深仪测得该处的水深 20.1 米。查该年度中版《潮汐表》该处当日潮汐情况如下: 0120 315cm; 0754 81cm, 则该船的吃水为: A.10.8 米 B.8.8 米 C.9.8 米 D.11.8 米

1901. 英版《潮汐表》中, 潮高差是\_\_\_\_\_。A.平均高潮潮高与低潮潮高之差 B.平均大潮潮高与低潮潮高之差 C.附港潮高与相应主港潮高之差 D.相邻高潮潮高与低潮潮高之差

1902. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时, 导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位; II、显示推算船位; III、不能够显示船位 A. I 或 III B. I C. II D. III

1903. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、III B. II、III C. I、II D. I、II、III

1904. 某轮  $TC265^\circ$ , 测得某灯塔  $CB237^\circ$ , 罗经差  $1^\circ .5$  航行 10n mile 后, 又测得该灯塔  $TB220^\circ$ , 试问船与该灯塔正横时距离为: A.12n mile B.13.2n mile C.15n mile D.10n mile

1905. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m, 若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm, 则同一张图上的  $60^\circ$  纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近? A.1.414cm B.2cm C.0.5cm D.1cm

1906. 测者眼高为 25m, 物标高程为 25m, 则物标地理能见距离为\_\_\_\_\_海里。A.8.36 B.12.54 C.10.45 D.20.9

1907. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。I、航海图书总目录; II、英版航海通告累积表; III、英版航海通告年度摘要; IV、季末版航海通告 A. III、IV B. I、II C. I~IV D. II、III



1908. 某轮顺风顺流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率+8%, 0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ , 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.135' .2B.131' .5C.127' .8D.138' .9
1909. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A.绝对计程仪 B.声相关计程仪 C.电磁计程仪 D.多普勒计程仪
1910. 某轮顶流航行, 船速 15 节, 流速 2 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $32' .0$ , 计程仪改正率+10%, 则该轮实际航程为: A.28' .8B.35' .2C.39' .2D.31' .2
1911. 为减小雷达测距船位误差, 对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是(在不能同时观测的情况下): I、先首尾方向, 后正横方向; II、先正横方向, 后首尾方向; III、与先后次序无关 A.III B. I 或 II C. I D. II
1912. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A.III、IV、V、VI B. I、II、III、IV、VI C. II、III、IV、VI D.III、IV、VI
1913. 使用现代雷达进行船舶导航时, 为准确无误地识别雷达图像, 首要的工作是: A.改变量程 B.掌握相应海区物标的特征和性质 C.将自动功能改为手动 D.设置识别符号
1914. 雷达抑制旁瓣回波的方法是\_\_\_\_。A.增大 GAIN B.适当使用 AFCC.适当减少亮度 D.适当使用 STC
1915. GPS 卫星导航仪在定位过程中根据\_\_\_\_识别各颗 GPS 卫星。A.时间顺序 B.频率 C.伪码 D.莫尔斯码呼号
1916. 已知主港高潮时为 0913, 且主附港时差资料见下表, 则对应该主港高潮时的附港潮时差为: A.-0018B.0018C.0039D.-0039
1917. 某船真航向  $240^\circ$ , 测得某物标真方位  $080^\circ$ , 则该物标的相对方位(舷角)为: A. $160^\circ$  左 B. $220^\circ$  C. $160^\circ$  右 D. $160^\circ$
1918. 船舶不得不进入冰区时, 应慢速并且保持船首与冰区边缘成直角驶入, 一旦船首进入冰区后, 应\_\_\_\_以维持船首向和控制船舶运动。I、速度不变; II、适当加速; III、适当减速 A. I B. II C. III D. I 或 II
1919. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.航线, 异名 B.转向点, 异名 C.航线, 同名 D.转向点, 同名
1920. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $110^\circ$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标罗方位  $290^\circ$ , 该轮磁差  $4^\circ E$ , 自差  $2^\circ W$ , 则该轮应: A.向左调整航向 B.保持原航向 C.向右调整航向 D.无法确定
1921. 雷达产生间接反射回波的原因是\_\_\_\_。A.雷达波存在较强的旁瓣 B.超折射现象非常强烈 C.船舶正横附近存在反射雷达波能力强的物体 D.天线附近存在强反射体
1922. 在船舶定线制区域进行航线设计时, 下列哪种说法是不恰当的? A.双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 B.设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致 C.将航线设计在相应的通航分道内 D.尽可能使用深水航路
1923. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1' .0$  Southward, Longitude  $0' .2$  Westward”字样, GPS 读数为:  $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$ , 则用于海图上定位的数据应为: A. $33^\circ 41' .2N, 010^\circ 12' .7W$  B. $33^\circ 39' .2N,$

010° 12′ .7WC.33° 39′ .2N, 010° 12′ .3WD.33° 40′ .2N, 010° 12′ .5W

1924. 测者眼高为 9m, 物标高程为 16m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.6.27B.6.67C.14.63D.8.36
1925. 雷达产生间接反射回波的原因是\_\_\_\_\_。A.雷达波存在较强的旁瓣 B.超折射现象非常强烈 C.船舶正横附近存在反射雷达波能力强的物体 D.天线附近存在强反射体
1926. AIS 可以用于船与船之间的\_\_\_\_\_。I、识别; II、监视; III、避碰; IV、定位; V、通信 A. I~III B. I~V C. I、III、IV D. I~IV
1927. 在中版海图上, 某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里 (环向, 笛)”, 则该灯塔光色是: A.红色 B.白色 C.不能确定 D.绿色
1928. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A.III、IV、V、VI B.II、III、IV、VI C.I、II、III、IV、VI D.III、IV、VI
1929. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III
1930. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.应尽可能使船舶一路顺流 B.航程最短, 不一定航时最省 C.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况 D.应尽可能使船舶一路顺风
1931. 某轮航行于中国某海区, 海图上有如图所示潮流资料, 下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. I、IV B. II、III C. II、IV D. I、III
1932. 你船静水航速 10 节, 现顶风、顶流, 其影响各 2 节, 则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节, 实际航速为\_\_\_\_\_节。A.8; 6 B.6; 6 C.6; 8 D.10; 10
1933. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A.空调冷却 B.循环水冷却 C.自然冷却 D.电风扇冷却
1934. 由测者午圈起, 沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度, 从 0° ~180° 计算称为: A.天体圆周地方时角 B.天体半圆地方时角 C.天体圆周方位角 D.天体半圆方位角
1935. 海图上所标比高是指: A.高程基准面至物标基部地面的高度 B.物标基部地面至其顶端的高度 C.高程基准面至物标顶端的高度 D.海底至物标顶端的高度
1936. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角  $\alpha = 30'$ , 则船与物标的水平距离 D 为: A.932.5m B.9.3n mile C.5n mile D.9325m
1937. 在首向上相对运动显示方式时, 船首线指零误差超过\_\_\_\_\_, 应进行调整。A.  $\pm 2^\circ$  B.  $\pm 5^\circ$  C.  $\pm 3^\circ$  D.  $\pm 1^\circ$
1938. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船南面通过 B.将灯浮置于本船东面通过 C.将灯浮置于本船北面通过 D.将灯浮置于本船西面通过
1939. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警, 并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”, 此类报警是: A.锚更警 B.偏航警 C.

到达警 D.距离警

1940. 受地球自转的影响并在控制力矩的作用下,陀螺仪主轴将作\_\_\_\_\_的摆动。A.等幅椭圆 B.等幅圆形 C.等幅双曲线 D.等幅螺旋线

1941. 本船雷达天线海面以上高度 16 米,前方有半径为 2 海里的圆形小岛,四周低,中间为山峰,海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时,雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.离船最远处的岸线 B.山峰 C.山峰与岸线间的某处 D.离船最近的岸线

1942. 本船雷达天线海面以上高度 16 米,前方有半径为 2 海里的圆形小岛,四周低,中间为山峰,海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时,雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.离船最远处的岸线 B.山峰 C.山峰与岸线间的某处 D.离船最近的岸线

1943. “计风不计流”的含义: A.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 B.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 C.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 D.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程

1944. 在首向上相对运动显示方式时,船首线指零误差超过\_\_\_\_\_,应进行调整。A.±2° B.±5° C.±1° D.±3°

1945. 在 GPS 卫星导航系统中,水平方向精度几何因子为: A.TDOP B.GDOP C.VDOP D.HDOP

1946. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来,根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A.南面 B.东面 C.西面 D.北面

1947. 某船沿极圈(66° 30' N)航行,已知计程仪改正率为 0.0%,无航行和推算误差,则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位(不考虑风流影响)\_\_\_\_\_。A.超前 B.不一定 C.一致 D.落后

1948. 观测单一陆标方位求磁罗经自差,若没有准确船位,需要观测 8 个航向上物标罗方位,此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.200 B.20 C.100 D.50

1949. 已知起航点纬度 $\varphi_1 = 18^\circ 14' .5S$ ,两地间纬差 $D\varphi = 13^\circ 02' .3S$ ,则到达点纬度 $\varphi_2$ 为: A.31° 16' .8S B.05° 12' .2S C.21° 16' .8S D.05° 12' .2N

1950. 某轮顺风顺流航行,船速 18 节,流速 2 节,风对船舶航速的影响为 1 节,计程仪改正率+8%,0400 计程仪读数 $L_1 = 100' .0$ ,则 2 小时后绝对计程仪读数 $L_2$ 为: A.131' .5 B.135' .2 C.138' .9 D.127' .8

1951. 某轮陀罗航向 030°,航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为 123°,陀螺差 2° W,则实测风流压差为: A.+3° B.-3° C.+5° D.-5°

1952. 英版《潮汐表》中,潮高差是\_\_\_\_\_。A.附港潮高与相应主港潮高之差 B.平均大潮潮高与低潮潮高之差 C.平均高潮潮高与低潮潮高之差 D.相邻高潮潮高与低潮潮高之差

1953. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化? A.航速和纬度 B.方位 C.时间 D.航向

1954. 某轮计划航迹向 092o,航区内 N 流,流压差 3o, N 风 5 级,取风压差 2o,在船的左前方有一小岛,则到该岛的正横方位是: A.181o B.183o C.001o D.003o

1955. 船舶进入我国某港口时,发现下面的灯浮,则船舶应该\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船北面通过 B.将灯浮置于本船南面通过 C.将灯浮置于本船东面通过 D.将灯浮置于本船西面通过
1956. 海图上所标比高是指: A.物标基部地面至其顶端的高度 B.海底至物标顶端的高度 C.高程基准面至物标基部地面的高度 D.高程基准面至物标顶端的高度
1957. 观测单一陆标方位求磁罗经自差,若没有准确船位,需要观测 8 个航向上物标罗方位,此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_倍旋回半径以上。 A.200B.20C.100D.50
1958. 磁赤道是指\_\_\_\_的位置。 A.磁倾角为零 B.地磁水平分力为零 C.磁差为零 D.与地理赤道相重合
1959. 中国沿海某海区海图上往复流箭矢上的数字为: 4kn, 则该海区农历初三的最大流速为: A.3knB.1.5knC.2knD.4kn
1960. 采用下列不同材料的物体,其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_。 A.海水 B.木质 C.金属 D.石头
1961. 下述正确的说法是: A.“四季星空”是指测者在同一季节每天 4 点左右所见的星空 B.每一季节内测者所见的全部星空称为该季星空 C.“四季星空”是指测者在同一季节每天 22 点左右所见的星空 D.经度不同的测者所见的“四季星空”也不相同
1962. 海图底质注记中,缩写“S/M”表示: A.分层底质,上层为沙,下层为泥 B.分层底质,上层为泥,下层为沙 C.沙的成分多于泥的成分的混合底质 D.泥的成分多于沙的成分的混合底质
1963. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示: A.差分 GPS 三维定位 B.三维定位 C.差分 GPS 二维定位 D.二维定位
1964. 中版图式“ ”表示: A.鱼栅 B.沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区 C.贝类养殖场 D.深度不明的障碍物
1965. 实际上,大潮发生在\_\_\_\_。 A.朔望日 B.朔望日之前 C.月中天 D.朔望日之后
1966. 某地磁差资料为: Var.  $0^{\circ} 40'$  E (1979), decrease about  $2' .5$  annually, 则该地 1999 年的磁差为: A. $0^{\circ} 10'$  WB. $0^{\circ} 15'$  WC. $1^{\circ} 05'$  ED. $1^{\circ} 30'$  E
1967. 搜救雷达应答器的信号在雷达荧光屏上是: A.在应答器位置后一串(6 个)等间隔短划信号,总长度 6 公里 B.在应答器位置后一串编码脉冲信号 C.在应答器位置后一串(至少 12 个)等间隔短划信号,总长度约 8 海里 D.在应答器方向上呈一串等间隔短划信号,布满整个扫描线
1968. 关于海里的说法,下列哪个说法是错误的? A.地球椭圆子午线上纬度  $1'$  的弧长 B.将 1852m 定为 1 海里的标准长度后,在纬度  $45^{\circ}$  附近产生的误差最大 C.1 海里的实际长度随纬度的变化而变化 D.我国和国际上都将 1852m 定为 1 海里的标准长度
1969. 雷达抑制旁瓣回波的方法是\_\_\_\_。 A.适当使用 AFCB.适当减少亮度 C.增大 GAIND.适当使用 STC
1970. 某轮在狭水道航行,计划航向  $110^{\circ}$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航,如航行中实测该导标罗方位  $290^{\circ}$ , 该轮磁差  $4^{\circ}$  E, 自差  $2^{\circ}$  W, 则该轮应: A.无法确定 B.保持原航向 C.向左调整航向 D.向右调整航向



1971. 船舶航行时, 雷达选择对水真运动显示方式, 荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是: A.水上漂浮物 B.小岛等静止的物标 C.同向船 D.同向同速船
1972. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中, 不正确的是: A.天线转速越慢, 干扰越强 B.垂直波束越大, 干扰越强 C.脉冲宽度越窄, 干扰越强 D.天线高度越高, 干扰越强
1973. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1328B.1342C.0948D.1003
1974. 某轮船速 16kn, 航行 2h 后相对计程仪读数差为 30' .0, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为 32n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶风顺流 B.无风无流 C.顶流顺风 D.顶风顶流
1975. 陀螺罗经的基线误差是指罗经基线与船首尾线\_\_\_\_\_, 而由此产生的\_\_\_\_\_误差。A.不平行, 读数 B.平行, 指向 C.平行, 偏离真北 D.不平行, 偏离真北
1976. 下列选项哪些不是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I B. I、II C. II、III、IV D. III、IV
1977. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅: I、英版航海通告累积表; II、英版航海通告年度摘要; III、季末版航海通告 A. III B. I 或 II C. II D. I
1978. 我国某地高潮间隙 0450, 概算农历五月初六的高潮时间约为: A.0726, 1950 B.0850, 2114 C.1050, 2314 D.0825, 2050
1979. 在北半球, 若两点间的大圆始航向为  $270^\circ$ , 则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.等于  $270^\circ$  B.小于  $270^\circ$  C.无法确定 D.大于  $270^\circ$
1980. 利用海图上的往复潮流资料计算流速, 在转流时的流速应为: A.最大流速 B.接近于零 C.1/2 最大流速 D.平均流速
1981. 某轮真航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $113^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ$  E, 则实测风流压差为: A.  $-5^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $+3^\circ$
1982. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ , 测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ ), 如欲使在第二次观测该灯标时, 能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离, 则第二次观测的罗方位应为: A.  $274^\circ$  B.  $094^\circ$  C.  $058^\circ$  D.  $238^\circ$
1983. 为减小雷达测方位误差, 船舶摇摆时, 下述说法中错误的是: A.纵摇大时, 尽可能选择测首尾方向的物标 B.应尽可能选择船舶正平时测量方位 C.横摇大时, 尽可能选择测正横方向的物标 D.应尽可能选择  $45^\circ$ 、 $135^\circ$ 、 $225^\circ$  及  $315^\circ$  方位上的物标定位
1984. 从新月到上弦, 潮差的变化是: A.逐渐增大 B.逐渐减小 C.没有 D.时大时小
1985. 为减小雷达测方位误差, 船舶摇摆时, 下述说法中错误的是: A.纵摇大时, 尽可能选择测首尾方向的物标 B.应尽可能选择船舶正平时测量方位 C.横摇大时, 尽可能选择测正横方向的物标 D.应尽可能选择  $45^\circ$ 、 $135^\circ$ 、 $225^\circ$  及  $315^\circ$  方位上的物标定位



1986. 利用海图上的往复潮流资料计算流速，在转流时的流速应为：A.最大流速 B.接近于零 C.1/2 最大流速 D.平均流速
1987. 纬度是以\_\_\_\_\_作为基准线计量的。A.测者经线 B.等纬圈 C.赤道 D.格林经线
1988. 连续观测三次天体的罗方位取平均值后再求罗经差的目的是：I、减小随机误差的影响；II、抵消系统误差；III、避免粗差 A.II、III B.I、II C.I、III D.I~III
1989. 拟订大洋航线的原则是：A.航线垂直于等深线 B.航线顺着洋流 C.安全经济 D.航程最短
1990. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A.GPS No fix B.DOP Error C.DGPS Error D.GPS Self Test Error
1991. 实际上，大潮发生在\_\_\_\_\_。A.朔望日之前 B.朔望日 C.朔望日之后 D.月中天
1992. 天体赤经是指从春分点起，沿天赤道\_\_\_\_\_的一段弧距。A.向西量到测者午圈 B.向东量到测者午圈 C.向西量到天体时圈 D.向东量到天体时圈
1993. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1' .10 Southward, Longitude 0' .40Eastward”字样，若 GPS 读数为：30° 40' .2S, 015° 12' .5W, 则用于海图上定位的数据应为：A.30° 39' .2S, 015° 12' .3WB.30° 41' .3S, 015° 12' .1WC.30° 40' .0S, 015° 11' .5WD.30° 41' .3S, 015° 12' .9W
1994. GPS 卫星导航系统测速原理核心问题讲的是测\_\_\_\_\_求速度。A.伪距离差 B.多普勒频移积分值 C.伪距离 D.多普勒频移
1995. 灯高的起算面通常是：I、平均高高潮面；II、平均大潮高潮面；III、海图深度基准面 A.I B.II C.III D.I 或 II
1996. 小潮差是指相邻的\_\_\_\_\_之差。A.大潮高潮潮高与大潮低潮潮高 B.大潮高潮潮高与小潮低潮潮高 C.小潮高潮潮高与大潮低潮潮高 D.小潮高潮潮高与小潮低潮潮高
1997. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.远离该标 B.右侧 C.任意一侧 D.左侧
1998. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_，太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A.早/晚 B.晚/早 C.早/早 D.晚/晚
1999. 为减小雷达测距误差，在测量物标岸线回波时，应该：A.用 VRM 内缘与回波内缘相切 B.用 VRM 外缘与回波内缘相切 C.用 VRM 内缘与回波外缘相切 D.用 VRM 外缘与回波外缘相切
2000. DS-50 型多普勒计程仪，其海底跟踪的深度范围为龙骨下\_\_\_\_\_米。A.1~400 B.1~200 C.2~200 D.2~400
2001. 已知主港高潮时为 0913，且主附港时差资料见下表，则对应该主港高潮时的附港潮时差为：A.0039 B.-0018 C.0018 D.-0039
2002. 下列哪种航线属于气象航线？I、气导公司的推荐航线；II、《航路指南》中的推荐航线；III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A.I B.III C.II D.I、II、III

2003. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.方位定位时物标的真方位 B.船舶与危险物之间的距离 C.推算船位的误差 D.船位差的方向和距离
2004. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.i+sB.视差 C.蒙气差 D.眼高差
2005. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为-0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1342B.1328C.1003D.0948
2006. 为减小雷达测距船位误差, 对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是(在不能同时观测的情况下): I、先首尾方向, 后正横方向; II、先正横方向, 后首尾方向; III、与先后次序无关 A. I B. II C. III D. I 或 II
2007. 某轮罗航向  $060^\circ$ , 磁差  $3^\circ E$ 、自差  $2^\circ E$ , 则右正横处物标的磁方位是: A. $149^\circ$  B. $152^\circ$  C. $155^\circ$  D. $150^\circ$
2008. 在周日视运动中, 太阳由测者\_\_\_\_\_起, 向\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为视时。A.子圈/东 B.子圈/西 C.午圈/西 D.午圈/东
2009. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.位置线相交 B.位置线不相交 C.所测物标的距离通过或然船位区 D.连续观测船位点沿直线分布
2010. 下列哪种海图不属于航海图? A.航行图 B.总图 C.参考图 D.港湾图
2011. 测者眼高为 25m, 物标高程为 25m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.20.9B.10.45C.12.54D.8.36
2012. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.蒙气差 B.i+sC.眼高差 D.视差
2013. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $297^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则实测风流压差为: A. $-5^\circ$  B. $+3^\circ$  C. $+5^\circ$  D. $-3^\circ$
2014. 中分纬度是\_\_\_\_\_。A.两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度 B.起航点与到达点的平均纬度 C.东西距与经差的比值 D.平均纬度
2015. 夜间由海上驶离我国沿海某港口, 发现前方有一红色混合联闪光灯浮, 表明: A.该标为推荐航道右侧标, 应将其置于本船右侧通过 B.该标为推荐航道左侧标, 应将其置于本船右侧通过 C.该标为推荐航道右侧标, 应将其置于本船左侧通过 D.该标为推荐航道左侧标, 应将其置于本船左侧通过
2016. 按照 AIS 性能指标要求, 能够为船载 AIS 提供速度信息的设备是: A.GPS 导航仪 B.ARPAC.计程仪 D.罗经
2017. 英版海图图式中, 缩写“Q”表示: A.连续超快闪光 B.连续快闪光 C.间断超快闪光 D.连续甚快闪光
2018. 根据 DGPS 基准站位置与 GPS 卫星星历, 测算伪距修正值并播发给作用区内的用户, 对用户测量的数据进行修正, 使用户获得高精度定位, 称为: A.广域 DGPSB.位置 DGPS C.局域 DGPSD.伪距 DGPS
2019. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.ASC 码 B.莫尔斯码 C.ASC II 码 D.格雷码
2020. 已知测者纬度等于  $0^\circ$ , 12 月 23 日测得太阳真出方位等于  $111.5^\circ$ , 则罗经差为: A. $+2^\circ$  B. $-1^\circ$  C. $-2^\circ$

D.+1°

2021. 某轮排水量 15000t, 以船速 14kn 航行一天, 燃油耗油 30t, 在中途港加载 1000t 后, 船舶仍以 14kn 速度航行, 则每日燃油消耗量是多少? A.31.3tB.31.9tC.33.3tD.32.7t

2022. 雷达固定距标与活动距标不一致时, 应以\_\_\_\_\_为准, 调整\_\_\_\_\_。A.最小量程, 固定距标 B.最大量程, 活动距标 C.活动距标, 固定距标 D.固定距标, 活动距标

2023. 雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于\_\_\_\_\_。I、物标的实际距离; II、物标到间接反射体的距离; III、间接反射体到天线的距离 A. I + II B. I + II + III C. I + III D. II + III

2024. 测者眼高为 25m, 物标高程为 25m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.20.9B.10.45C.12.54D.8.36

2025. 航向正东, 受北风、北流影响, 则风压差 $\alpha$  和流压差 $\beta$  为: A. $\alpha > 0, \beta > 0$  B. $\alpha < 0, \beta < 0$  C. $\alpha < 0, \beta > 0$  D. $\alpha > 0, \beta < 0$

2026. 实际上, 大潮发生在\_\_\_\_\_。A.朔望日 B.月中天 C.朔望日之前 D.朔望日之后

2027. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 B.有边界的电子海图 C.覆盖全球的电子海图 D.无边界的电子海图

2028. 英版《潮汐表》中, 潮高差是\_\_\_\_\_。A.平均大潮潮高与低潮潮高之差 B.平均高潮潮高与低潮潮高之差 C.附港潮高与相应主港潮高之差 D.相邻高潮潮高与低潮潮高之差

2029. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警, 并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”, 此类报警是: A.偏航警 B.到达警 C.距离警 D.锚更警

2030. 视频中显示的标志是\_\_\_\_\_。(点击放大) A.方位标 B.安全水域标 C.专用标 D.孤立危险物标

2031. 沿岸航行确定离岸距离时, 下列哪个因素可不必考虑? A.航程的长短 B.本船货载情况 C.船舶操纵性能 D.定位的难易

2032. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于: A.外补偿法 B.电磁补偿法 C.力矩补偿法 D.内补偿法

2033. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中, 正确的是\_\_\_\_\_。A.荧光屏越大, 方位扩展就越大 B.近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 C.荧光屏越大, 方位扩展就越小 D.远处回波扩展的实际距离大

2034. 某轮 TC325°, 船速 12 节, 1200 测得某物标 TB298°.5, 1230 又测得该物标 TB280°, 则预计正横该物标的时间和距离为: A.1300, 6n mile B.1240, 6n mile C.1300, 5n mile D.1250, 5n mile

2035. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.天顶和天底 B.E 点和 W 点 C.N 点和 S 点 D.天极

2036. 身份证号码

371523198802244051

准考证号码

J0510090210143

姓名  
刘修镇

期数  
05101202

科  
航海学

目  
试卷代码  
913

适用对象描述  
无限航区 3000 总吨及以上船舶二/三副

2037. 高斯投影, 即高斯-克吕格投影, 其投影方式为\_\_\_\_\_。A.圆锥投影 B.圆柱投影 C.条件投影 D.平面投影

2038. 船舶在岛礁区航行时, 有关“开门”、“关门”说法正确的是: A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确但需要雷达观测 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 直观且不依赖罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确但较费时 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确、直观, 只需要借助罗经

2039. 船舶在海上航行时灯塔光源中心至水面的实际高度通常比英版海图上该灯塔灯高\_\_\_\_\_。A.小 B.相等 C.不能确定 D.大

2040. 在潮汐推算中, 如主港 3 月 6 日低潮时为 2357, 低潮时差为+0103, 则相应的附港低潮潮时为: A.3 月 6 日 2254B.3 月 6 日 0100C.3 月 7 日 0100D.3 月 7 日 0003

2041. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $230^\circ$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标陀螺方位  $051^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则该轮应: A.无法确定 B.向左调整航向 C.向右调整航向 D.保持原航向

2042. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.天顶和天底 B.E 点和 W 点 C.N 点和 S 点 D.天极

2043. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上, 明长于暗的灯质为: A.明暗光 B.联明暗光 C.互光 D.等明暗光

2044. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物后方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ E$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? I、实测陀罗方位  $060^\circ$ ; II、实测陀罗方位  $058^\circ$ ; III、实测真方位  $062^\circ$  A. I、II B. II、III C. I ~ III D. I、III

2045. 船舶在海上航行时由西 9 时区进入西 8 时区, 一次性拨船钟应: A.拨快 20min B.拨快 1h C.拨慢 20min D.拨慢 1h

2046. 海浪干扰强弱与雷达工作波长的关系为: A.波长越长, 强度越强 B.强弱与波长无关 C.波长越长, 强度越弱 D.波长越短, 强度越弱

2047. 要了解有关冰的术语, 冰区操作等冰区航行知识可查阅: A.英版《航路指南》 B.英版《航海员手册》 C.英

版《世界大洋航路》D.英版航路设计图

2048. 检查磁罗经的灵敏度是否符合要求, 主要是检查: A.罗盘轴帽和轴针间摩擦力的大小 B.罗盘磁性的大小 C.罗盘浮力的大小 D.罗盘转动惯量的大小

2049. 我国某轮航行在西七区, 应在船时\_\_\_\_\_发传真才能使国内总公司在 5 月 12 日早 0800 收到该传真。A.2300 (12/5) B.0900 (11/5) C.1700 (11/5) D.0800 (12/5)

2050. 主、附港的潮时差为“+”, 说明: A.附港位于主港的西面 B.附港高、低潮潮时早于主港 C.附港位于主港的东面 D.附港高、低潮潮时晚于主港

2051. 下列哪一个不是等角投影的特性? A.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。B.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。C.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。D.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。

2052. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ , 当时流速为 3kn, 试问顶流时该船对水速度是多少? A.9kn B.15kn C.12kn D.3kn

2053. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时, 潮时差需进行内插的为: A.第三卷和第四卷 B.第二卷和第三卷 C.四卷均要求 D.第一卷和第二卷的欧洲各港

2054. 航行在冰区的船舶应注意: I、尽量在下风方向接近冰区; II、尽量选择冰块凹陷处进入; III、用慢速, 直角驶进; IV、提高船速, 小角度进入 A. I、II、IV B. II、III C. I、II D. I、II、III

2055. 通常情况下, 实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_。A.无法确定 B.大于 0 C.小于 0 D.等于 0

2056. 在使用罗兰 C 接收机测量时差时, 是通过测量信号的\_\_\_\_\_进行定位的。I、脉冲包络时差; II、载波相位差; III、多普勒频移 A. I~III B. I、II C. II、III D. I、III

2057. 某纬度圈上有两点, 用该纬度上经度 1' 长度为单位量取其长度, 所得数值为该两点间的\_\_\_\_\_, 用该纬度处纬度 1' 长度为单位量取其距离, 所得数值为该两点\_\_\_\_\_。A.经差, 纬差 B.经差, 东西距 C.东西距, 经差 D.东西距, 实际距离

2058. 太阳在周年视运动中, 当其赤经等于  $90^\circ$  时, 在黄道上的一点为: A.冬至点 B.春分点 C.夏至点 D.秋分点

2059. 英版海图和灯标表中标注的灯塔射程可能是: I、灯塔光力射程; II、测者 5m 眼高的灯塔地理能见距离; III、测者能见地平距离; IV、灯塔能见地平距离; V、额定光力射程 A. II、III B. I、V C. II、IV D. I、II

2060. 在用六分仪测物标垂直角求距离时, 要求物标的高度 (H)、测者距物标的距离 (D) 和测者眼高 (e) 应满足\_\_\_\_\_。A.  $D \approx H > e$  B.  $H > D > e$  C.  $D > H > e$  D.  $D < H > e$

2061. 中版海图新图的出版和发行情况通常刊印在海图的\_\_\_\_\_。A.海图图廓的 4 个角上 B.海图标题栏内 C.图廓外下边中间 D.图廓外右下角

2062. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述, 那一个是错误的? A.先形容词后底质种类 B.不同深层底质, 先上层及其深度, 再下层 C.混合底质, 则应先写成份多的, 后写成份少的 D.上为海底的性质, 下为海水深度



2063. 利用物标的初显距离和方位定位, 观测船位精度差的主要原因是: A.位置线夹角不好 B.初显距离测定困难造成方位测定出现差异时观测误差加大 C.初显方位观测误差大 D.初显距离测定困难, 同时误差大
2064. 下重式陀螺罗经在起动过程中, 当主轴指北端向子午面靠拢时, 阻尼力矩起到\_\_\_\_\_的作用。 I、增进其靠拢; II、阻止其靠拢; III、不起作用 A. I B.III C. II D. I 或 II
2065. 水深受限时, 船舶到达浅滩前, 应及时调整吃水, 使船舶处于: I、首倾; II、尾倾; III、平吃水 A. I B. III C. II 或 III D. II
2066. 下列形状对雷达波反射性能最强的是: A.球状物体 B.角反射器 C.平板状物体 D.圆柱状物体
2067. 中国沿海某半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 4kn, 则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为: A.4kn B.2kn C.3kn D.1kn
2068. 中国沿海某海区海图上往复流箭矢上的数字为: 4kn, 则该海区农历初三的最大流速为: A.2kn B.3kn C.4kn D.1.5kn
2069. 下列关于计程仪的说法, 不妥的是: A.声相关计程仪是绝对计程仪 B.多普勒计程仪可测对地速度 C.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度 D.绝对计程仪可测对地速度
2070. 下列天体坐标受地球自转影响的是: A.时角 B.共轭赤经 C.赤纬 D.赤经
2071. 下列接近冰区的征兆中, 哪一个最不可靠? A.远离陆地, 波浪突然减弱 B.附近无陆地, 出现海象等动物和鸟类 C.出现灰白色反光或薄雾带 D.水温下降
2072. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船南面通过 B.将灯浮置于本船北面通过 C.将灯浮置于本船西面通过 D.将灯浮置于本船东面通过
2073. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时,  $360^\circ - GHA =$ \_\_\_\_\_。 A.天体地理位置的东经 B.天体地理位置的西经 C.天体地理位置的北纬 D.天体地理位置的南纬
2074. 大比例尺港泊图可以采用下列哪种投影方式? I、高斯投影; II、平面图; III、心射投影 A. I、II、III B. I、III C. II、III D. I、II
2075. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述, 那一个是错误的? A.混合底质, 则应先写成份多的, 后写成份少的 B.先形容词后底质种类 C.上为海底的性质, 下为海水深度 D.不同深层底质, 先上层及其深度, 再下层
2076. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A.III、IV、V、VI B. I、II、III、IV、VI C. II、III、IV、VI D.III、IV、VI
2077. 已知标准罗经航向  $094^\circ$ , 标准罗经自差  $-1^\circ$ , 此时, 操舵罗经航向为  $100^\circ$ , 则操舵罗经自差为: A.  $-5^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-7^\circ$  D.  $+6^\circ$
2078. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m, 若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm, 则在同一张图上的  $60^\circ$  纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近? A.1.414cm B.2cm C.1cm D.0.5cm

2079. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况 B.应尽可能使船舶一路顺流 C.航程最短, 不一定航时最省 D.应尽可能使船舶一路顺风

2080. 在中版海图上, 某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里 (环向, 笛)”, 则该灯塔光色是: A.白色 B.绿色 C.不能确定 D.红色

2081. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成  $15^\circ$ , 第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成  $30^\circ$ , 且两次观测之间的航程为 14 海里, 则船与物标 M 正横时的距离为: A.7n mile B.12n mile C.14n mile D.28n mile

2082. 某轮由 A 点( $55^\circ \text{N}, 120^\circ \text{E}$ )航行到 B 点( $65^\circ \text{N}, 130^\circ \text{E}$ ), 则 AB 间的东西距为: A.300 海里 B.600 海里 C.344.1 海里 D.253.6 海里

2083. 实际上, 大潮发生在\_\_\_\_\_。A.朔望日之后 B.朔望日 C.月中天 D.朔望日之前

2084. 若已知两船 M、N 同位于北半球, 且 N 船是在 M 船正西 400 海里处, 而已知两船的经差为  $14^\circ \text{W}$ , 则两船所在纬度是: A.同在  $61^\circ 33.8' \text{N}$  的纬线上 B.同在  $60^\circ 33.8' \text{N}$  的纬线上 C.不在同一纬线上 D.同在  $61^\circ \text{N}$  的纬线上

2085. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物后方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ \text{E}$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? I、实测陀罗方位  $060^\circ$ ; II、实测陀罗方位  $058^\circ$ ; III、实测真方位  $062^\circ$  A. I ~ III B. I、III C. II、III D. I、II

2086. 某船由  $45^\circ \text{S}, 12^\circ \text{W}$  起航, 航行进入东半球, 航程不超过 1500 海里, 则该船经差的方向为: A.东 B.东、西均可 C.无法判断 D.西

2087. 雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是: I、方位是物标的实际方位; II、距离等于实际距离减去  $CT/2$  (注: T 为脉冲重复周期); III、回波形状严重失真 A. II、III B. I、II C. I、III D. I ~ III

2088. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ \text{W}$ , 则左正横处物标的陀螺方位是: A.  $118^\circ$  B.  $270^\circ$  C.  $122^\circ$  D.  $120^\circ$

2089. 海浪干扰强弱与雷达工作波长的关系为: A.强弱与波长无关 B.波长越长, 强度越弱 C.波长越短, 强度越弱 D.波长越长, 强度越强

2090. 中分纬度是\_\_\_\_\_。A.起航点与到达点的平均纬度 B.东西距与经差的比值 C.平均纬度 D.两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度

2091. 进港航行, 利用船首的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的右面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.右面, 向右 B.右面, 向左 C.左面, 向右 D.左面, 向左

2092. 在天测罗经差中, 当罗经面的倾斜角一定时, 所测天体的高度越\_\_\_\_\_, 观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_\_。I、高/小; II、低/大; III、低/小 A. II B. III C. I 或 II D. I

2093. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.圆柱形物体 B.平板组成的角反射体 C.球形物体 D.锥形物体

2094. 你船无风无流时船速为 10 节, 现顺风顺流各 2 节, 则电磁计程仪显示的航速应为\_\_\_\_\_; 多普勒计程仪显示的对地航速应为\_\_\_\_\_。A.14 节, 12 节 B.10 节, 12 节 C.10 节, 14 节 D.12 节, 14 节

2095. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A.空调冷却 B.循环水冷却 C.电风扇冷却 D.自然冷却
2096. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.CB.DC.BD.A
2097. 某地磁差资料为: 磁差偏西  $0^{\circ} 30'$  (1997), 年差  $-2'$  .0, 则该地 2007 年的磁差为: A. $0^{\circ} 10'$  EB. $0^{\circ} 50'$  EC. $0^{\circ} 10'$  WD. $0^{\circ} 50'$  W
2098. 在我国闽、浙沿海, 由于台风的影响, 常常使实际水位高于潮汐表的预报, 这种现象称之为: A.涨潮 B.减水 C.落潮 D.增水
2099. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A.III、IV、V、VI B. I、II、III、IV、VIC.II、III、IV、VID.III、IV、VI
2100. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A.正横方位法 B.连续定位法 C.雷达观测法 D.叠标导航法
2101. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.观测陆标得到的船位的经纬度 B.所采用的风和流的资料 C.填写航海日志的具体时间 D.海图作业中存在的方位与距离误差
2102. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn, 计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ , 当时流速为 3kn, 试问顶流时该船对水速度是多少? A.3knB.9knC.12knD.15kn
2103. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警, 并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”, 此类报警是: A.距离警 B.偏航警 C.锚更警 D.到达警
2104. 我船航向  $180^{\circ}$ , 某船位于我船右舷  $30^{\circ}$ , 若该船航向为  $350^{\circ}$ , 则我船位于该船舷角: A. $40^{\circ}$  右 B. $150^{\circ}$  左 C. $150^{\circ}$  右 D. $30^{\circ}$  右
2105. 测者眼高为 9m, 物标高程为 16m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.14.63B.6.27C.6.67D.8.36
2106. 某轮顺风顺流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率+8%, 0400 计程仪读数  $L_1=100'$  .0, 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.135' .2B.131' .5C.127' .8D.138' .9
2107. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A.电磁计程仪 B.多普勒计程仪 C.声相关计程仪 D.绝对计程仪
2108. 英版《潮汐表》中, 潮高差是\_\_\_\_\_。A.平均大潮潮高与低潮潮高之差 B.平均高潮潮高与低潮潮高之差 C.相邻高潮潮高与低潮潮高之差 D.附港潮高与相应主港潮高之差
2109. 当天体格林时角  $GHA>180^{\circ}$  时,  $360^{\circ}-GHA=$ \_\_\_\_\_。A.天体地理位置的东经 B.天体地理位置的南纬 C.天体地理位置的北纬 D.天体地理位置的西经
2110. 某轮顺风顺流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率+8%, 0400 计程仪读数  $L_1=100'$  .0, 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.131' .5B.127' .8C.138' .9D.135' .2

2111. 在使用罗兰 C 接收机测量时差时, 是通过测量信号的\_\_\_\_\_进行定位的。I、脉冲包络时差; II、载波相位差; III、多普勒频移 A. I ~ III B. I、II C. II、III D. I、III
2112. 船舶由西十二时区进入东十二时区船钟应: A. 拨快 1 小时 B. 指示世界时 C. 不拨 D. 拨慢 1 小时
2113. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示: A. 差分 GPS 三维定位 B. 二维定位 C. 三维定位 D. 差分 GPS 二维定位
2114. 沿岸航行选择转向物标时, 应选择下列哪个物标? A. 灯船 B. 浮标 C. 平坦的岬角 D. 灯塔
2115. 混合航线是在有限制纬度情况下的\_\_\_\_\_。A. 最佳航线 B. 最短航程航线 C. 气象航线 D. 气候航线
2116. 某轮陀螺航向  $120^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则左正横处物标的真方位是: A.  $270^\circ$  B.  $028^\circ$  C.  $030^\circ$  D.  $032^\circ$
2117. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A. 连续定位法 B. 正横方位法 C. 雷达观测法 D. 叠标导航法
2118. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。A.  $360^\circ$  B.  $360^\circ + 66'$  C.  $360^\circ + 59'$  D.  $360^\circ + 53'.8$
2119. 安装在钢铁船舶上的磁罗经受到软铁磁力和硬铁磁力的作用而产生\_\_\_\_\_。A. 误差 B. 罗经差 C. 自差 D. 磁差
2120. AIS 用于船舶避碰, 可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷。A. 假回波 B. 量程 C. 运动模式 D. 显示方式
2121. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示: A. 差分 GPS 三维定位 B. 二维定位 C. 三维定位 D. 差分 GPS 二维定位
2122. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示: A. 差分 GPS 三维定位 B. 二维定位 C. 三维定位 D. 差分 GPS 二维定位
2123. 中国沿海某半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 4kn, 则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为: A. 2kn B. 3kn C. 1kn D. 4kn
2124. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中, 正确的是\_\_\_\_\_。A. 荧光屏越大, 方位扩展就越大 B. 近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 C. 荧光屏越大, 方位扩展就越小 D. 远处回波扩展的实际距离大
2125. 磁罗经在下列哪种情况下不存在自差? A. 锚泊船上 B. 在木船上 C. 在新出厂的船上 D. 船在船坞里
2126. 磁罗经罗盆内混合液体中放入酒精其作用是: A. 稀释 B. 降低结冰点 C. 降低比重 D. 消毒
2127. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A. 地理经度 B. 两点间的东西距 C. 地理纬度 D. 地理坐标
2128. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化, 在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A.  $135^\circ$  和  $315^\circ$  B.  $000^\circ$  和  $180^\circ$  C.  $090^\circ$  和  $270^\circ$  D.  $045^\circ$  和  $225^\circ$
2129. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A. II B. III C. I、II、III D. I

2130. 某轮船速 12kn, 顶风顺流航行, 流速 2kn, 风使船减速 1kn, 则 1h 后船舶实际航程为: A.12n mile B.14n mile C.11n mile D.13n mile
2131. GPS 卫星导航仪电离层折射误差主要在\_\_\_\_\_。 A.赤道附近 B.两极 C.纬度方向 D.经度方向
2132. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为-0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1003 B.0948 C.1342 D.1328
2133. GPS 导航仪日常关机后, 再次启动时发现导航仪显示的船位错误, 并长时间不进行更新, 此时应该\_\_\_\_\_。 A.清除内部历书, 进行冷启动 B.关闭 GPS 导航仪后, 再重新开机 C.正确设定 GPS 初始船位 D.更换导航仪内部的电池
2134. 某轮沿赤道自东向西航行, 无航行误差, 计程仪改正率为 0.0%, 则在海图上按计程仪航程推算的船位位于实际船位的 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_。 A.西面 B.不一定 C.东面 D.同一点
2135. 6 月 22 日, 测者纬度  $\varphi = 30^\circ \text{N}$ , 太阳的中天高度等于: A.  $60^\circ$  B.  $30^\circ$  C.  $83^\circ 27'$  D.  $36^\circ 33'$
2136. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $297^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ \text{E}$ , 则实测风流压差为: A.  $-5^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $+5^\circ$  D.  $-3^\circ$
2137. 在拆装安许茨型主罗经时, 取出的陀螺球应\_\_\_\_\_放在专用座垫上。 A.正 B.倒置 C.倾斜 D.随便
2138. 船舶对水航速  $V_L$ , 对地航速  $V_G$ , 船速  $V_E$ , 如果  $V_G < V_L < V_E$ , 则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下。 A.顺风顶流 B.顶风顶流 C.顶风顺流 D.顺风顺流
2139. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来, 根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A.东面 B.北面 C.南面 D.西面
2140. 天文航海中所用的时间计量单位是: A.世界时 B.原子时 C.协调世界时 D.恒星时
2141. 利用英版《潮汐表》推算附港潮高时, 关于潮高差的求取下列说法正确的是: A.以 (主港潮高+主港平均海面季节改正) 为引数查表内插求取 B.以 (主港潮高+附港平均海面季节改正) 为引数查表内插求取 C.以主港潮高为引数, 查表内插求取 D.以 (主港潮高-主港平均海面季节改正) 为引数查表内插求取
2142. 船舶驾驶台中的主机转速与船速对照表, 是在下列哪种情况下进行测定的? I、船舶满载; II、船舶半载; III、船舶压载 A. I、II、III B. I、II C. I、III D. II、III
2143. 两距离定位中, 如何判断相交的两点哪一个是观测船位? I、靠近推算船位的点; II、根据物标的大致方位判断; III、根据物标的距离判断; IV、根据之前连续观测的船位的连线 A. I、III、IV B. I、II、IV C. I、II、III、IV D. I、II、III
2144. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.蒙气差 B.  $i+s$  C.眼高差 D.视差
2145. 进港航行, 利用船首的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的右面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。 A.左面, 向右 B.右面, 向左 C.右面, 向右 D.左面, 向左



2146. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ ，陀罗差  $2^\circ W$ ，则左正横处物标的陀螺方位是：A.  $270^\circ$  B.  $120^\circ$  C.  $118^\circ$  D.  $122^\circ$
2147. 在天测罗经差中，当罗经面的倾斜角一定时，所测天体的高度越\_\_\_\_\_，观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_\_。  
I、高/小；II、低/大；III、低/小 A. II B. I 或 II C. III D. I
2148. 下列行星中，离地球最远且可供航海定位的是：A.金星 B.火星 C.木星 D.土星
2149. 多普勒计程仪是应用多普勒效应进行测速和累计航程的，当超声波声源与接收者相互靠近时，接收者接收到的声波频率与声源频率相比\_\_\_\_\_。A.无影响 B.变大 C.变小 D.相等
2150. GPS 卫星导航仪电离层折射误差主要在\_\_\_\_\_。A.赤道附近 B.两极 C.纬度方向 D.经度方向
2151. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船北面通过 B.将灯浮置于本船东面通过 C.将灯浮置于本船南面通过 D.将灯浮置于本船西面通过
2152. 海图标题栏通常包括下列哪些内容：I、图名；II、图号；III、图幅；IV、比例尺；V、计量单位；VI、资料来源 A. I、IV~VI B. I~IV C. I~V D. II、III、VI
2153. 英版海图图式“fs”表示该区底质为：A.细沙 B.淤泥 C.岩石 D.粗沙
2154. 某轮在狭水道航行，计划航向  $230^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标陀螺方位  $051^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ W$ ，则该轮应：A.无法确定 B.向左调整航向 C.向右调整航向 D.保持原航向
2155. 天体周日视运动的原因是：A.天体绕太阳公转的结果 B.地球自转而产生的天体相对运动的现象 C.天体绕地球运动的结果 D.地球绕太阳公转的结果
2156. 天体周日视运动的原因是：A.天体绕太阳公转的结果 B.地球自转而产生的天体相对运动的现象 C.天体绕地球运动的结果 D.地球绕太阳公转的结果
2157. 恒向线在地面的形状可能是：I、子午线；II、球面螺旋线；III、等纬圈 A. I、II B. I、III C. I~III D. II、III
2158. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^\circ$ ，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应：A.适当推迟转向 B.物标正横时转向 C.适当提前转向 D.定位确认抵达预定转向点后转向
2159. 某轮沿赤道自东向西航行，无航行误差，计程仪改正率为  $0.0\%$ ，则在海图上按计程仪航程推算的船位位于实际船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.西面 B.不一定 C.东面 D.同一点
2160. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差，随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A.减小 B.有时增大，有时变小 C.增大 D.不变
2161. 由于雷达波水平波束宽度导致的回波变形是指\_\_\_\_\_。A.雷达扫描中心到回波的张角小于实际船位到物标的张角 B.回波的方位大于物标实际的方位 C.雷达扫描中心到回波的张角大于实际船位到物标的张角 D.回波的方位小于物标实际的方位
2162. 某地磁差资料为：磁差偏西  $0^\circ 30'$ （1997），年差  $-2'$ .0，则该地 2007 年的磁差为：A.  $0^\circ 50'$  WB.  $0^\circ 10'$  EC.  $0^\circ 50'$  ED.  $0^\circ 10'$  W

2163. 天文三角形的三个角是：A.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 B.天体时角、天体方位角和天体极距 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体方位角、天体时角和天体赤纬
2164. 关于水流，以下正确的是：I、流向是指流的来向；II、流向是指流的去向；III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、II、III B. I、IIIC. I、II D. II、III
2165. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面 $5^{\circ}$ ，罗经差 $2^{\circ}$  E，则实测风流压差为：A. $-3^{\circ}$  B. $-5^{\circ}$  C. $+3^{\circ}$  D. $+5^{\circ}$
2166. 解决航海实际问题时，将地球形状视为圆球体的有：I、定义地理坐标；II、定义海里；III、绘制简易墨卡托海图；IV、航迹计算中的平均纬度算法；V、航迹计算中的墨卡托算法；VI、设计大圆航线 A. I、II、III、IV、VIB. III、IV、VIC. III、IV、V、VID. II、III、IV、VI
2167. 海图图幅是指：A.海图内廓界限尺寸 B.海图外廓界限尺寸 C.印刷海图的图版尺寸 D.海图图纸的尺寸
2168. 某船沿极圈（ $66^{\circ} 30' N$ ）航行，已知计程仪改正率为 $0.0\%$ ，无航行和推算误差，则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.超前 B.不一定 C.一致 D.落后
2169. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_，太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A.早/早 B.早/晚 C.晚/早 D.晚/晚
2170. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时，导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位；II、显示推算船位；III、不能够显示船位 A. II B. IIIC. I D. I 或 III
2171. 我国某主港某日高潮潮时为 1138，其附港高潮时差为 0150，改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为：A.1003 B.1328 C.0948 D.1342
2172. 在心射平面投影图上：I、所有经线是由极向外辐射的直线；II、所有经线是南北向平行的直线；III、大圆弧为直线，恒向线均为曲线 A. I 或 III B. I 或 II C. 仅 II D. 仅 I
2173. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N, 106^{\circ} 26' .5W$ ，航行到  $52^{\circ} 55' .0N, 173^{\circ} 00' .0E$ ，则该轮的大圆始航向为：A. $319^{\circ}$  B. $049^{\circ}$  C. $041^{\circ}$  D. $311^{\circ}$
2174. 半日潮港，涨潮流箭矢上标注  $4kn$ ，则该处小潮日涨潮流第一小时内的平均流速为：A. $2/3kn$  B. $2kn$  C. $8/3kn$  D. $4/3kn$
2175. 利用观测太阳方位求磁罗经自差时，太阳的高度最好\_\_\_\_\_。A.低于  $30^{\circ}$  B.等于  $90^{\circ}$  C.高于  $45^{\circ}$  D.在  $60^{\circ}$  附近
2176. 用雷达探测雨雪区域后的物标，FTC 及增益钮的正确用法是：A.使用 FTC，适当减小增益 B.使用 FTC，适当增大增益 C.关掉 FTC，适当减小增益 D.关掉 FTC，适当增大增益
2177. 拟订大洋航线的原则是：A.安全经济 B.航线顺着洋流 C.航线垂直于等深线 D.航程最短
2178. 进港航行，利用船首的方位叠标导航，如发现后标偏在前标的左面，表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_（测者自海上观测叠标时的左右），应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.左面，向左 B.左面，向右 C.右面，向右 D.右面，向左

2179. 两方位定位时,关于物标的观测顺序,下列哪个说法不正确? A.先测弱光灯,后测强光灯 B.先测定光灯,后测闪光灯 C.先测首尾方向的物标,后测正横方向的物标 D.先测周期长的灯光,后测周期短的灯光
2180. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A.循环水冷却 B.自然冷却 C.空调冷却 D.电风扇冷却
2181. 某轮计划航迹向 092o,航区内 N 流,流压差 3o, N 风 5 级,取风压差 2o,在船的左前方有一小岛,则到该岛的正横方位是: A.183oB.003oC.181oD.001o
2182. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_。 A.欠折射 B.超折射 C.大气衰减 D.雷达波束发生绕射
2183. 目前世界各授时台播发无线电对时时号,它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A. I、II、III B. II、III C. I、II D. II、III、IV
2184. AIS 可以用于船与船之间的\_\_\_\_。 I、识别; II、监视; III、避碰; IV、定位; V、通信 A. I、III、IV B. I~V C. I~III D. I~IV
2185. 英版海图图式“”表示\_\_\_\_。 A.高程基准面到建筑物顶部的高度 B.建筑物的高程 C.高程基准面到建筑物基部的高度 D.建筑物基部到建筑物顶部的高度
2186. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1' .0 Southward, Longitude 0' .2 Westward”字样, GPS 读数为: 33° 40' .2N, 010° 12' .5W, 则用于海图上定位的数据应为: A. 33° 39' .2N, 010° 12' .7W B. 33° 40' .2N, 010° 12' .5W C. 33° 41' .2N, 010° 12' .7W D. 33° 39' .2N, 010° 12' .3W
2187. 下列有关航线选择的说法中,哪一个正确? A.充分考虑流的顺逆,可不考虑风的情况 B.航程最短,不一定航时最省 C.应尽可能使船舶一路顺风 D.应尽可能使船舶一路顺流
2188. 海图作业过程中,下列\_\_\_\_应记入航海日志。 A.观测陆标得到的船位的经纬度 B.海图作业中存在的方位与距离误差 C.填写航海日志的具体时间 D.所采用的风和流的资料
2189. 纬度大于或等于 90° 与月球赤纬之差的地方,\_\_\_\_。 A.一天有两次高潮和两次低潮 B.一天有两次高潮一次低潮 C.一天只有一次高潮和一次低潮 D.一天有一次高潮两次低潮
2190. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t. 现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中途港至目的港还有 1200mile. 船舶计划加速 1kn 到中途港加油, 而后恢复原来船速, 问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港? A.120.4tB.181.9tC.150.2tD.139.8t
2191. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1' .0 Southward, Longitude 0' .2 Westward”字样, GPS 读数为: 33° 40' .2N, 010° 12' .5W, 则用于海图上定位的数据应为: A. 33° 40' .2N, 010° 12' .5W B. 33° 39' .2N, 010° 12' .7W C. 33° 41' .2N, 010° 12' .7W D. 33° 39' .2N, 010° 12' .3W
2192. 目前世界各授时台播发无线电对时时号,它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A. I、II、III B. II、III C. II、III、IV D. I、II
2193. 若已知两船 M、N 同位于北半球,且 N 船是在 M 船正西 400 海里处,而已知两船的经差为 14° W,则两

船所在纬度是：A.同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 B.不在同一纬线上 C.同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 D.同在  $61^{\circ} N$  的纬线上

2194. 某主港潮汐曲线如图，利用该图可以：A.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 B.求主港低潮潮时和潮高 C.求主港高潮潮时和潮高 D.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高

2195. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成  $15^{\circ}$ ，第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成  $30^{\circ}$ ，且两次观测之间的航程为 14 海里，则船与物标 M 正横时的距离为：A.14n mile B.7n mile C.12n mile D.28n mile

2196. 下列哪一个不是等角投影的特性？A.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。B.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。C.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。D.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。

2197. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能？A.引航服务 B.支持联合行动 C.数据评估 D.信息服务

2198. 某轮在狭水道航行，计划航向  $110^{\circ}$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位  $290^{\circ}$ ，该轮磁差  $4^{\circ} E$ ，自差  $2^{\circ} W$ ，则该轮应：A.向右调整航向 B.保持原航向 C.向左调整航向 D.无法确定

2199. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为：A.绝对计程仪 B.多普勒计程仪 C.电磁计程仪 D.声相关计程仪

2200. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行，发现一标志的灯光节奏如视频中所示，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A.右侧 B.北方 C.南方 D.左侧

2201. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A.两距离定位 B.三距离定位 C.三方位定位 D.两方位定位

2202. 一年中视太阳日的长短逐日不一致的主要原因是：A.地球公转的速度不均匀 B.地球自转 C.地球自转的速度不均匀 D.地球公转

2203. 某轮吃水 9.3 米，富裕水深 0.7 米，海图水深 7 米，海图基准面在海图平均海面下 2.2 米，潮高基准面在平均海面下 2.0 米，通过该地所需潮高为：A.2.6 米 B.3.2 米 C.3.0 米 D.2.8 米

2204. 船舶由东向西过日界线，船钟应：A.拨慢 12 小时 B.拨快 1 小时 C.不拨 D.拨慢 1 小时

2205. 平面投影又称方位投影，其中透视点在球心的心射投影在航海上常被用来绘制：I、大圆海图；II、大比例尺港湾图；III、极区海图 A. I、III B. I、II C. I、II、III D. II、III

2206. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1' .10$  Southward, Longitude  $0' .40$  Eastward”字样，若 GPS 读数为： $30^{\circ} 40' .2S$ ,  $015^{\circ} 12' .5W$ ，则用于海图上定位的数据应为：A. $30^{\circ} 39' .2S$ ,  $015^{\circ} 12' .3W$  B. $30^{\circ} 40' .0S$ ,  $015^{\circ} 11' .5W$  C. $30^{\circ} 41' .3S$ ,  $015^{\circ} 12' .9W$  D. $30^{\circ} 41' .3S$ ,  $015^{\circ} 12' .1W$

2207. 从新月到上弦，潮差的变化是：A.没有 B.逐渐增大 C.时大时小 D.逐渐减小

2208. 罗兰 C 是一种\_\_\_\_\_导航系统。A.近程 B.全球 C.远程 D.中程

2209. 利用海图上的往复潮流资料计算流速，在转流时的流速应为：A.1/2 最大流速 B.最大流速 C.接近于零 D.平均流速
2210. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。A.天体高度方位表 B.航海表 C.太阳方位表 D.航海天文历
2211. 下列天体坐标受地球自转影响的是：A.共轭赤经 B.赤经 C.时角 D.赤纬
2212. 利用船首叠标导航，叠标方位  $270^\circ$ ，驶真航向  $265^\circ$  时，恰好保持前后标成一直线，表明：I、船舶应向右转向；II、受较大东北流的影响；III、罗经有偏差 A. II B. II 或 III C. I D. III
2213. 在英版海图上，某灯塔图式旁标注“Fl (3) 20s32m20M”，则该灯塔光色是：A.红色 B.绿色 C.白色 D.不能确定
2214. GPS 卫星导航仪为了减小对流层折射引起的定位误差，采用\_\_\_\_\_。A.接收 1575.42 兆赫和 1227.60 兆赫两种 GPS 载波频率 B.只接收仰角为  $5^\circ \sim 85^\circ$  内的 GPS 卫星信号 C.高稳定的本振频率 D.操作者将 HDOP 置于 10
2215. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据？I、测深线的间距；II、测量时间；III、岸形的描绘；IV、小改正；V、出版国家 A. II、III、IV B. I ~ V C. I ~ IV D. I、II、IV、V
2216. 下列接近冰区的征兆中，哪一个最不可靠？A.水温下降 B.远离陆地，波浪突然减弱 C.附近无陆地，出现海象等动物和鸟类 D.出现灰白色反光或薄雾带
2217. 某船真航向  $080^\circ$ ，实测风流压差  $+10^\circ$ ，船舶航行到离左舷物标最近时的物标舷角为：A.  $280^\circ$  B.  $080^\circ$  C.  $270^\circ$  D.  $260^\circ$
2218. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A. GPS Self Test Error B. GPS No fix C. DGPS Error D. DOP Error
2219. 沿岸航行确定避开危险物的安全距离时，下列哪个因素可不必考虑？A.从最后一个实测船位至危险物的航程和所需的航行时间 B.危险物附近有无显著的可供定位和避险的物标 C.驾驶员年龄大小 D.危险物附近海图测量的精度
2220. 某轮计划由  $12^\circ 00' .0N, 83^\circ 41' .0W$  航行到  $74^\circ 29' .8N, 19^\circ 12' .5E$ ，则该轮的大圆始航向为：A.  $075^\circ$  B.  $75^\circ$  C.  $15^\circ$  D.  $015^\circ$
2221. 本船雷达天线海面以上高度为 16 米，前方小岛岸线与在小岛中央高 25m 的山峰的水平距离为 4 海里，当本船离小岛岸线的距离为 12 海里时，欲用小岛距离定位，应用 VRM 测量该岛回波\_\_\_\_\_部位。A.内缘（最近处） B.中央 C.距内缘三分之一处 D.外缘（最远处）
2222. 多普勒计程仪的设计跟踪深度为 200 米，若航行区域的水深 50 米，则该计程仪所测得的速度为：A.绝对速度 B.相对速度 C.相对速度或绝对速度 D.零
2223. 已知某地经度  $\lambda = 117^\circ E$ ，此时时差等于  $+8m$ ，太阳在该地上中天的区时为：A.1208 B.1204 C.1152 D.1148
2224. 某港某日的潮汐资料为：0200，1.0m；0800，4.0m。该日 0700 的潮高为：A.3.4m B.3.7m C.3.8m D.3.2m
2225. 船用导航雷达可以测量船舶周围水面物标的\_\_\_\_\_。A.方位、距离 B.距离、高度 C.航向、航速 D.方位、深



度

2226. 在航迹推算中, 已知真航向、船速和风流资料求计划航迹向时, 应该采用\_\_\_\_\_的作图方式。A.先风后流 B.先流后风 C.不需考虑风流的先后 D.先求出风流合压差

2227. 某驾驶员根据 GPS 所显示的位置在海图上进行锚位确定时, 仔细定位后发现船已经近在防波堤边缘, 原因可能是: A.GPS 与海图所使用的坐标系参数不一致 B.海图精度不够 C.GPS 位置有误 D.原因不明

2228. 中版海图图式“船”表示: A.部分船体露出深度基准面的沉船, 数字为深度基准面以上的高度 B.已知深度的水下沉船 C.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船, 数字为高程 D.干出沉船, 数字为干出高度

2229. 某轮船速 18kn, 航行 2h 后相对计程仪读数差为 34' .0, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为 32n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶流顺风 B.顺风顺流 C.顶风顺流 D.顶风顶流

2230. 小潮差是指相邻的\_\_\_\_\_之差。A.小潮高潮潮高与小潮低潮潮高 B.小潮高潮潮高与大潮低潮潮高 C.大潮高潮潮高与大潮低潮潮高 D.大潮高潮潮高与小潮低潮潮高

2231. 利用\_\_\_\_\_说明时间比较直观。A.赤道面平面图 B.子午面投影图 C.子午面天球图 D.真地平平面图

2232. 通常情况下, 测深辨位的准确性与下列哪些因素有关? I、测深和潮高的改正的准确性; II、计划航线上水深变化规律; III、海图上所标水深点位置和水深的准确性 A. I、III B. II、III C. I、II、III D. I、II

2233. 航海学中的地球形状是指: A.大地水准面围成的几何体 B.地球椭圆体 C.地球圆球体 D.地球自然表面围成的几何体

2234. 下列哪些内容是航海员使用海图时应注意的问题? I、首先改正大比例尺海图; II、航线避开海图空白处; III、及时改正航行警告; IV、新购置的海图资料不一定最新; V、出版国家 A. I~IV B. I、II、IV、V C. I~VD. II、III、IV

2235. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测量时间; II、海图比例尺; III、新购置图; IV、航标位置; V、地貌精度 A.III~V B. I~V C. I、II、IV、V D. II~IV

2236. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I、II、IV、V B. I~V C. II、III、IV D. I~IV

2237. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_, 且剩磁\_\_\_\_\_。A.容易; 小 B.不易; 大 C.不易; 小 D.容易; 大

2238. 测者纬度等于  $20^{\circ} N$ , 在一年中发生太阳过天顶的情况是: A.有四次过天顶 B.有一次过天顶 C.有两次过天顶 D.不会发生过天顶

2239. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 4kn, 则该处小潮日涨潮流第一小时内的平均流速为: A.4/3kn B.8/3kn C.2/3kn D.2kn

2240. 陀螺罗经的基线误差是指罗经基线与船首尾线\_\_\_\_\_, 而由此产生的\_\_\_\_\_误差。A.平行, 偏离真北 B.平行, 指向 C.不平行, 偏离真北 D.不平行, 读数

2241. 若赤道上  $1'$  纬度的墨卡托投影图长为 1cm, 则在同一张图上的  $60^{\circ}$  纬度处的  $1'$  纬度的图长与下列哪一

值最接近? A.1cm B.1.414cm C.2cm D.0.5cm

2242. 大圆航线通常适用于: A.接近南北向航行时 B.在低纬近赤道地区航行时 C.航程较短时 D.航行纬度较高,航线跨越经差较大时

2243. 船舶在中国沿海航行,傍晚测得东天一星体罗方位,求得其半圆方位的名称是: A.SEB.NWC.NED.SW

2244. 英版《潮汐表》的“潮流预报表”中,回转流给出\_\_\_\_。I、两流速极大值及其时刻;II、两流速极小值及其时刻;III、流向;IV、转流时间;V、预报位置 A. I~III, V B. I~IV C. I~V D. I~III

2245. 关于潮汐周日不等的说法正确的有: I、地球上所有的地方都存在潮汐的周日不等现象;II、当月球的赤纬最小时,潮汐的周日不等现象最小;III、随着纬度的升高,潮汐周日不等现象越严重;IV、纬度大于 $90^\circ$ 与月球之差的地方,一天只有一次高潮和一次低潮 A. I、II、III B. I、III、IV C. II、III、IV D. I、II、IV

2246. 采用下列不同材料的物体,其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_。A.石头 B.海水 C.金属 D.木质

2247. “计风不计流”的含义: A.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 B.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 C.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 D.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程

2248. 已知测者纬度等于 $20^\circ N$ ,天体赤纬等于 $25^\circ S$ ,该天体上中天的方位为: A.090 B.000 C.180 D.270

2249. 海图作业过程中,下列\_\_\_\_应记入航海日志。A.填写航海日志的具体时间 B.所采用的风和流的资料 C.观测陆标得到的船位的经纬度 D.海图作业中存在的方位与距离误差

2250. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_。A.等纬圈 B.子午圈 C.任意大圆 D.赤道

2251. 陀螺罗经的基线误差是指罗经基线与船首尾线\_\_\_\_,而由此产生的\_\_\_\_误差。A.不平行,偏离真北 B.平行,偏离真北 C.平行,指向 D.不平行,读数

2252. 由测者午圈起,沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度,从 $0^\circ \sim 180^\circ$ 计算称为: A.天体半圆地方时角 B.天体圆周地方时角 C.天体圆周方位角 D.天体半圆方位角

2253. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述,那一个是错误的? A.上为海底的性质,下为海水深度 B.混合底质,则应先写成份多的,后写成份少的 C.不同深层底质,先上层及其深度,再下层 D.先形容词后底质种类

2254. 若GPS卫星导航仪的HDOP小于其设定的阈值时,导航仪\_\_\_\_。I、显示GPS船位;II、显示推算船位;III、不能够显示船位 A. I B. II C. I或III D. III

2255. 海图图幅是指: A.印刷海图的图版尺寸 B.海图内廓界限尺寸 C.海图外廓界限尺寸 D.海图图纸的尺寸

2256. 英版海图和灯标表中,灯质旁括注“in fog”的是指: A.仅在雾天显示的灯质 B.仅在白天显示的灯质 C.航空灯标 D.临时灯灯质

2257. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法;II、大圆改正量法;III、公式计算法或查表法 A. II、III B. I、II、III C. I、III D. I、II

2258. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时,  $360^\circ - GHA =$  \_\_\_\_。A.天体地理位置的南纬 B.天体地理位置的北纬 C.天体地理位置的西经 D.天体地理位置的东经
2259. 一年中视太阳日的长短逐日不一致的主要原因是: A.地球公转的速度不均匀 B.地球自转的速度不均匀 C.地球公转 D.地球自转
2260. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_。A.子午圈 B.任意大圆 C.赤道 D.等纬圈
2261. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角  $\alpha = 30'$ , 则船与物标的水平距离 D 为: A.9325m B.932.5m C.9.3n mile D.5n mile
2262. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示: A.二维定位 B.差分 GPS 三维定位 C.差分 GPS 二维定位 D.三维定位
2263. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化? A.时间 B.方位 C.航速和纬度 D.航向
2264. “计风不计流”的含义: A.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 B.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 C.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 D.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程
2265. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_。A.木质 B.海水 C.石头 D.金属
2266. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.0948 B.1003 C.1328 D.1342
2267. 测者眼高为 9m, 物标高程为 16m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_海里。A.6.27 B.6.67 C.14.63 D.8.36
2268. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线右侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测陀螺方位  $058^\circ$  B.实测真方位  $058^\circ$  C.实测真方位  $062^\circ$  D.实测陀螺方位  $060^\circ$
2269. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺, 该轮额定光力射程 20 海里, 你船眼高 54 英尺, 当气象能见度为 10 海里时, 该灯塔灯光最大可见距离为: A.等于 20 海里 B.等于 18 海里 C.大于 20 海里 D.大于 18 海里
2270. 方位定位时, 应先测\_\_\_\_。A.正横附近的物标 B.孤立、平坦的物标 C.远处、显著的物标 D.接近首尾线的物标
2271. 关于中分纬度算法的适用范围, 下列哪个说法是错误的? A.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行 B.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 C.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 D.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时
2272. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A. I、II、III、IV、VI B. III、IV、V、VI C. III、IV、VI D. II、III、IV、VI
2273. 天文航海中所用的时间计量单位是: A.世界时 B.原子时 C.协调世界时 D.恒星时

2274. 已知起航点纬度 $\varphi_1 = 18^\circ 14' .5S$ , 两地间纬差 $D\varphi = 13^\circ 02' .3S$ , 则到达点纬度 $\varphi_2$  为: A. $05^\circ 12' .2N$ . $21^\circ 16' .8S$ . $31^\circ 16' .8S$ . $D.05^\circ 12' .2S$
2275. 雷达应答器的工作波段大多数是\_\_\_\_\_。A.L 波段 B.C 波段 C.S 波段 D.X 波段
2276. 为减小雷达测距船位误差, 对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是(在不能同时观测的情况下): I、先首尾方向, 后正横方向; II、先正横方向, 后首尾方向; III、与先后次序无关 A.III B. I 或 II C. I D. II
2277. 我船航向 $180^\circ$ , 某船位于我船右舷 $30^\circ$ , 若该船航向为 $350^\circ$ , 则我船位于该船舷角: A. $150^\circ$  左 B. $150^\circ$  右 C. $40^\circ$  右 D. $30^\circ$  右
2278. 英版海图和灯标表中, 灯质旁括注“in fog”的是指: A.临时灯灯质 B.航空灯标 C.仅在雾天显示的灯质 D.仅在白天显示的灯质
2279. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_\_。A.任意大圆 B.赤道 C.等纬圈 D.子午圈
2280. “计风不计流”的含义: A.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 B.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 C.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 D.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程
2281. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A.多普勒计程仪 B.绝对计程仪 C.电磁计程仪 D.声相关计程仪
2282. 某船沿极圈( $66^\circ 30' N$ )航行, 已知计程仪改正率为 $0.0\%$ , 无航行和推算误差, 则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位(不考虑风流影响)\_\_\_\_\_。A.不一定 B.超前 C.落后 D.一致
2283. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A.多普勒计程仪 B.绝对计程仪 C.电磁计程仪 D.声相关计程仪
2284. 某船以 $18kn$ 航行 $1000n\ mile$ , 需要燃油 $100t$ 。现仅存燃油 $80t$ , 但至目的港尚有 $1200n\ mile$ 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港, 该船应采用的船速为: A. $17kn$ . $B.15kn$ . $C.18kn$ . $D.16kn$
2285. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.BB.AC.CD.D
2286. A 船位于( $00^\circ, 170^\circ E$ ), B 船位于( $00^\circ, 155^\circ W$ )处, 如果 A 船航向 $060^\circ$ , B 船航向 $235^\circ$ , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A. $35^\circ$  右 B. $60^\circ$  右 C. $30^\circ$  右 D.大于 $035^\circ$
2287. 观测单一陆标方位求磁罗经自差, 若没有准确船位, 需要观测 8 个航向上物标罗方位, 此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.200 B.20 C.100 D.50
2288. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_\_。A.任意大圆 B.赤道 C.等纬圈 D.子午圈
2289. 回声测深仪在\_\_\_\_\_情况下测深时要抑制零点信号。A.浅水 B.中等水深 C.任何量程 D.深水
2290. 为确保船舶航行安全, 拟定沿岸航线时, 考虑到海图上有关水深和底质的限制, 最好应避免: I、周围水深较浅、水深变化不规则的水深空白区; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域 A. I、II B. I~III C. II、III D. I、III



2291. GPS 卫星导航仪在定位过程中根据\_\_\_\_\_识别各颗 GPS 卫星。A.时间顺序 B.伪码 C.频率 D.莫尔斯码呼号
2292. 船舶航行时，雷达选择对水真运动显示方式，荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是：A.水上漂浮物 B.小岛等静止的物标 C.同向船 D.同向同速船
2293. 关于多航向航迹计算求纬差，下列说法哪个正确？A.不能通过计算法求取 B.起止点之间的直线航程与各航向的平均值的余弦的乘积 C.各点之间的航程和与各航向的平均值的余弦的乘积 D.分别求出各航向上的纬差并求和
2294. AIS 系统中，船舶间进行通信使用的船舶识别是：A.呼号 B.MMSI 码 C.IMO 码 D.船名
2295. 英版海图和灯标表中标注的灯塔射程可能是：I、灯塔光力射程；II、测者 5m 眼高的灯塔地理能见距离；III、测者能见地平距离；IV、灯塔能见地平距离；V、额定光力射程 A.II、III B.I、II C.I、V D.II、IV
2296. 颜色不变，明暗交替且时间相等的灯质为：A.等明暗光 B.明暗光 C.联明暗光 D.互光
2297. 有出没的天体其赤纬 Dec 应满足：A. $Dec \geq 90^\circ - \varphi$  B. $Dec < 90^\circ - \varphi$  C. $Dec = 90^\circ - \varphi$  D. $Dec > 90^\circ - \varphi$
2298. 主、附港的潮时差为“+”，说明：A.附港高、低潮潮时早于主港 B.附港位于主港的西面 C.附港位于主港的东面 D.附港高、低潮潮时晚于主港
2299. 检查磁罗经的灵敏度是否符合要求，主要是检查：A.罗盘轴帽和轴针间摩擦力的大小 B.罗盘磁性的大小 C.罗盘浮力的大小 D.罗盘转动惯量的大小
2300. 利用观测太阳方位求磁罗经自差时，太阳的高度最好\_\_\_\_\_。A.低于  $30^\circ$  B.高于  $45^\circ$  C.等于  $90^\circ$  D.在  $60^\circ$  附近
2301. 本船雷达天线海面以上高度为 16 米，前方小岛岸线与在小岛中央高 25m 的山峰的水平距离为 4 海里，当本船离小岛岸线的距离为 12 海里时，欲用小岛距离定位，应用 VRM 测量该岛回波\_\_\_\_\_部位。A.内缘（最近处） B.外缘（最远处） C.距内缘三分之一处 D.中央
2302. 利用船首叠标导航，叠标方位  $270^\circ$ ，驶真航向  $265^\circ$  时，恰好保持前后标成一直线，表明：I、船舶应向右转向；II、受较大东北流的影响；III、罗经有偏差 A.II 或 III B.I C.II D.III
2303. 船舶在狭水道航行时，如利用平行方位线转向，则自转向物标所作的方位线应：A.与原计划航线相交 B.与新计划航线相交 C.与新计划航线平行 D.与原计划航行平行
2304. 下列有关陀螺罗经误差的说法中，错误的是：A.第一类冲击误差在船舶机动终了后约 1 小时即可消失 B.采用外补偿法消除速度误差时，陀螺罗经主轴的原稳定位置不变 C.速度误差与船舶所在地的纬度无关 D.采用垂直轴阻尼法的陀螺罗经产生纬度误差
2305. \_\_\_\_\_的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。I、S 波段；II、X 波段；III、C 波段 A.I、II、III B.III C.II D.I
2306. 采用方位避险，如所选避险物标和危险物同在航线左侧，且避险物标位于危险物前方，避险方位为  $060^\circ$ ，陀罗差  $2^\circ E$ ，则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险？A.实测陀罗方位  $062^\circ$  B.实测陀罗方位  $060^\circ$  C.实测真方位  $058^\circ$  D.实测真方位  $062^\circ$



2307. 小潮差是指相邻的\_\_\_\_\_之差。A.小潮高潮潮高与小潮低潮潮高 B.大潮高潮潮高与大潮低潮潮高 C.大潮高潮潮高与小潮低潮潮高 D.小潮高潮潮高与大潮低潮潮高
2308. 天体赤经是指从春分点起,沿天赤道\_\_\_\_\_的一段弧距。A.向东量到测者午圈 B.向西量到测者午圈 C.向西量到天体时圈 D.向东量到天体时圈
2309. 下述有关回声测深仪的说法中,不正确的是: A.浅水测深时,应以回波信号带的后沿读出水深 B.测深仪的最小测量深度取决于发射脉冲宽度 C.船舶长期停泊,应每隔半个月对测深仪通电一次 D.风浪大,船舶摇摆剧烈时将无法进行测深
2310. 某船夜间航行,海图上在航线附近距本船约 7.0 处有一灯塔标注,查灯标表得该灯塔的备注栏: W000° ~ 090° (90°),关于该灯塔灯光下列说法正确的是: A.当该灯塔位于本船 000° ~ 090° 之间时能见到白光,可见光范围 90° B.当该灯塔位于本船 180° ~ 270° 之间时能见到白光,可见光范围 90° C.当该灯塔位于本船 180° ~ 270° 之间时能见到白光,可见光范围 270° D.当该灯塔位于本船 000° ~ 090° 之间时能见到白光,可见光范围 270°
2311. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A.等于该图的最低纬度 B.等于该图的平均纬度 C.可能不在该图内 D.等于该图的最高纬度
2312. 我国沿海推荐航道左侧标的特征为: A.绿色锥形,中间有一条或多条红色横纹 B.红色锥形,中间有一条或多条绿色横纹 C.绿色罐形,中间有一条或多条红色横纹 D.红色罐形,中间有一条或多条绿色横纹
2313. 下列有关墨卡托投影的特性的叙述中,哪一项是正确的? A.在大圆海图上,恒向线都是直线 B.等角正圆柱投影(即墨卡托投影)海图上,任意两点间的直线连接线,不可能都属于恒向线 C.在墨卡托海图上,大圆航线都是曲线,北半球凹向北极、南半球凹向南极 D.在墨卡托投影海图上任意两点间直线连接线,除赤道外,都不属于大圆弧
2314. 从新月到上弦,潮差的变化是: A.没有 B.逐渐增大 C.时大时小 D.逐渐减小
2315. 利用物标的初显距离和方位定位,观测船位精度差的主要原因是: A.位置线夹角不好 B.初显方位观测误差大 C.初显距离测定困难造成方位测定出现差异时观测误差加大 D.初显距离测定困难,同时误差大
2316. 在能见度良好时,沿岸航线距陡峭海岸的最近距离不应小于: A.10n mile B.5n mile C.2n mile D.1n mile
2317. 雷达抑制旁瓣回波的方法是\_\_\_\_\_。A.增大 GAIN B.适当使用 AFCC C.适当减少亮度 D.适当使用 STC
2318. AIS 系统中,船舶间进行通信使用的船舶识别是: A.MMSI 码 B.呼号 C.船名 D.IMO 码
2319. 某轮顺风顶流航行,船速 18 节,流速 2 节,风对船舶航速的影响为 1 节,计程仪改正率+8%,0400 计程仪读数 L1=100'.0,则 2 小时后绝对计程仪读数 L2 为: A.131'.5 B.135'.2 C.127'.8 D.138'.9
2320. 一般新出厂的磁罗经消除自差的顺序为: A.倾斜自差、近似消除象限自差、半圆自差、象限自差 B.半圆自差、倾斜自差、象限自差 C.近似消除象限自差及次半圆自差、倾斜自差、半圆自差、象限自差 D.倾斜自差、半圆自差、象限自差
2321. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.远离该标 B.左侧 C.右侧 D.任意一侧

2322. 关于多航向航迹计算求纬差, 下列说法哪个正确? A.各点之间的航程和与各航向的平均值的余弦的乘积 B.不能通过计算法求取 C.分别求出各航向上的纬差并求和 D.起止点之间的直线航程与各航向的平均值的余弦的乘积
2323. 下列形状对雷达波反射性能最强的是: A.平板状物体 B.角反射器 C.球状物体 D.圆柱状物体
2324. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A.等于该图的最低纬度 B.等于该图的平均纬度 C.可能不在该图内 D.等于该图的最高纬度
2325. 由于荧光屏光点直径导致的回波变形在\_\_\_\_\_最大。A.荧光屏边缘附近 B.荧光屏中心附近 C.距荧光屏中心三分之二处 D.距荧光屏中心二分之一处
2326. 某轮船速 18kn, 航行 2h 后相对计程仪读数差为 34' .0, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为 32n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶风顺流 B.顶流顺风 C.顺风顺流 D.顶风顶流
2327. 若已知两船 M、N 同位于北半球, 且 N 船是在 M 船正西 400 海里处, 而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ , 则两船所在纬度是: A.同在  $61^{\circ} N$  的纬线上 B.同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 C.同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 D.不在同一纬线上
2328. 我国沿海推荐航道左侧标的特征为: A.绿色锥形, 中间有一条或多条红色横纹 B.红色锥形, 中间有一条或多条绿色横纹 C.绿色罐形, 中间有一条或多条红色横纹 D.红色罐形, 中间有一条或多条绿色横纹
2329. 在中版海图上, 某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里 (环向, 笛)”, 则该灯塔光色是: A.红色 B.绿色 C.不能确定 D.白色
2330. 我船航向  $180^{\circ}$ , 某船位于我船右舷  $30^{\circ}$ , 若该船航向为  $350^{\circ}$ , 则我船位于该船舷角: A. $150^{\circ}$  左 B. $30^{\circ}$  右 C. $40^{\circ}$  右 D. $150^{\circ}$  右
2331. 某轮航行于中国某海区, 海图上有如图所示潮流资料, 下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. II、III B. I、IV C. II、IV D. I、III
2332. 影响自由陀螺仪主轴不能稳定指北的最主要因素是: A.陀螺仪本身的特性 B.在陀螺仪主轴上外加力矩 C.地球自转角速度的水平分量 D.地球自转角速度的垂直分量
2333. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A.雷达观测法 B.叠标导航法 C.正横方位法 D.连续定位法
2334. 我船航向  $180^{\circ}$ , 某船位于我船右舷  $30^{\circ}$ , 若该船航向为  $350^{\circ}$ , 则我船位于该船舷角: A. $150^{\circ}$  左 B. $30^{\circ}$  右 C. $40^{\circ}$  右 D. $150^{\circ}$  右
2335. 已知起航点纬度  $\varphi_1=18^{\circ} 14' .5S$ , 两地间纬差  $D\varphi =13^{\circ} 02' .3S$ , 则到达点纬度  $\varphi_2$  为: A. $21^{\circ} 16' .8S$  B. $31^{\circ} 16' .8S$  C. $05^{\circ} 12' .2N$  D. $05^{\circ} 12' .2S$
2336. 英版海图和灯标表中, 灯质旁括注“in fog”的是指: A.航空灯标 B.仅在白天显示的灯质 C.仅在雾天显示的灯质 D.临时灯灯质

2337. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.转向点, 同名 B.航线, 同名 C.转向点, 异名 D.航线, 异名
2338. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.超折射 B.雷达波束发生绕射 C.大气衰减 D.欠折射
2339. 单物标方位距离定位的优点是: I、两条位置线的交角为  $90^\circ$ ; II、作图简单; III、只需一个物标 A.II、III B.I、III C.I、II D.I、II、III
2340. “计风不计流”的含义: A.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 B.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 C.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 D.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程
2341. 雷达产生间接反射回波的原因是\_\_\_\_\_。A.天线附近存在强反射体 B.雷达波存在较强的旁瓣 C.超折射现象非常强烈 D.船舶正横附近存在反射雷达波能力强的物体
2342. A 船位于 ( $00^\circ$ ,  $170^\circ$  E), B 船位于 ( $00^\circ$ ,  $155^\circ$  W) 处, 如果 A 船航向  $060^\circ$ , B 船航向  $235^\circ$ , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A. $60^\circ$  右 B. $35^\circ$  右 C. $30^\circ$  右 D.大于  $035^\circ$
2343. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn, 计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ , 当时流速为 3kn, 试问顶流时该船对水速度是多少? A.3kn B.15kn C.9kn D.12kn
2344. 在我国闽、浙沿海, 由于台风的影响, 常常使实际水位高于潮汐表的预报, 这种现象称之为: A.减水 B.涨潮 C.落潮 D.增水
2345. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A.雷达观测法 B.叠标导航法 C.正横方位法 D.连续定位法
2346. 你船静水航速 10 节, 现顶风、顶流, 其影响各 2 节, 则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节, 实际航速为\_\_\_\_\_节。A.8; 6 B.6; 6 C.6; 8 D.10; 10
2347. 目前世界各授时台播发无线电对时时号, 它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A.II、III、IV B.II、III C.I、II、III D.I、II
2348. 某船沿极圈 ( $66^\circ 30' N$ ) 航行, 已知计程仪改正率为 0.0%, 无航行和推算误差, 则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_。A.一致 B.落后 C.不一定 D.超前
2349. 某陀螺航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $117^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ$  E, 则实测风流压差为: A. $+3^\circ$  B. $+5^\circ$  C. $-3^\circ$  D. $-5^\circ$
2350. 测者纬度等于  $20^\circ N$ , 在一年中发生太阳过天顶的情况是: A.有四次过天顶 B.有一次过天顶 C.不会发生过天顶 D.有两次过天顶
2351. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1342 B.1003 C.0948 D.1328

2352. 岛礁区航行, 利用物标“串视”的方法转向、避险, 其实质是利用\_\_\_\_\_来转向避险。A.方位位置线 B.方位叠标位置线 C.距离位置线 D.距离叠标位置线
2353. 关于中分纬度算法的适用范围, 下列哪个说法是错误的? A.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 B.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 C.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行 D.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行
2354. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_\_。A.金属 B.木质 C.石头 D.海水
2355. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $117^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则实测风流压差为: A.  $+3^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $-5^\circ$
2356. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.天顶和天底 B.E 点和 W 点 C.N 点和 S 点 D.天极
2357. 灯质“AlFIRW”表示: A.一个周期内交替闪一次红光和一次白光 B.互光灯, 一个周期内红、白交替发光, 常明不灭 C.闪白光和闪红光 D.闪光灯有红光弧和白光弧
2358. 罗经点方向 NNW 换算成圆周方向为: A.  $337^\circ$  .5B.  $292^\circ$  .5C.  $303^\circ$  .75D.  $326^\circ$  .25
2359. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I ~ V B. I ~ IV C. I、II、IV、V D. II、III、IV
2360. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差, 随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A.减小 B.有时增大, 有时变小 C.增大 D.不变
2361. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航, 如航行中发现本船位于两标连线的右侧, 表明本船\_\_\_\_\_。A.行驶在航道内, 应保向航行 B.已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向左转向 C.已进入航道左侧的浅水区, 应立刻向右转向 D.已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向右转向
2362. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $060^\circ$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标罗方位  $238^\circ$ , 该轮磁差  $4^\circ E$ , 自差  $2^\circ W$ , 则该轮应: A.保持原航向 B.向右调整航向 C.向左调整航向 D.无法确定
2363. 混合航线适用于\_\_\_\_\_。A.航程较短时 B.由于某种限制不能完全使用大圆航线时 C.起航点与到达点纬度相同时 D.气象条件较好时
2364. 下列哪种海图不属于航海图? A.航行图 B.总图 C.参考图 D.港湾图
2365. 地球椭圆柱体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.地理经度 B.两点间的东西距 C.地理纬度 D.地理坐标
2366. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $297^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则实测风流压差为: A.  $-5^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $+5^\circ$  D.  $-3^\circ$
2367. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于: A.外补偿法 B.电磁补偿法 C.力矩补偿法 D.内补偿法
2368. 某轮船速 12kn, 顶风顺流航行, 流速 2kn, 风使船减速 1kn, 则 1h 后船舶实际航程为: A.12n mile B.14n mile C.11n mile D.13n mile



2369. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示, 则标志线①是\_\_\_\_\_。A.发射零点标志线 B.水深标志线 C.发射零点标志线调整到船舶吃水深度 D.固定深度标志线
2370. 你船无风无流时船速为 10 节, 现顺风顺流各 2 节, 则电磁计程仪显示的航速应为\_\_\_\_\_; 多普勒计程仪显示的对地航速应为\_\_\_\_\_。A.10 节, 14 节 B.12 节, 14 节 C.14 节, 12 节 D.10 节, 12 节
2371. 某轮远航归来, 见前方一灯塔塔顶部刚好露出水天线, 在中版海图上查得该灯塔旁标注有“闪 6 秒 75 米 15 海里”, 已知某船眼高 16m, 则船与灯塔相距大约为: A.26.5n mile B.22.8n mile C.15.0n mile D.20.0n mile
2372. 在天测罗经差中, 当罗经面的倾斜角一定时, 所测天体的高度越\_\_\_\_\_, 观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_\_。I、高/小; II、低/大; III、低/小 A. II B. I 或 II C. III D. I
2373. 船舶在中国沿海航行, 傍晚测得东天一星体罗方位, 求得其半圆方位的名称是: A.NEB.SWC.SED.NW
2374. 某轮吃水 10 米, 测深时潮高 6 米, 测深仪读数 21 米, 当时的实际水深为: A.37 米 B.31 米 C.25 米 D.5 米
2375. 下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中, 哪一个准确? A.墨卡托海图上某点各方向局部比例尺相同 B.墨卡托海图上同一纬线上各点的局部比例尺不同 C.墨卡托海图上某点各个方向的局部比例尺可能都不相同 D.墨卡托海图上各点局部比例尺相同
2376. 测者眼高为 25m, 物标高程为 25m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.20.9B.10.45C.12.54D.8.36
2377. 某轮 TC325°, 船速 12 节, 1200 测得某物标 TB298°.5, 1230 又测得该物标 TB280°, 则预计正横该物标的时间和距离为: A.1300, 6n mile B.1240, 6n mile C.1300, 5n mile D.1250, 5n mile
2378. 你船无风无流时船速为 10 节, 现顺风顺流各 2 节, 则电磁计程仪显示的航速应为\_\_\_\_\_; 多普勒计程仪显示的对地航速应为\_\_\_\_\_。A.10 节, 14 节 B.12 节, 14 节 C.14 节, 12 节 D.10 节, 12 节
2379. 灯质“AIFIRW”表示: A.一个周期内交替闪一次红光和一次白光 B.互光灯, 一个周期内红、白交替发光, 常明不灭 C.闪白光和闪红光 D.闪光灯有红光弧和白光弧
2380. 某轮在狭水道航行, 计划航向 230°, 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标陀螺方位 051°, 陀螺差 2° W, 则该轮应: A.无法确定 B.向左调整航向 C.向右调整航向 D.保持原航向
2381. 在北半球, 若两点间的大圆始航向为 045°, 则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.等于 045° B.大于 045° C.不一定 D.小于 045°
2382. “高潮间隙”是指\_\_\_\_\_。A.从满月到大潮高潮时的时间间隔 B.从月中天到当天第一个高潮时的时间间隔 C.高潮与低潮的时间间隔 D.两次高潮的时间间隔
2383. 雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于\_\_\_\_\_。I、物标的实际距离; II、物标到间接反射体的距离; III、间接反射体到天线的距离 A. I + II B. I + II + III C. I + III D. II + III
2384. 船舶由东向西过日界线, 船钟应: A.拨慢 12 小时 B.不拨 C.拨快 1 小时 D.拨慢 1 小时
2385. 下列哪种投影方式中满足: “所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线; 纬线成为与赤道平行、与经



线垂直的直线”？ A.圆锥投影 B.平面投影 C.正圆柱投影 D.横圆柱投影

2386. 天文三角形的三个角是： A.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 B.天体时角、天体方位角和天体极距 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体方位角、天体时角和天体赤纬

2387. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.BB.DC.AD.C

2388. 罗经点方向 NNW 换算成圆周方向为： A.337° .5B.292° .5C.303° .75D.326° .25

2389. 利用英版《潮汐表》推算附港潮高时，关于潮高差的求取下列说法正确的是： A.以（主港潮高+主港平均海面季节改正）为引数查表内插求取 B.以（主港潮高+附港平均海面季节改正）为引数查表内插求取 C.以主港潮高为引数，查表内插求取 D.以（主港潮高一主港平均海面季节改正）为引数查表内插求取

2390. 关于水流，以下正确的是： I、流向是指流的来向； II、流向是指流的去向； III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、 II、 III B. I、 III C. I、 II D. II、 III

2391. 灯质“AIFIRW”表示： A.一个周期内交替闪一次红光和一次白光 B.互光灯，一个周期内红、白交替发光，常明不灭 C.闪白光和闪红光 D.闪光灯有红光弧和白光弧

2392. 明礁是指\_\_\_\_\_。 A.深度基准面以下的孤立岩石 B.平均大潮高潮面下，深度基准面以上的孤立岩石 C.深度基准面适淹的礁石 D.平均大潮高潮时露出的孤立岩石

2393. 磁罗经罗盆内混合液体中放入酒精其作用是： A.稀释 B.降低结冰点 C.降低比重 D.消毒

2394. 陆标定位时，有远近不等的数个物标分布在船周围，我们在选取时\_\_\_\_\_。 A.应远近搭配选用 B.应考虑夹角适当，不必考虑物标的远近 C.应选用离船近些的物标，且夹角适当 D.应选用离船远些的物标

2395. 某轮陀罗航向 030°，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为 123°，陀螺差 2° E，则实测风流压差为： A.+5° B.-3° C.+3° D.-5°

2396. 利用船位识别物标的方法可以： I、将海图上没有标绘但有导航价值的物标注在海图上； II、将正在航行的他船的位置标注在海图上； III、将新设置的钻井平台标注在海图上 A. II、 III B. I、 II C. I、 II、 III D. I、 III

2397. 航用海图的基本要求是： A.图内各点局部比例尺相等 B.经线、纬线各自平行且相互垂直 C.无投影变形 D.恒向线在图上是直线和等角投影

2398. 实际测得的物标垂直角 $\beta$ 与公式中的垂直角 $\alpha$ 不等的主要原因是： A.吃水的影响 B.六分仪的观测误差 C.测者具有一定的眼高 D.船舶摇摆的影响

2399. 某轮 TC265°，测得某灯塔 CB237°，罗经差 1° .5 航行 10n mile 后，又测得该灯塔 TB220°，试问船与该灯塔正横时距离为： A.15n mile B.13.2n mile C.12n mile D.10n mile

2400. 某船以 18kn 航行 1000n mile，需要燃油 100t。现仅存燃油 80t，但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港，该船应采用的船速为： A.16kn B.15kn C.18kn D.17kn

2401. 心射平面投影图上，所有经线等幅度向外发散，纬度圈是以发散点为圆心的同心圆，则投影面与\_\_\_\_\_相切。 A.赤道与格林经线的交点 B.地球椭圆子午线上某点 C.地球表面具有双重曲率的球面螺线与格林经线的交点 D.

地极点

2402. 中版图式“ ”表示: A.沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区 B.贝类养殖场 C.鱼栅 D.深度不明的障碍物
2403. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行,发现海图上有如下标志,则: A.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船左舷航行 B.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船右舷航行 C.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船右舷航行 D.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船左舷航行
2404. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测量时间; II、海图比例尺; III、新购置图; IV、航标位置; V、地貌精度 A. II~IV B. III~V C. I~V D. I、II、IV、V
2405. 当船位在不同坐标系的海图之间进行转换定位时,应进行经纬度的修正,该修正值通常刊印在海图何处? A.图廓外下方 B.图廓外上方 C.图名上方 D.海图标题栏的“注意(Note)”栏中
2406. 某船拟由(42oN、140oE)驶往(40oN、120oE),则恒向线航程为: A.913.6n mile B.910.5n mile C.915.3n mile D.917.9n mile
2407. 某轮排水量 15000t,以船速 14kn 航行一天,燃油耗油 30t,在中途港加载 1000t 后,若计划每日燃油消耗量仍是 30t,则船舶航行速度应为: A.11.9kn B.13.8kn C.17.3kn D.15.1kn
2408. 从船舶交通管理系统(VTS)的管理手段和监管必需的硬件系统来看,VTS 的基本组成部分有\_\_\_\_。I、VTS 的组织机构; II、使用 VTS 的船舶; III、监测、数据处理、信息传输和通信等设备; IV、监管措施和方法 A. I~III B. III、IV C. I~IV D. II~IV
2409. 航向为 090° 时,恒向线与\_\_\_\_重合。A.等纬圈 B.子午圈 C.赤道 D.格林子午圈
2410. 航用海图的必备条件是: I、图上恒向线为直线; II、等角投影; III、大圆弧为凸向赤道的曲线 A. I、III B. I、II、III C. II、III D. I、II
2411. GPS 卫星导航仪在定位过程中根据\_\_\_\_识别各颗 GPS 卫星。A.莫尔斯码呼号 B.时间顺序 C.频率 D.伪码
2412. 某轮计划由 23° 10' .2N, 106° 26' .5W, 航行到 52° 55' .0N, 173° 00' .0E, 则该轮的大圆始航向为: A.041° B.311° C.049° D.319°
2413. 由于荧光屏光点直径导致的回波变形在\_\_\_\_最大。A.荧光屏中心附近 B.距荧光屏中心三分之二处 C.荧光屏边缘附近 D.距荧光屏中心二分之一处
2414. 声相关计程仪的“相关”是指下列哪项因素? A.前向接收换能器先后两次收到的回波信号 B.后向接收换能器先后两次接收到的回波信号 C.前向和后向接收换能器经过时间间隔 $\tau$  先后收到的回波信号 D.发射换能器经过时间间隔 $\tau$  先后发射的超声波信号
2415. 将世界时时刻刻分成 UT0、UT1 和 UT2 是考虑了\_\_\_\_的因素。A.地球自转的速度不均匀 B.地球公转的速度不均匀 C.地球自转 D.地球公转
2416. 用雷达探测雨雪区域后的物标,FTC 及增益钮的正确用法是: A.关掉 FTC,适当增大增益 B.关掉 FTC,适当减小增益 C.使用 FTC,适当增大增益 D.使用 FTC,适当减小增益

2417. 6月22日到9月23日, 太阳赤纬为\_\_\_\_\_, 并且逐渐\_\_\_\_\_. A.南/增大 B.南/减小 C.北/减少 D.北/增大
2418. 潮差比是\_\_\_\_\_之比. A.主港平均潮差与附港平均潮差 B.附港最大潮差与主港最大潮差 C.附港平均潮差与主港平均潮差 D.主港潮差与附港潮差
2419. 自由陀螺仪的主轴动量矩指北, 若加一外力矩, 其方向水平向西, 则主轴指北端\_\_\_\_\_进动. A.水平向东 B.垂直向上 C.垂直向下 D.水平向西
2420. 夜间由海上驶离我国沿海某港口, 发现前方有一红色混合联闪光灯浮, 表明: A.该标为推荐航道左侧标, 应将其置于本船右侧通过 B.该标为推荐航道右侧标, 应将其置于本船左侧通过 C.该标为推荐航道右侧标, 应将其置于本船右侧通过 D.该标为推荐航道左侧标, 应将其置于本船左侧通过
2421. 实际上, 大潮发生在\_\_\_\_\_. A.月中天 B.朔望日之后 C.朔望日之前 D.朔望日
2422. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A. I、II、III B. I C. II D. III
2423. 利用单物标三方位测定风流合压差时, 通过作图可求得\_\_\_\_\_. A.航迹线平行线 B.航向线平行线 C.计划航线平行线 D.航迹线
2424. 英版海图图式“fs”表示该区底质为: A.岩石 B.淤泥 C.细沙 D.粗沙
2425. 在拆装安许茨型主罗经时, 取出的陀螺球应\_\_\_\_\_放在专用座垫上. A.倾斜 B.正 C.随便 D.倒置
2426. 由于雷达波水平波束宽度导致的回波变形是指\_\_\_\_\_. A.雷达扫描中心到回波的张角大于实际船位到物标的张角 B.回波的方位小于物标实际的方位 C.雷达扫描中心到回波的张角小于实际船位到物标的张角 D.回波的方位大于物标实际的方位
2427. 起航点  $35^{\circ} S, 120^{\circ} E$ , 到达点  $35^{\circ} S, 150^{\circ} E$ , 两点间大圆航线所经过的纬度\_\_\_\_\_. A.无法确定 B.小于  $35^{\circ} S$  C.大于  $35^{\circ} S$  D.等于  $35^{\circ} S$
2428. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后, 随动系统自动投入工作. A.60 分钟 B.10 分钟 C.30 分钟 D.10 秒钟
2429. 某轮罗航向  $060^{\circ}$ , 磁差  $3^{\circ} E$ 、自差  $2^{\circ} E$ , 则右正横处物标的磁方位是: A.  $150^{\circ}$  B.  $149^{\circ}$  C.  $152^{\circ}$  D.  $155^{\circ}$
2430. 实际上, 大潮发生在\_\_\_\_\_. A.月中天 B.朔望日之后 C.朔望日之前 D.朔望日
2431. 下列哪种海图不属于航海图? A.航行图 B.总图 C.参考图 D.港湾图
2432. GPS 导航仪日常关机后, 再次启动时发现导航仪显示的船位错误, 并长时间不进行更新, 此时应该\_\_\_\_\_. A.关闭 GPS 导航仪后, 再重新开机 B.清除内部历书, 进行冷启动 C.更换导航仪内部的电池 D.正确设定 GPS 初始船位
2433. 地球曲率导致的雷达回波失真, 是由于\_\_\_\_\_. A.雷达波几乎沿直线传播 B.雷达荧光屏光点直径太大 C.雷达水平波束宽度较宽 D.雷达垂直波束宽度较宽
2434. 船舶驾驶台中的主机转速与船速对照表, 是在下列哪种情况下进行测定的? I、船舶满载; II、船舶半载; III、船舶压载 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II

2435. 进港航行, 利用船首的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的右面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.左面, 向右 B.右面, 向右 C.左面, 向左 D.右面, 向左

2436. 某船位于(00o、001oW), 真航向 090o, 航程 260 海里, 则到达点的经度为: A.3.3oWB.3.5oEC.3.3oED.3.5oW

2437. 夜间由海上驶离我国沿海某港口, 发现前方有一红色混合联闪光灯浮, 表明: A.该标为推荐航道左侧标, 应将其置于本船右侧通过 B.该标为推荐航道右侧标, 应将其置于本船左侧通过 C.该标为推荐航道右侧标, 应将其置于本船右侧通过 D.该标为推荐航道左侧标, 应将其置于本船左侧通过

2438. 在不同的墨卡托海图上, 同一纬度的纬度渐长率\_\_\_\_\_。A.在比例尺小的海图上高 B.不一定, 取决于 1 赤道里的长度 C.相等 D.在比例尺大的海图上高

2439. 某船顺风顺流航行, 船速 14 节, 流速 1 节, 2 小时后相对计程仪读数差为 31' .0, 计程仪改正率  $L=+5\%$ , 则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。A.32.6B.36.6C.35.0D.34.6

2440. 在 GPS 卫星导航系统中, TDOP 为: A.精度几何因子 B.时钟偏差因子 C.高程精度几何因子 D.三维位置精度几何因子

2441. 陆标定位时, 有远近不等的数个物标分布在船周围, 我们在选取时\_\_\_\_\_。A.应选用离船远些的物标 B.应考虑夹角适当, 不必考虑物标的远近 C.应远近搭配选用 D.应选用离船近些的物标, 且夹角适当

2442. 沿岸航行确定离岸距离时, 下列哪个因素可不必考虑? A.船舶操纵性能 B.航程的长短 C.本船货载情况 D.定位的难易

2443. 视频中显示的标志是\_\_\_\_\_。(点击放大) A.专用标 B.孤立危险物标 C.方位标 D.安全水域标

2444. 在不同的墨卡托海图上, 同一纬度的纬度渐长率\_\_\_\_\_。A.在比例尺小的海图上高 B.不一定, 取决于 1 赤道里的长度 C.相等 D.在比例尺大的海图上高

2445. 在拓制海图上, 水深“20”, 表示水深为: A.20 拓 B.0.2 米 C.20 米 D.20 英尺

2446. 在天测罗经差中, 当罗经面的倾斜角一定时, 所测天体的高度越\_\_\_\_\_, 观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_\_。I、高/小; II、低/大; III、低/小 A.III B.II C.I 或 II D.I

2447. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 2kn, 则该处大潮日涨潮流第五小时内的平均流速为: A.4/3kn B.2kn C.2/3kn D.8/3kn

2448. 中分纬度是\_\_\_\_\_。A.起航点与到达点的平均纬度 B.东西距与经差的比值 C.平均纬度 D.两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度

2449. 视频中显示的标志是\_\_\_\_\_。(点击放大) A.专用标 B.孤立危险物标 C.方位标 D.安全水域标

2450. 某轮真航向 030°, 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为 293°, 陀螺差 2° E, 则实测风流压差为: A.+5° B.+3° C.-3° D.-5°

2451. 雷达固定距标与活动距标不一致时, 应以\_\_\_\_\_为准, 调整\_\_\_\_\_。A.活动距标, 固定距标 B.最大量程,

活动距标 C.固定距标, 活动距标 D.最小量程, 固定距标

2452. 某轮由 A 点(55° N, 120° E)航行到 B 点(65° N, 130° E), 则 AB 间的东西距为: A.600 海里 B.253.6 海里 C.344.1 海里 D.300 海里

2453. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上, 明长于暗的灯质为: A.互光 B.等明暗光 C.明暗光 D.联明暗光

2454. 英版《潮汐表》有以下哪些索引? I、主港索引; II、附港索引; III、地理索引; IV、关键词索引 A. I、III B. I、II、IV C. II、III D. I、II、III

2455. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物后方, 避险方位为 060°, 陀罗差 2° E, 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? I、实测陀罗方位 060°; II、实测陀罗方位 058°; III、实测真方位 062° A. I、III B. I~III C. II、III D. I、II

2456. 天文三角形的三个角是: A.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 B.天体方位角、天体时角和天体赤纬 C.天体时角、天体方位角和天体极距 D.天体顶距、天体时角和天体方位角

2457. 船舶对水航速  $V_L$ , 对地航速  $V_G$ , 船速  $V_E$ , 如果  $V_G < V_L < V_E$ , 则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下。A.顶风顶流 B.顺风顶流 C.顺风顺流 D.顶风顺流

2458. 在英版海图上, 某灯塔图式旁标注“Fl (3) 20s32m20M”, 则该灯塔光色是: A.绿色 B.不能确定 C.白色 D.红色

2459. 北部湾属于正规日潮, 其特点是: A.在半个朔望月中, 日潮的总天数超过 7 天 B.在半个朔望月中, 半日潮的天数连续超过 7 天 C.在半个朔望月中, 日潮的总天数不超过 7 天 D.在半个朔望月中, 日潮的天数连续超过 7 天

2460. 航向正东, 受北风、北流影响, 则风压差  $\alpha$  和流压差  $\beta$  为: A.  $\alpha > 0, \beta < 0$  B.  $\alpha < 0, \beta > 0$  C.  $\alpha < 0, \beta < 0$  D.  $\alpha > 0, \beta > 0$

2461. 已知某地经度  $\lambda = 117^\circ E$ , 此时时差等于 +8m, 太阳在该地上中天的区时为: A.1204 B.1208 C.1148 D.1152

2462. 恒向线在地面的形状可能是: I、子午线; II、球面螺旋线; III、等纬圈 A. I~III B. II、III C. I、III D. I、II

2463. 下列关于计程仪的说法, 不妥的是: A.多普勒计程仪可测对地速度 B.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度 C.绝对计程仪可测对地速度 D.声相关计程仪是绝对计程仪

2464. 6 月 22 日, 测者纬度  $\varphi = 30^\circ N$ , 太阳的中天高度等于: A.  $36^\circ 33'$  B.  $30^\circ$  C.  $83^\circ 27'$  D.  $60^\circ$

2465. 下列有关光栅海图和矢量数字海图的重要特征, 不正确的是: I、光栅海图由制作海图经数字化处理而形成, 其海图精度得到了较大的提高; II、光栅海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放; III、矢量数字海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放 A. II、III B. I、II C. I~III D. I、III

2466. 利用英版《潮汐表》推算附港潮高时, 关于潮高差的求取下列说法正确的是: A.以(主港潮高一主港平均海面季节改正)为引数查表内插求取 B.以主港潮高为引数, 查表内插求取 C.以(主港潮高+附港平均海面季节改正)为引数查表内插求取 D.以(主港潮高+主港平均海面季节改正)为引数查表内插求取



2467. 进港航行, 利用船首的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的右面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.左面, 向右 B.右面, 向右 C.左面, 向左 D.右面, 向左
2468. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上, 明长于暗的灯质为: A.互光 B.等明暗光 C.明暗光 D.联明暗光
2469. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ E$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测真方位  $062^\circ$  B.实测陀罗方位  $062^\circ$  C.实测陀罗方位  $060^\circ$  D.实测真方位  $058^\circ$
2470. 起航点  $35^\circ S, 120^\circ E$ , 到达点  $35^\circ S, 150^\circ E$ , 两点间大圆航线所经过的纬度\_\_\_\_\_。A.无法确定 B.小于  $35^\circ S$  C.大于  $35^\circ S$  D.等于  $35^\circ S$
2471. 利用英版《潮汐表》推算附港潮高时, 关于潮高差的求取下列说法正确的是: A.以 (主港潮高一主港平均海面季节改正) 为引数查表内插求取 B.以主港潮高为引数, 查表内插求取 C.以 (主港潮高+附港平均海面季节改正) 为引数查表内插求取 D.以 (主港潮高+主港平均海面季节改正) 为引数查表内插求取
2472. 在下列定位方法中, 一般最准确的方法是: A.三距离定位 B.两距离定位 C.三方位定位 D.两方位定位
2473. 某轮沿极圈 ( $66^\circ 33'$ ) 自东向西航行, 无航行误差, 计程仪改正率为  $0.0\%$ , 则实际船位位于在海图上按计程仪航程推算的船位的 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_。A.西面 B.同一点 C.东面 D.不一定
2474. 已知测者纬度等于  $0^\circ$ , 12月23日测得太阳真出方位等于  $111.5^\circ$ , 则罗经差为: A.  $-1^\circ$  B.  $-2^\circ$  C.  $+1^\circ$  D.  $+2^\circ$
2475. 你船无风无流时船速为 10 节, 现顺风顺流各 2 节, 则电磁计程仪显示的航速应为\_\_\_\_\_; 多普勒计程仪显示的对地航速应为\_\_\_\_\_。A.10 节, 12 节 B.12 节, 14 节 C.14 节, 12 节 D.10 节, 14 节
2476. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示, 则标志线①是\_\_\_\_\_。A.水深标志线 B.固定深度标志线 C.发射零点标志线 D.发射零点标志线调整到船舶吃水深度
2477. 关于雷达上多次反射回波的说法中, 错误的是\_\_\_\_\_。A.相邻的真回波与假回波之间的距离间隔近似相等 B.真回波与假回波的强度不同 C.真回波位于假回波的外侧 D.真回波与假回波方位一致
2478. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^\circ N$  纬线到赤道的子午线图长为 596mm,  $5^\circ N$  纬线上  $1'$  经差的图长为 2mm, B 图上  $5^\circ N$  纬线到赤道的子午线图长为 298mm, 则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为: A.1mm B.无法计算 C.  $2 \times \cos 5^\circ$  mm D.2mm
2479. 水深受限时, 船舶到达浅滩前, 应及时调整吃水, 使船舶处于: I、首倾; II、尾倾; III、平吃水 A. I B. II 或 III C. II D. III
2480. 英版海图图式中, 缩写“WK”代表: A.灯塔 B.沉船 C.大型助航浮标 D.深吃水航路
2481. 拟定沿岸航线, 确定航线离岸距离时应考虑下列哪些因素? I、通航密度; II、转向和避让的旋回余地; III、船舶操纵性能; IV、测定船位的难易 A. I、III、IV B. I~IV C. I、II、III D. II~IV
2482. 太阳在周年视运动中, 当其赤经等于  $90^\circ$  时, 在黄道上的一点为: A.秋分点 B.春分点 C.夏至点 D.冬至点

2483. 在英版《潮汐表》第一卷中，每主港印有一张求任意时潮高和任意潮高的潮时的曲线图，其中虚线代表小潮曲线，实线代表大潮曲线，下列说法错误的是：A.潮差等于或接近小潮潮差时，利用小潮曲线 B.潮差等于或接近大潮潮差时，利用大潮曲线 C.潮差在两者之间时，在两条曲线间内插使用 D.潮差在两者之间时，两条曲线可任意使用

2484. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。A.太阳方位表 B.航海表 C.天体高度方位表 D.航海天文历

2485. 天体上中天时，其地方时角等于\_\_\_\_\_，半圆方位角等于\_\_\_\_\_，位置角等于\_\_\_\_\_。A.0° /0° /0° B.0° /180° /0° C.180° /0° /180° D.0° /180° /180°

2486. 船舶由东向西过日界线，船钟应：A.拨慢 1 小时 B.不拨 C.拨慢 12 小时 D.拨快 1 小时

2487. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1′.0 Southward, Longitude 0′.2 Westward”字样，GPS 的经、纬度读数为：33° 40′.2N, 010° 12′.5E, 则用于海图上定位的数据应为：A.33° 40′.2N, 010° 12′.5E B.33° 39′.2N, 010° 12′.3E C.33° 39′.0N, 010° 12′.7E D.33° 40′.2N, 010° 12′.3E

2488. 北部湾属于正规日潮，其特点是：A.在半个朔望月中，日潮的总天数不超过 7 天 B.在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过 7 天 C.在半个朔望月中，日潮的天数连续超过 7 天 D.在半个朔望月中，日潮的总天数超过 7 天

2489. 下列选项哪些不是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征？ I、数字化的海图信息是单一的图像文件； II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据； III、可以提供警戒区自动报警； IV、可以提供危险区自动报警 A. III、IV B. I、II C. II、III、IV D. I

2490. 南海某港属于不正规日潮混合潮，其特点是：A.在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过 7 天 B.在半个朔望月中，日潮的总天数不超过 7 天 C.在半个朔望月中，日潮的总天数超过 7 天 D.在半个朔望月中，日潮的天数连续超过 7 天

2491. 在 GPS 卫星导航系统中，三维位置精度几何因子是：A.VDOP B.HDOP C.TDOP D.PDOP

2492. 由测者午圈起，沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度，从 0° ~180° 计算称为：A.天体圆周地方时角 B.天体圆周方位角 C.天体半圆地方时角 D.天体半圆方位角

2493. 岛礁区航行，利用物标“串视”的方法转向、避险，其实质是利用\_\_\_\_\_来转向避险。A.距离叠标位置线 B.方位叠标位置线 C.方位位置线 D.距离位置线

2494. 纬度大于或等于 90° 与月球赤纬之差的地方，\_\_\_\_\_。A.一天有两次高潮和两次低潮 B.一天有两次高潮一次低潮 C.一天只有一次高潮和一次低潮 D.一天有一次高潮两次低潮

2495. 某地磁差资料为：Var. 0° 40′ E (1979), 2′.5E annually, 则该地 1999 年的磁差为：A.0° 15′ W B.0° 10′ W C.1° 30′ E D.1° 05′ E

2496. 某轮计划航迹向 092o, 航区内 N 流, 流压差 3o, N 风 5 级, 取风压差 2o, 在船的左前方有一小岛, 则到该岛的正横方位是：A.181o B.003o C.001o D.183o

2497. 下列选项哪些是光栅扫描海图 (Raster charts) 所具有的特征？ I、数字化的海图信息是单一的图像文件； II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据； III、可以提供警戒区自动报警； IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. III、IV C. I、II D. I

2498. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮，其余日子为日潮，该港口为：A.正规日潮港 B.不正规半日潮港 C.不正规日潮港 D.正规半日潮港
2499. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.海图作业中存在的方位与距离误差 B.填写航海日志的具体时间 C.观测陆标得到的船位的经纬度 D.所采用的风和流的资料
2500. 方位定位时，应先测\_\_\_\_\_。A.远处、显著的物标 B.孤立、平坦的物标 C.正横附近的物标 D.接近首尾线的物标
2501. 一般情况下，船舶在冰区航行，当有破冰船引航时，航速通常由\_\_\_\_\_指定。I、破冰船；II、本船；III、两船协商 A.III B.II C.I 或 II D.I
2502. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时， $360^\circ - GHA =$ \_\_\_\_\_。A.天体地理位置的西经 B.天体地理位置的北纬 C.天体地理位置的东经 D.天体地理位置的南纬
2503. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船西面通过 B.将灯浮置于本船东面通过 C.将灯浮置于本船北面通过 D.将灯浮置于本船南面通过
2504. 下列有关航线选择的说法中，哪一个正确？A.航程最短，不一定航时最省 B.充分考虑流的顺逆，可不考虑风的情况 C.应尽可能使船舶一路顺流 D.应尽可能使船舶一路顺风
2505. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。I、航海图书总目录；II、英版航海通告累积表；III、英版航海通告年度摘要；IV、季末版航海通告 A.I、II B.II、III C.III、IV D.I~IV
2506. 明礁上所标的数字表示：A.平均海面以上的高度 B.干出高度 C.水深 D.明礁的高程
2507. 某轮航行于中国某海区，海图上有如图所示潮流资料，下述说法正确的是：I、可以用该图推算青岛港的潮流；II、可以用该图推算该位置水域的潮流；III、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向；IV、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A.II、IV B.II、III C.I、III D.I、IV
2508. 由测者午圈起，沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度，从  $0^\circ \sim 180^\circ$  计算称为：A.天体半圆方位角 B.天体圆周方位角 C.天体圆周地方时角 D.天体半圆地方时角
2509. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮，其余日子为日潮，该港口为：A.正规半日潮港 B.正规日潮港 C.不正规日潮港 D.不正规半日潮港
2510. 某轮罗航向  $060^\circ$ ，磁差  $3^\circ E$ 、自差  $2^\circ E$ ，则右正横处物标的磁方位是：A.  $155^\circ$  B.  $152^\circ$  C.  $150^\circ$  D.  $149^\circ$
2511. 某船船速 20kn，航行 1000n mile，需要燃油 120t。现仅存燃油 110t，至中途港尚有 800n mile 的航程，中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油，而后恢复原来船速，问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港？A.181.9t B.150.2t C.120.4t D.139.8t
2512. 在我国闽、浙沿海，由于台风的影响，常常使实际水位高于潮汐表的预报，这种现象称之为：A.增水 B.减水 C.涨潮 D.落潮
2513. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1' .0$  Southward, Longitude  $0' .2$  Westward”字样，GPS

读数为:  $33^{\circ} 40' .2N, 010^{\circ} 12' .5W$ , 则用于海图上定位的数据应为: A.  $33^{\circ} 41' .2N, 010^{\circ} 12' .7W$  B.  $33^{\circ} 40' .2N, 010^{\circ} 12' .5W$  C.  $33^{\circ} 39' .2N, 010^{\circ} 12' .3W$  D.  $33^{\circ} 39' .2N, 010^{\circ} 12' .7W$

2514. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。 A. 提早约 4min B. 晚约 8min C. 提早约 8min D. 晚约 4min
2515. 英版海图图式“”表示\_\_\_\_\_。 A. 建筑物基部到建筑物顶部的高度 B. 高程基准面到建筑物基部的高度 C. 建筑物的高程 D. 高程基准面到建筑物顶部的高度
2516. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。 A. 圆柱形物体 B. 平板组成的角反射体 C. 锥形物体 D. 球形物体
2517. 船用导航雷达可以测量船舶周围水面物标的\_\_\_\_\_。 A. 距离、高度 B. 方位、距离 C. 航向、航速 D. 方位、深度
2518. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A. 将灯浮置于本船北面通过 B. 将灯浮置于本船东面通过 C. 将灯浮置于本船南面通过 D. 将灯浮置于本船西面通过
2519. 用雷达观测法实测风流压差, 调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行, 如电子方位线偏在航向线左面  $3^{\circ}$ , 罗经差  $2^{\circ} E$ , 则实测风流压差为: A.  $+3^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$  C.  $-3^{\circ}$  D.  $-5^{\circ}$
2520. 某轮沿某叠标线航行, 图示叠标方位为  $180^{\circ}$ , 罗经航向  $357^{\circ}$ , 罗经差  $-2^{\circ}$ , 则风流压差为: A.  $-5^{\circ}$  B.  $+2^{\circ}$  C.  $+5^{\circ}$  D.  $-2^{\circ}$
2521. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时, 导航仪\_\_\_\_\_。 I、显示 GPS 船位; II、显示推算船位; III、不能够显示船位 A. I 或 III B. I C. II D. III
2522. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_\_。 A. 子午圈 B. 赤道 C. 任意大圆 D. 等纬圈
2523. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。 A. 雷达波束发生绕射 B. 欠折射 C. 大气衰减 D. 超折射
2524. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。 A. 与地理赤道相重合 B. 磁倾角为零 C. 地磁水平分力为零 D. 磁差为零
2525. 目前世界各授时台播发无线电对时时号, 它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A. II、III、IV B. II、III C. I、II D. I、II、III
2526. 由于光点的影响, 会产生测方位的误差, 该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。 A. 与回波离屏幕中心的距离没有关系 B. 回波离屏幕中心越近, 误差越小 C. 回波离屏幕中心越远, 误差越小 D. 与回波离屏幕中心的距离成正比
2527. 船用回声测深仪采用超声波进行测深, 其主要优点是: A. 绕射性强 B. 传播速度快 C. 抗可闻声干扰性好 D. 能量损耗小
2528. 在大圆海图上, 下列哪个不是直线? A. 任意等纬圈 B. 任意子午线 C. 任意大圆 D. 赤道
2529. 出港航行, 利用船尾的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的左面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。 A. 右面, 向右 B. 左面, 向左 C. 左面, 向右 D. 右面, 向左



2530. 某轮船速 16kn, 航行 2h 后相对计程仪读数差为  $30' .0$ , 计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为 32n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶流顺风 B.顶风顶流 C.顶风顺流 D.无风无流
2531. 我国某地高潮间隙 0450, 概算农历五月初六的高潮时间约为: A.0850, 2114B.0726, 1950C.1050, 2314D.0825, 2050
2532. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ , 测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ ), 如欲使在第二次观测该灯标时, 能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离, 则第二次观测的罗方位应为: A. $274^\circ$  B. $094^\circ$  C. $238^\circ$  D. $058^\circ$
2533. 船舶在中国沿海航行, 傍晚测得东天一星体罗方位, 求得其半圆方位的名称是: A.SWB.NWC.SED.NE
2534. 在我国闽、浙沿海, 由于台风的影响, 常常使实际水位高于潮汐表的预报, 这种现象称之为: A.增水 B.减水 C.涨潮 D.落潮
2535. 下列选项哪些是光栅扫描海图 (Raster charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. I、II C. III、IV D. I
2536. 某轮由 A 点 ( $55^\circ N, 120^\circ E$ ) 航行到 B 点 ( $65^\circ N, 130^\circ E$ ), 则 AB 间的东西距为: A.600 海里 B.253.6 海里 C.344.1 海里 D.300 海里
2537. 某港某日的潮汐资料为: 0200, 1.0m; 0800, 4.0m。该日 0700 的潮高为: A.3.7m B.3.2m C.3.4m D.3.8m
2538. 英版海图净空高度起算面可能是: I、平均大潮高潮面; II、平均高高潮面; III、平均海面 A. I、III B. I、II、III C. II、III D. I、II
2539. 本船雷达天线海面以上高度为 16 米, 前方小岛岸线与在小岛中央高 25m 的山峰的水平距离为 4 海里, 当本船离小岛岸线的距离为 12 海里时, 欲用小岛距离定位, 应用 VRM 测量该岛回波\_\_\_\_\_部位。A.内缘 (最近处) B.外缘 (最远处) C.距内缘三分之一处 D.中央
2540. 海图上两叠标线上标注的方位为  $168^\circ$ , 当船舶发现两叠标前后重合时, 用陀螺罗经观测前标的方位是  $167^\circ$ , 那么陀螺差为: A. $+2^\circ$  B. $-2^\circ$  C. $-1^\circ$  D. $+1^\circ$
2541. 声相关计程仪的“相关”是指下列哪项因素? A.前向和后向接收换能器经过时间间隔  $T$  先后收到的回波信号 B.后向接收换能器先后两次接收到的回波信号 C.发射换能器经过时间间隔  $T$  先后发射的超声波信号 D.前向接收换能器先后两次接收到的回波信号
2542. 利用英版《潮汐表》求某附港潮汐, 可首先从\_\_\_\_\_查该附港的编号, 然后根据编号在潮时差与潮高差表中查得所需资料。A.主港索引 B.地理索引 C.辅助用表 D.目录
2543. 利用\_\_\_\_\_说明时间比较直观。A.赤道面平面图 B.子午面天球图 C.真地平平面图 D.子午面投影图
2544. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险? A.实测真方位  $058^\circ$  B.实测陀螺方位  $058^\circ$  C.实测陀螺方位  $060^\circ$  D.实测真方位  $062^\circ$



2545. 雷达荧光屏上多次反射回波的特点是： I、在同一方向上； II、距离间隔均等于真回波距离； III、越往外面，回波越弱 A. II、III B. I、III C. I ~ III D. I、II
2546. 在使用同频雷达干扰抑制电路时，为避免丢失更多物标，不要同时使用\_\_\_\_\_。 A. GAIN B. AFCC C. FTCD D. STC
2547. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1' .10 Southward, Longitude 0' .40 Eastward”字样，若 GPS 读数为：30° 40' .2S, 015° 12' .5W, 则用于海图上定位的数据应为： A. 30° 39' .2S, 015° 12' .3W B. 30° 41' .3S, 015° 12' .1W C. 30° 40' .0S, 015° 11' .5W D. 30° 41' .3S, 015° 12' .9W
2548. 航向为 180° 时，恒向线与\_\_\_\_\_重合。 A. 赤道 B. 子午圈 C. 等纬圈 D. 格林子午圈
2549. 在雷达上，二次扫描回波的距离比物标的实际距离\_\_\_\_\_。(c 为雷达波传播的速度；T 为雷达的脉冲重复周期) A. 远 c•T/2 B. 近 c•T/2 C. 远 c•T D. 近 c•T
2550. 海图上所标比高是指： A. 高程基准面至物标顶端的高度 B. 物标基部地面至其顶端的高度 C. 海底至物标顶端的高度 D. 高程基准面至物标基部地面的高度
2551. 明礁上所标的数字表示： A. 平均海面以上的高度 B. 干出高度 C. 水深 D. 明礁的高程
2552. 为确保船舶航行安全，拟定沿岸航线时，考虑到海图上有关水深和底质的限制，最好应避免： I、周围水深较浅、水深变化不规则的水深空白区； II、连续的长礁脉及其边缘附近； III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域 A. I、III B. II、III C. I ~ III D. I、II
2553. 大圆航线通常适用于： A. 航程较短时 B. 航行纬度较高，航线跨越经差较大时 C. 接近南北向航行时 D. 在低纬近赤道地区航行时
2554. 为减小雷达测距误差，在测量物标岸线回波时，应该： A. 用 VRM 内缘与回波内缘相切 B. 用 VRM 外缘与回波外缘相切 C. 用 VRM 外缘与回波内缘相切 D. 用 VRM 内缘与回波外缘相切
2555. 在哪些日子里，能够在白天同时观测到太阳和月亮？ A. 满月的早晨 B. 上弦月附近的上午，下弦月附近的下午 C. 上弦月附近的下午，下弦月附近的上午 D. 新月的早晨
2556. A 船位于 (00° , 170° E), B 船位于 (00° 、 155° W) 处，如果 A 船航向 060° , B 船航向 235° , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上？ A. 30° 右 B. 35° 右 C. 大于 035° D. 60° 右
2557. 某轮吃水 9.3 米，富裕水深 0.7 米，海图水深 7 米，海图基准面在海图平均海面下 2.2 米，潮高基准面在平均海面下 2.0 米，通过该地所需潮高为： A. 3.2 米 B. 3.0 米 C. 2.6 米 D. 2.8 米
2558. 拟定航线的依据是\_\_\_\_\_。 I、现行版航海图书资料； II、水文气象条件； III、本船技术状态 A. I、III B. II、III C. I、II D. I、II、III
2559. 下列哪些因素能影响风压差的大小？ I、船型； II、风速； III、风舷角； IV、吃水； V、海流 A. II ~ V B. I ~ IV C. I ~ III, V D. I ~ V
2560. 在电子海图显示与信息系统的功能中，不包括\_\_\_\_\_。 A. 以“相对运动”或“绝对运动”方式显示海图 B. 以“正北向上”或“航向向上”方式显示海图 C. 任意改变电子海图的比例尺 D. 在给定的投影方式下合成和显示海图

2561. “计风不计流”的含义：A.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 B.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 C.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 D.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程
2562. 通常英版海图和灯标表所标灯塔射程与下列哪项因素有关？A.地面曲率 B.灯光强度 C.灯高 D.测者眼高
2563. 海图图幅是指：A.海图外廓界限尺寸 B.海图图纸的尺寸 C.印刷海图的图版尺寸 D.海图内廓界限尺寸
2564. 海图上所标比高是指：A.物标基部地面至其顶端的高度 B.高程基准面至物标基部地面的高度 C.高程基准面至物标顶端的高度 D.海底至物标顶端的高度
2565. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行，发现一标志的灯光节奏如视频中所示，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A.北方 B.南方 C.右侧 D.左侧
2566. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述，那一个是错误的？A.先形容词后底质种类 B.不同深层底质，先上层及其深度，再下层 C.上为海底的性质，下为海水深度 D.混合底质，则应先写成份多的，后写成份少的
2567. 中版海图水深浅于 21m，水上注记注至\_\_\_\_\_。A.0.5m B.0.1m C.1cm D.整米
2568. 海图上所标比高是指：A.高程基准面至物标顶端的高度 B.物标基部地面至其顶端的高度 C.海底至物标顶端的高度 D.高程基准面至物标基部地面的高度
2569. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A.两距离定位 B.三方位定位 C.两方位定位 D.三距离定位
2570. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn，计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ ，当时流速为 3kn，试问顶流时该船对水速度是多少？A.15kn B.9kn C.12kn D.3kn
2571. 已知标准罗经航向  $094^\circ$ ，标准罗经自差  $-1^\circ$ ，此时，操舵罗经航向为  $100^\circ$ ，则操舵罗经自差为：A.  $+5^\circ$  B.  $-5^\circ$  C.  $+6^\circ$  D.  $-7^\circ$
2572. 对于半日潮的水域，往复流的最大流速一般出现在：A.转流时间 B.转流后 3 小时 C.转流后 1 小时 D.转流前 1 小时
2573. 下列哪一个不是等角投影的特性？A.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。B.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。C.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。D.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。
2574. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1' .0$  Southward, Longitude  $0' .2$  Westward”字样，GPS 读数为： $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$ ，则用于海图上定位的数据应为：A.  $33^\circ 40' .2N, 010^\circ 12' .5W$  B.  $33^\circ 41' .2N, 010^\circ 12' .7W$  C.  $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .7W$  D.  $33^\circ 39' .2N, 010^\circ 12' .3W$
2575. AIS 可以用于船与船之间的\_\_\_\_\_。I、识别；II、监视；III、避碰；IV、定位；V、通信 A. I~IV B. I~V C. I~III D. I、III、IV
2576. 英版《潮汐表》中，潮高差是\_\_\_\_\_。A.平均大潮潮高与低潮潮高之差 B.相邻高潮潮高与低潮潮高之差 C.平均高潮潮高与低潮潮高之差 D.附港潮高与相应主港潮高之差

2577. 采用方位避险,如所选避险物标和危险物同在航线右侧,且避险物标位于危险物前方,避险方位为 $060^\circ$ ,陀螺差 $2^\circ W$ ,则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测真方位 $058^\circ$  B.实测陀螺方位 $060^\circ$  C.实测真方位 $062^\circ$  D.实测陀螺方位 $058^\circ$
2578. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮,其余日子为日潮,该港口为: A.正规日潮港 B.不正规半日潮港 C.不正规日潮港 D.正规半日潮港
2579. 下列有关航线选择的说法中,哪一个正确? A.应尽可能使船舶一路顺流 B.应尽可能使船舶一路顺风 C.航程最短,不一定航时最省 D.充分考虑流的顺逆,可不考虑风的情况
2580. 方位定位时,应先测\_\_\_\_。 A.远处、显著的物标 B.孤立、平坦的物标 C.正横附近的物标 D.接近首尾线的物标
2581. 你船静水航速 10 节,现顶风、顶流,其影响各 2 节,则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_节,实际航速为\_\_\_\_节。 A.10; 10 B.6; 8 C.8; 6 D.6; 6
2582. 某轮顺风顺流航行,船速 18 节,流速 2 节,风对船舶航速的影响为 1 节,计程仪改正率+8%,0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ ,则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.127' .8 B.135' .2 C.138' .9 D.131' .5
2583. 在首向上相对运动显示方式时,船首线指零误差超过\_\_\_\_,应进行调整。 A. $\pm 5^\circ$  B. $\pm 2^\circ$  C. $\pm 3^\circ$  D. $\pm 1^\circ$
2584. 中版《潮汐表》包括下列哪些表? I、主港潮汐预报表; II、潮流预报表; III、调和常数表; IV、差比数和潮信表; V、潮时差与潮高差表 A. I、II、III B. II、III、V C. III、IV、V D. I、II、IV
2585. 由测者午圈起,沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度,从 $0^\circ \sim 180^\circ$ 计算称为: A.天体圆周方位角 B.天体半圆地方时角 C.天体圆周地方时角 D.天体半圆方位角
2586. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能? A.数据评估 B.信息服务 C.支持联合行动 D.引航服务
2587. 采用物标正横转向法,应选择\_\_\_\_附近,转向\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。 A.航线,异名 B.航线,同名 C.转向点,同名 D.转向点,异名
2588. 某轮计划航迹向 $092^\circ$ ,航区内 N 流,流压差 $3^\circ$ ,N 风 5 级,取风压差 $2^\circ$ ,在船的左前方有一小岛,则到该岛的正横方位是: A. $003^\circ$  B. $001^\circ$  C. $183^\circ$  D. $181^\circ$
2589. 采用下列不同材料的物体,其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_。 A.海水 B.木质 C.金属 D.石头
2590. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_。 A.晚约 4min B.提早约 8min C.晚约 8min D.提早约 4min
2591. 某轮顺风顺流航行,船速 18 节,流速 2 节,风对船舶航速的影响为 1 节,计程仪改正率+8%,0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ ,则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.127' .8 B.138' .9 C.135' .2 D.131' .5
2592. 某轮航行于中国某海区,海图上有如图所示潮流资料,下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字 VI 对应的箭头方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字 VI 对应的箭头方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. II、IV B. II、III C. I、III D. I、IV
2593. 若已知两船 M、N 同位于北半球,且 N 船是在 M 船正西 400 海里处,而已知两船的经差为 $14^\circ W$ ,则两

船所在纬度是：A.同在  $61^{\circ}$  N 的纬线上 B.同在  $61^{\circ} 33.8'$  N 的纬线上 C.不在同一纬线上 D.同在  $60^{\circ} 33.8'$  N 的纬线上

2594. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1^{\circ}.0$  Southward, Longitude  $0^{\circ}.2$  Westward”字样，GPS 读数为： $33^{\circ} 40'.2N, 010^{\circ} 12'.5W$ ，则用于海图上定位的数据应为：A. $33^{\circ} 41'.2N, 010^{\circ} 12'.7W$  B. $33^{\circ} 39'.2N, 010^{\circ} 12'.7W$  C. $33^{\circ} 40'.2N, 010^{\circ} 12'.5W$  D. $33^{\circ} 39'.2N, 010^{\circ} 12'.3W$

2595. 某主港潮汐曲线如图，利用该图可以：A.求主港高潮潮时和潮高 B.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 C.求主港低潮潮时和潮高 D.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高

2596. 回声测深仪在\_\_\_\_\_情况下测深时要抑制零点信号。A.深水 B.中等水深 C.浅水 D.任何量程

2597. 英版海图和灯标表中标注的灯塔射程可能是：I、灯塔光力射程；II、测者 5m 眼高的灯塔地理能见距离；III、测者能见地平距离；IV、灯塔能见地平距离；V、额定光力射程 A. I、II B. I、V C. II、IV D. II、III

2598. 某船船速 20kn，航行 1000n mile，需要燃油 120t。现仅存燃油 110t，至中途港尚有 800n mile 的航程，中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油，而后恢复原来船速，问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港？A.181.9t B.120.4t C.150.2t D.139.8t

2599. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮，其余日子为日潮，该港口为：A.正规日潮港 B.不正规日潮港 C.正规半日潮港 D.不正规半日潮港

2600. 英版海图和灯标表中，灯质旁括注“in fog”的是指：A.仅在白天显示的灯质 B.临时灯灯质 C.航空灯标 D.仅在雾天显示的灯质

2601. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。I、航海图书总目录；II、英版航海通告累积表；III、英版航海通告年度摘要；IV、季末版航海通告 A. I、II B. III、IV C. II、III D. I ~ IV

2602. 中版海图图式“船”表示：A.部分船体露出深度基准面的沉船，数字为深度基准面以上的高度 B.干出沉船，数字为干出高度 C.已知深度的水下沉船 D.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船，数字为高程

2603. 雷达应答器的工作波段大多数是\_\_\_\_\_。A.S 波段 B.X 波段 C.L 波段 D.C 波段

2604. 某船沿极圈 ( $66^{\circ} 30'$  N) 航行，已知计程仪改正率为 0.0%，无航行和推算误差，则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.不一定 B.超前 C.落后 D.一致

2605. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A.三距离定位 B.两距离定位 C.三方位定位 D.两方位定位

2606. 在北半球，若两点间的恒向线航向为  $245^{\circ}$ ，则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.无法确定 B.等于  $245^{\circ}$  C.大于  $245^{\circ}$  D.小于  $245^{\circ}$

2607. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_\_。A.等纬圈 B.任意大圆 C.赤道 D.子午圈

2608. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A.等于该图的最高纬度 B.可能不在该图内 C.等于该图的最低纬度 D.等于该图的平均纬度

2609. 关于中分纬度算法的适用范围，下列哪个说法是错误的？A.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 B.中分

纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 C.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行 D.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行

2610. 对于半日潮的水域，往复流的最大流速一般出现在：A.转流前 1 小时 B.转流时间 C.转流后 1 小时 D.转流后 3 小时

2611. 某轮在狭水道航行，计划航向  $110^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位  $290^\circ$ ，该轮磁差  $4^\circ E$ ，自差  $2^\circ W$ ，则该轮应：A.保持原航向 B.向右调整航向 C.无法确定 D.向左调整航向

2612. 某轮由  $45^\circ S$  纬线向南航行，无航行误差，计程仪改正率为  $0.0\%$ ，则 1h 后实际船位位于推算船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.北面 B.不一定 C.同一点 D.南面

2613. 某轮相对计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ ， $L_1=110' .5$ ，船速  $16kn$ ，顺风顺流航行，流速  $3kn$ ，风使船增速  $1.5kn$ ，2h 后计程仪读数  $L_2$  为：A. $151' .5$ B. $148' .5$ C. $142' .5$ D. $145' .5$

2614. 拟定大圆航线时，确定各分点之间间隔的一般原则为：I、每隔经差  $5^\circ /10^\circ$  取一分点；II、每隔经差  $10^\circ /20^\circ$  取一分点；III、每隔约一昼夜航程取一分点 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II

2615. 中国国家海洋局海洋情报研究所出版的《潮汐表》哪几册是关于中国海区的？A.一、二册 B.四、五、六册 C.一、二、三册 D.五、六册

2616. 英版海图上有图式“★LFI 10s 10m 11M”，表明该灯：A.闪光，周期 10s，眼高 10m，射程为 11n mile B.长闪光，周期 10s，灯高 10m，射程为 11n mile C.闪光，周期 10s，灯高 11m，射程为 10n mile D.长闪光，周期 10s，灯高 11m，射程为 10n mile

2617. GPS 卫星导航仪在定位过程中根据\_\_\_\_\_识别各颗 GPS 卫星。A.时间顺序 B.莫尔斯码呼号 C.频率 D.伪码

2618. 世界时是建立在\_\_\_\_\_基础上的时间系统。A.太阳周年视运动 B.原子能级跃迁频率 C.地球公转运动 D.地球自转运动

2619. 岛礁区航行，利用物标“串视”导航，实际是要求船舶航行过程中保持\_\_\_\_\_。A.船舶的航向不变 B.方位与航向都不变 C.方位与航向都变化 D.物标的方位不变

2620. 解决航海实际问题时，将地球形状视为圆球体的有：I、定义地理坐标；II、定义海里；III、绘制简易墨卡托海图；IV、航迹计算中的平均纬度算法；V、航迹计算中的墨卡托算法；VI、设计大圆航线 A. II、III、IV、VI B. III、IV、VI C. III、IV、V、VI D. I、II、III、IV、VI

2621. 航海图的基本要求是：A.无投影变形 B.经线、纬线各自平行且相互垂直 C.图内各点局部比例尺相等 D.恒向线在图上是直线和等角投影

2622. 某测者经度为  $100^\circ E$ ，晚上恰有一颗星体在其头顶上方，此时该星的格林时角约为：A. $260^\circ$  B. $000^\circ$  C. $100^\circ$  D. $060^\circ$

2623. 沿岸航行中，船舶转向后应在航海日志中记录下列哪些内容？I、转向时间；II、计程仪航程；III、船位；IV、转向时风流情况；V、能见度 A. I、II、IV、V B. I~III C. II~V D. I、II、III、V



2624. 加入 VTS 监管水域的船舶应向 VTS 中心提供\_\_\_\_\_等信息。A.航道交通流量和通航环境情况 B.航区气温、气压、能见度方面的水文气象 C.航行计划、船舶保安计划 D.船舶航行动态、进（出）港目的、载货情况、人员状况
2625. 下述正确的说法是：A.每一季节内测者所见的全部星空称为该季星空 B.“四季星空”是指测者在同一季节每天 4 点左右所见的星空 C.“四季星空”是指测者在同一季节每天 22 点左右所见的星空 D.经度不同的测者所见的“四季星空”也不相同
2626. 在北半球，若两点间的大圆始航向为  $270^\circ$ ，则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.小于  $270^\circ$  B.无法确定 C.大于  $270^\circ$  D.等于  $270^\circ$
2627. 某轮顶流航行，船速 15 节，流速 2 节，2 小时后相对计程仪读数差为  $32' .0$ ，计程仪改正率+10%，则该轮实际航程为：A. $28' .8$ B. $35' .2$ C. $39' .2$ D. $31' .2$
2628. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第六小时内的平均流速为：A.2knB.4knC.1knD.3kn
2629. 六分仪测物标垂直角求距离，什么原因使得物标的高度（H）、测者距物标的距离（D）、测者眼高（e）间必须满足  $D \gg H > e$  的条件？A.克服视差的影响 B.克服蒙气差的影响 C.实际测得的物标垂直角  $\beta$  代替公式中的垂直角  $\alpha$  D.六分仪本身精度的要求
2630. 某船真航向  $080^\circ$ ，实测风流压差+ $10^\circ$ ，船舶航行到离左舷物标最近时的物标舷角为：A. $260^\circ$  B. $080^\circ$  C. $280^\circ$  D. $270^\circ$
2631. 利用等高线识别物标时，草绘间断线\_\_\_\_\_。A.既说明高程也反映山形，应加以利用 B.不说明高程但反映山形，应加以利用 C.既不能说明高程也不反映山形，无参考价值 D.视当时航行情况决定是否利用
2632. 利用航线后方导标方位导航，如实测方位小于导航方位，表明船舶\_\_\_\_\_，应\_\_\_\_\_调整航向。A.偏在航线左侧，向左 B.偏在航线右侧，向左 C.偏在航线右侧，向右 D.偏在航线左侧，向右
2633. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.有边界的电子海图 B.无边界的电子海图 C.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 D.覆盖全球的电子海图
2634. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺，该轮额定光力射程 20 海里，你船眼高 54 英尺，当气象能见度为 10 海里时，该灯塔灯光最大可见距离为：A.大于 20 海里 B.大于 18 海里 C.等于 20 海里 D.等于 18 海里
2635. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ ，测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ )，如欲使在第二次观测该灯标时，能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离，则第二次观测的罗方位应为：A. $094^\circ$  B. $238^\circ$  C. $058^\circ$  D. $274^\circ$
2636. 测者 1 的经度  $\lambda_1=110^\circ W$  的地方平时  $LMT_1=08h (15/9)$ ，此刻测者 2 的经度  $\lambda_2=125^\circ W$  的地方平时  $LMT_2=_____$ 。A. $07h (15/9)$  B. $09h (14/9)$  C. $09h (15/9)$  D. $08h (14/9)$
2637. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，不正确的是：A.垂直波束越大，干扰越强 B.脉冲宽度越窄，干扰越强 C.天线转速越慢，干扰越强 D.天线高度越高，干扰越强
2638. 纬度是以\_\_\_\_\_作为基准线计量的。A.赤道 B.等纬圈 C.格林经线 D.测者经线
2639. 利用英版《潮汐表》求某附港潮汐，可首先从\_\_\_\_\_查该附港的编号，然后根据编号在潮时差与潮高差表

中查得所需资料。A.主港索引 B.辅助用表 C.目录 D.地理索引

2640. 在使用罗兰 C 接收机测量时差时,是通过测量信号的\_\_\_\_\_进行定位的。I、脉冲包络时差; II、载波相位差; III、多普勒频移 A. I ~ III B. I、II C. I、III D. II、III

2641. 在北半球,若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ ,则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.小于  $245^\circ$  B.无法确定 C.大于  $245^\circ$  D.等于  $245^\circ$

2642. 颜色不变,明暗交替且时间相等的灯质为: A.联明暗光 B.明暗光 C.等明暗光 D.互光

2643. 雷达荧光屏上多次反射回波的特点是\_\_\_\_\_。A.距离等于真回波距离 B.越向外侧强度越强 C.对称分布于真回波两侧 D.等间隔分布于真回波外侧

2644. 某轮计划由  $23^\circ 10' .2N, 106^\circ 26' .5W$ ,航行到  $52^\circ 55' .0N, 173^\circ 00' .0E$ ,则该轮的大圆始航向为: A. $041^\circ$  B. $311^\circ$  C. $049^\circ$  D. $319^\circ$

2645. 颜色不变,明暗交替且时间相等的灯质为: A.联明暗光 B.明暗光 C.互光 D.等明暗光

2646. 用雷达观测法实测风流压差,调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行,如电子方位线偏在航向线左面  $5^\circ$ ,罗经差  $2^\circ E$ ,则实测风流压差为: A. $-5^\circ$  B. $+3^\circ$  C. $-3^\circ$  D. $+5^\circ$

2647. 航行在冰区的船舶应注意: I、尽量在下风方向接近冰区; II、尽量选择冰块凹陷处进入; III、用慢速,直角驶进; IV、提高船速,小角度进入 A. I、II、III B. II、III C. I、II、IV D. I、II

2648. GPS 卫星导航系统测速原理核心问题讲的是测\_\_\_\_\_求速度。A.多普勒频移积分值 B.伪距离 C.多普勒频移 D.伪距离差

2649. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^\circ N$  纬线到赤道的子午线图长为  $596mm$ ,  $5^\circ N$  纬线上  $1'$  经差的图长为  $2mm$ , B 图上  $5^\circ N$  纬线到赤道的子午线图长为  $298mm$ ,则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为: A.无法计算 B. $2mm$  C. $2 \times \cos 5^\circ mm$  D. $1mm$

2650. 雷达扫描中心偏离方位度盘中心时,可能影响\_\_\_\_\_。A.距离分辨力 B.方位分辨力 C.测方位精度 D.测距精度

2651. 某轮计划航向  $236^\circ$  北风 5 级,风压差  $2^\circ$ ,磁差  $9^\circ E$ ,自差  $1^\circ W$ ,该轮的罗航向为: A. $230^\circ$  B. $226^\circ$  C. $246^\circ$  D. $242^\circ$

2652. 在用六分仪测物标垂直角求距离时,如果物标的高度(H)、测者距物标的距离(D)、测者眼高(e)和物标垂足到岸水线的距离(d)满足:  $D \gg H > e$  和  $H > d$ ,则测距误差\_\_\_\_\_。A. $< 2e$  B. $> 3e$  C. $< 3e$  D. $< e$

2653. 6 月 22 日到 9 月 23 日,太阳赤纬为\_\_\_\_\_,并且逐渐\_\_\_\_\_。A.南/增大 B.北/减少 C.北/增大 D.南/减小

2654. 在北纬,船用陀螺罗经在稳定位置时,其主轴要在水平面之上有一高度角,主要用于产生\_\_\_\_\_。I、控制力矩; II、阻尼力矩; III、动量矩 A. II B. III C. I、II、III D. I

2655. 某轮陀罗航向  $030^\circ$ ,航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $123^\circ$ ,陀螺差  $2^\circ E$ ,则实测风流压差为: A. $-3^\circ$  B. $+3^\circ$  C. $-5^\circ$  D. $+5^\circ$

2656. 磁罗经自差随航向变化的原因是: A.观测不准确 B.磁罗经结构有缺陷 C.各种自差力与罗经航向有不同的函数关系 D.船所在地区有磁场异常现象
2657. 海图上两叠标线上标注的方位为  $168^\circ$ , 当船舶发现两叠标前后重合时, 用陀螺罗经观测前标的方位是  $167^\circ$ , 那么陀螺差为: A.  $-1^\circ$  B.  $+1^\circ$  C.  $-2^\circ$  D.  $+2^\circ$
2658. 本船雷达天线海面以上高度为 16 米, 前方小岛岸线与在小岛中央高 25m 的山峰的水平距离为 4 海里, 当本船离小岛岸线的距离为 12 海里时, 欲用小岛距离定位, 应用 VRM 测量该岛回波\_\_\_\_\_部位。A.距内缘三分之一处 B.中央 C.内缘(最近处) D.外缘(最远处)
2659. 在心射平面投影图上: I、所有经线是由极向外辐射的直线; II、所有经线是南北向平行的直线; III、大圆弧为直线, 恒向线均为曲线 A.仅 II B.仅 I C. I 或 II D. I 或 III
2660. 天体上中天时, 其地方时角等于\_\_\_\_\_, 半圆方位角等于\_\_\_\_\_, 位置角等于\_\_\_\_\_。A.  $0^\circ$  /  $180^\circ$  /  $180^\circ$  B.  $0^\circ$  /  $180^\circ$  /  $0^\circ$  C.  $0^\circ$  /  $0^\circ$  /  $0^\circ$  D.  $180^\circ$  /  $0^\circ$  /  $180^\circ$
2661. 雷达抑制旁瓣回波的方法是\_\_\_\_\_。A.适当使用 AFCB.增大 GAIN C.适当使用 STCD.适当减少亮度
2662. 某船以 18kn 航行 1000n mile, 需要燃油 100t。现仅存燃油 80t, 但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港, 该船应采用的船速为: A.18kn B.17kn C.16kn D.15kn
2663. 当船位在不同坐标系的海图之间进行转换定位时, 应进行经纬度的修正, 该修正值通常刊印在海图何处? A.海图标题栏的“注意(Note)”栏中 B.图名上方 C.图廓外下方 D.图廓外上方
2664. 罗经点方向 NW/N 换算成圆周方向为: A.  $315^\circ$  B.  $303^\circ$  C.  $326^\circ$  D.  $337^\circ$  E.  $350^\circ$
2665. 某地磁差资料为: Var.  $0^\circ 40'$  E (1979),  $2'$  .5E annually, 则该地 1999 年的磁差为: A.  $1^\circ 30'$  EB.  $0^\circ 15'$  WC.  $0^\circ 10'$  WD.  $1^\circ 05'$  E
2666. 下列有关光栅海图和矢量数字海图的重要特征, 不正确的是: I、光栅海图由制作海图经数字化处理而形成, 其海图精度得到了较大的提高; II、光栅海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放; III、矢量数字海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放 A. I、II B. I ~ III C. II、III D. I、III
2667. 过东、西两点的垂直圈称为: I、子午圈; II、卯酉圈; III、东西圈 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
2668. 为确保船舶航行安全, 拟定沿岸航线时, 考虑到海图上有关水深和底质的限制, 最好应避免: I、周围水深较浅、水深变化不规则的水深空白区; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域 A. I ~ III B. I、II C. I、III D. II、III
2669. 英版海图净空高度起算面可能是: I、平均大潮高潮面; II、平均高高潮面; III、平均海面 A. I、II B. I、II、III C. I、III D. II、III
2670. 下列哪种海图不属于航海图? A.航行图 B.参考图 C.港湾图 D.总图
2671. 出港航行, 利用船尾的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的左面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者

自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.右面, 向左 B.左面, 向右 C.右面, 向右 D.左面, 向左

2672. 一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约\_\_\_\_\_。A.13 分钟 B.51 秒钟 C.4 秒钟 D.4 分钟

2673. 下列接近冰区的征兆中, 哪一个最不可靠? A.出现灰白色反光或薄雾带 B.水温下降 C.远离陆地, 波浪突然减弱 D.附近无陆地, 出现海象等动物和鸟类

2674. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_, 且剩磁\_\_\_\_\_。A.不易; 大 B.容易; 大 C.不易; 小 D.容易; 小

2675. 搜救雷达应答器的信号在雷达荧光屏上是: A.在应答器位置后一串(至少 12 个)等间隔短划信号, 总长度约 8 海里 B.在应答器方向上呈一串等间隔短划信号, 布满整个扫描线 C.在应答器位置后一串(6 个)等间隔短划信号, 总长度 6 公里 D.在应答器位置后一串编码脉冲信号

2676. 下列接近冰区的征兆中, 哪一个最不可靠? A.远离陆地, 波浪突然减弱 B.水温下降 C.出现灰白色反光或薄雾带 D.附近无陆地, 出现海象等动物和鸟类

2677. 已知起航点纬度 $\varphi_1=08^{\circ} 36' .4N$ , 两地间纬差  $D\varphi =15^{\circ} 24' .0S$ , 则到达点纬度 $\varphi_2$  为: A. $06^{\circ} 47' .6S$  B. $24^{\circ} 00' .4S$  C. $07^{\circ} 12' .4S$  D. $07^{\circ} 47' .6S$

2678. 船舶航行时, 雷达选择对水真运动显示方式, 荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是: A.同向船 B.水上漂浮物 C.同向同速船 D.小岛等静止的物标

2679. 过浅滩航行需要候潮时, 船舶过浅滩最佳时机是在当地: A.低潮前 1 小时 B.高潮后 1 小时 C.低潮后 1 小时 D.高潮前 1 小时

2680. 在雷达上, 二次扫描回波的距离比物标的实际距离\_\_\_\_\_。(c 为雷达波传播的速度; T 为雷达的脉冲重复周期) A.近 c•TB.近 c•T/2C.远 c•TD.远 c•T/2

2681. 中版图式“ ”表示: A.深度不明的障碍物 B.贝类养殖场 C.鱼栅 D.沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区

2682. 某轮真航向  $030^{\circ}$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $113^{\circ}$ , 陀螺差  $2^{\circ} E$ , 则实测风流压差为: A. $-5^{\circ}$  B. $-3^{\circ}$  C. $+3^{\circ}$  D. $+5^{\circ}$

2683. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。A.航海天文历 B.天体高度方位表 C.太阳方位表 D.航海表

2684. 关于多航向航迹计算求纬差, 下列说法哪个正确? A.起止点之间的直线航程与各航向的平均值的余弦的乘积 B.分别求出各航向上的纬差并求和 C.不能通过计算法求取 D.各点之间的航程和与各航向的平均值的余弦的乘积

2685. 某船真航向  $080^{\circ}$ , 实测风流压差  $+10^{\circ}$ , 船舶航行到离左舷物标最近时的物标舷角为: A. $080^{\circ}$  B. $270^{\circ}$  C. $260^{\circ}$  D. $280^{\circ}$

2686. 由起航点  $10^{\circ} 02' N$ ,  $006^{\circ} 05' E$  至到达点  $02^{\circ} 58' S$ ,  $001^{\circ} 57' W$  的纬差与经差为: A. $13^{\circ} S$ ,  $008^{\circ} 02' E$  B. $13^{\circ} N$ ,  $008^{\circ} 02' E$  C. $13^{\circ} S$ ,  $008^{\circ} 02' W$  D. $13^{\circ} N$ ,  $008^{\circ} 02' W$

2687. 下列关于对中国船舶报告系统 (CHISREP)中报告的有关规定的理解与判定不正确的是\_\_\_\_\_。A.航行计划报告是在进入 CHISREP 区域的划定界限前 24h 至进入后 2h 之内发出 B.CHISREP 的报告共有 7 种类型, 报告以 CHISREP 加报告类型识别字母开头, 以报告项 Z 结尾 C.船舶改变其计划航线时或船舶的实际船位偏离计划航线超过 2h 的航



程时应发送变更报告 (DR) D.当船舶抵达中国沿海港口后或驶离 CHISREP 区域界线前 1h 内应发送最终报告

2688. 大圆航线通常适用于: A.接近南北向航行时 B.航行纬度较高, 航线跨越经差较大时 C.在低纬近赤道地区航行时 D.航程较短时

2689. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 4kn, 则该处小潮日涨潮流第一小时内的平均流速为: A.4/3kn B.2kn C.8/3kn D.2/3kn

2690. 下列选项哪些不是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. III、IV B. II、III、IV C. I D. I、II

2691. 混合航线是在有限制纬度情况下的\_\_\_\_\_。A.气象航线 B.气候航线 C.最短航程航线 D.最佳航线

2692. 两方位定位时, 关于物标的观测顺序, 下列哪个说法不正确? A.先测弱光灯, 后测强光灯 B.先测周期长的灯光, 后测周期短的灯光 C.先测定光灯, 后测闪光灯 D.先测首尾方向的物标, 后测正横方向的物标

2693. 英版《潮汐表》的“潮流预报表”中, 回转流给出\_\_\_\_\_。I、两流速极大值及其时刻; II、两流速极小值及其时刻; III、流向; IV、转流时间; V、预报位置 A. I~V B. I~III C. I~III, V D. I~IV

2694. 船舶由西十二时区进入东十二时区船钟应: A.不拨 B.拨慢 1 小时 C.指示世界时 D.拨快 1 小时

2695. 多普勒计程仪的设计跟踪深度为 200 米, 若航行区域的水深 50 米, 则该计程仪所测得的速度为: A.绝对速度 B.相对速度 C.相对速度或绝对速度 D.零

2696. 利用等高线识别物标时, 草绘间断线\_\_\_\_\_。A.既不能说明高程也不反映山形, 无参考价值 B.既说明高程也反映山形, 应加以利用 C.视当时航行情况决定是否利用 D.不说明高程但反映山形, 应加以利用

2697. 海图高程单位通常在\_\_\_\_\_中加以说明。A.图幅尺寸栏 B.海图出版和发行情况栏 C.海图标题栏 D.小改正栏

2698. 船舶由东向西过日界线, 船钟应: A.拨慢 1 小时 B.不拨 C.拨慢 12 小时 D.拨快 1 小时

2699. 罗兰 C 是一种\_\_\_\_\_无线电导航系统。A.低频、中远程、高精度、相位差、双曲线 B.甚低频、超远程、相位差、双曲线 C.中频、近程、时分制、采用振幅测向的 D.低频、远程、脉冲相位、双曲线

2700. 方位投影大都是透视投影, 视点在球面的方位投影称为: A.日晷投影 B.极射投影 C.心射投影 D.外射投影

2701. 海图高程单位通常在\_\_\_\_\_中加以说明。A.海图出版和发行情况栏 B.图幅尺寸栏 C.小改正栏 D.海图标题栏

2702. 已知主港高潮时为 0913, 且主附港时差资料见下表, 则对应该主港高潮时的附港潮时差为: A.0018 B.0039 C.-0018 D.-0039

2703. A 船位于 (00°, 170° E), B 船位于 (00°, 155° W) 处, 如果 A 船航向 060°, B 船航向 235°, 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A.35° 右 B.大于 035° C.30° 右 D.60° 右

2704. 利用中版《潮汐表》求某主港潮汐, 可从\_\_\_\_\_查该主港资料所在页数。A.主港索引 B.目录 C.地理索引 D.梯形图卡



2705. 在使用罗兰 C 接收机测量时差时, 是通过测量信号的\_\_\_\_\_进行定位的。I、脉冲包络时差; II、载波相位差; III、多普勒频移 A. II、III B. I、II C. I、III D. I~III
2706. 某轮顺流航行 4h, 实际航程为 52n mile, 0800 计程仪读数:  $L_1=50' .0$ , 计程仪改正率  $\Delta L=-7\%$ , 船速 12kn, 流速 1kn, 则 1200 相对计程仪读数  $L_2$  为: A.  $103' .2$  B.  $94' .8$  C.  $101' .6$  D.  $105' .9$
2707. 对雷达波反射性能较好的物标形状为: A. 圆柱形物体 B. 球形物体 C. 锥形物体 D. 平板组成的角反射体
2708. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A. 远离该标 B. 任意一侧 C. 右侧 D. 左侧
2709. 中版海图图式“ ”表示: A. 变色的障碍物 B. 干出礁 C. 变色的海水 D. 暗礁
2710. 根据 IMO 船舶报告系统文件, 最终报告 (FR, Final report) 是: A. 在报告系统覆盖区域内的最后一个船位报告 B. 加入报告系统做出的确认报告 C. 在离开报告系统覆盖区域内某一港口之前作出的报告 D. 离开报告系统覆盖区域时做出的报告
2711. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A. I、II、III、IV、V B. III、IV、V、VI C. III、IV、VI D. II、III、IV、VI
2712. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警, 并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”, 此类报警是: A. 到达警 B. 偏航警 C. 距离警 D. 锚更警
2713. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行, 发现一标志的灯光节奏如视频中所示, 则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A. 北方 B. 南方 C. 左侧 D. 右侧
2714. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II
2715. 大比例尺港泊图可以采用下列哪种投影方式? I、高斯投影; II、平面图; III、心射投影 A. II、III B. I、II、III C. I、II D. I、III
2716. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A. 大气衰减 B. 欠折射 C. 超折射 D. 雷达波束发生绕射
2717. 某地磁差资料为: 磁差偏西  $0^\circ 30'$  (1997), 年差  $-2' .0$ , 则该地 2007 年的磁差为: A.  $0^\circ 50'$  WB.  $0^\circ 10'$  EC.  $0^\circ 50'$  ED.  $0^\circ 10'$  W
2718. 测者眼高为 9m, 物标高程为 16m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A. 14.63 B. 8.36 C. 6.27 D. 6.67
2719. 已知测者纬度等于  $20^\circ N$ , 天体赤纬等于  $25^\circ S$ , 该天体上中天的方位为: A.  $000^\circ$  B.  $090^\circ$  C.  $270^\circ$  D.  $180^\circ$
2720. 航行在冰区的船舶应注意: I、尽量在下风方向接近冰区; II、尽量选择冰块凹陷处进入; III、用慢速, 直角驶进; IV、提高船速, 小角度进入 A. I、II、IV B. I、II、III C. II、III D. I、II

2721. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时, 导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位; II、显示推算船位; III、不能够显示船位 A.III B. II C. I 或 III D. I
2722. 英版《潮汐表》中, 潮高差是\_\_\_\_\_。A. 附港潮高与相应主港潮高之差 B. 平均大潮潮高与低潮潮高之差 C. 平均高潮潮高与低潮潮高之差 D. 相邻高潮潮高与低潮潮高之差
2723. A 船位于 ( $00^{\circ}$ ,  $170^{\circ}$  E), B 船位于 ( $00^{\circ}$ ,  $155^{\circ}$  W) 处, 如果 A 船航向  $060^{\circ}$ , B 船航向  $235^{\circ}$ , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A.  $30^{\circ}$  右 B.  $60^{\circ}$  右 C. 大于  $035^{\circ}$  D.  $35^{\circ}$  右
2724. “计风不计流”的含义: A. 绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 B. 相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 C. 绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 D. 相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程
2725. 观测单一陆标方位求磁罗经自差, 若没有准确船位, 需要观测 8 个航向上物标罗方位, 此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A. 200 B. 100 C. 20 D. 50
2726. 一般情况下, 船舶在冰区航行, 当有破冰船领航时, 航速通常由\_\_\_\_\_指定。I、破冰船; II、本船; III、两船协商 A. II B. III C. I 或 II D. I
2727. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。A. 地磁水平分力为零 B. 磁差为零 C. 磁倾角为零 D. 与地理赤道相重合
2728. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行, 发现一标志的灯光节奏如视频中所示, 则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A. 北方 B. 南方 C. 左侧 D. 右侧
2729. 某轮陀螺航向  $030^{\circ}$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $117^{\circ}$ , 陀螺差  $2^{\circ}$  E, 则实测风流压差为: A.  $+3^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$  D.  $-3^{\circ}$
2730. 在 GPS 卫星导航系统中, 水平方向精度几何因子为: A. GDOP B. VDOP C. HDOP D. TDOP
2731. 我国某轮航行在西七区, 应在船时\_\_\_\_\_发传真才能使国内总公司在 5 月 12 日早 0800 收到该传真。A. 2300 (12/5) B. 0900 (11/5) C. 1700 (11/5) D. 0800 (12/5)
2732. 海图图幅是指: A. 印刷海图的图版尺寸 B. 海图外廓界限尺寸 C. 海图图纸的尺寸 D. 海图内廓界限尺寸
2733. 拟定沿岸航线, 确定航线离危险物的安全距离时, 应考虑下列哪些因素? I、风流对航行的影响; II、船员技术水平; III、有无避险物标; IV、危险物的测量精度 A. I ~ II B. I ~ III C. I、II、IV D. I ~ IV
2734. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A. 电磁计程仪 B. 声相关计程仪 C. 绝对计程仪 D. 多普勒计程仪
2735. 中版海图水深浅于 21m, 水上注记注至\_\_\_\_\_。A. 整米 B. 0.1m C. 1cm D. 0.5m
2736. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A. 0948 B. 1003 C. 1342 D. 1328
2737. 某船真航向为  $000^{\circ}$ , 海区内北风 6 级, 则风舷角为: A.  $90^{\circ}$  B.  $0^{\circ}$  C.  $120^{\circ}$  D.  $180^{\circ}$

2738. 当天体格林时角  $GHA > 180^\circ$  时,  $360^\circ - GHA =$  \_\_\_\_。A.天体地理位置的北纬 B.天体地理位置的东经 C.天体地理位置的南纬 D.天体地理位置的西经
2739. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警, 并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”, 此类报警是: A.偏航警 B.到达警 C.距离警 D.锚更警
2740. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_, 太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_。A.晚/早 B.早/晚 C.晚/晚 D.早/早
2741. 关于中分纬度算法的适用范围, 下列哪个说法是错误的? A.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 B.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行 C.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 D.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行
2742. 罗经点方向 SSW 换算成圆周方向为: A.  $213^\circ$  .75 B.  $191^\circ$  .25 C.  $202^\circ$  .5 D.  $247^\circ$  .5
2743. A 船位于 ( $00^\circ$ ,  $170^\circ E$ ), B 船位于 ( $00^\circ$ ,  $155^\circ W$ ) 处, 如果 A 船航向  $060^\circ$ , B 船航向  $235^\circ$ , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A.  $60^\circ$  右 B.  $35^\circ$  右 C.  $30^\circ$  右 D. 大于  $035^\circ$
2744. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn, 计程仪改正率  $\Delta L = 0\%$ , 当时流速为 3kn, 试问顶流时该船对水速度是多少? A. 9kn B. 3kn C. 12kn D. 15kn
2745. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_。A.子午圈 B.等纬圈 C.赤道 D.任意大圆
2746. 若已知两船 M、N 同位于北半球, 且 N 船是在 M 船正西 400 海里处, 而已知两船的经差为  $14^\circ W$ , 则两船所在纬度是: A.同在  $60^\circ 33.8' N$  的纬线上 B.不在同一纬线上 C.同在  $61^\circ 33.8' N$  的纬线上 D.同在  $61^\circ N$  的纬线上
2747. 已知测者纬度等于  $20^\circ N$ , 天体赤纬等于  $25^\circ S$ , 该天体上中天的方位为: A.  $000^\circ$  B.  $090^\circ$  C.  $180^\circ$  D.  $270^\circ$
2748. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.应尽可能使船舶一路顺风 B.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况 C.航程最短, 不一定航时最省 D.应尽可能使船舶一路顺流
2749. 方位定位时, 应先测\_\_\_\_。A.正横附近的物标 B.远处、显著的物标 C.接近首尾线的物标 D.孤立、平坦的物标
2750. 目前世界各授时台播发无线电对时时号, 它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A. II、III、IV B. II、III C. I、II、III D. I、II
2751. 中版海图水深浅于 21m, 水上注记注至\_\_\_\_。A. 0.1m B. 整米 C. 1cm D. 0.5m
2752. 在中版海图上, 某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里 (环向, 笛)”, 则该灯塔光色是: A. 绿色 B. 红色 C. 白色 D. 不能确定
2753. 出港航行, 利用船尾的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的左面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_调整航向。A. 左面, 向右 B. 右面, 向左 C. 右面, 向右 D. 左面, 向左
2754. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中

途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油，而后恢复原来船速，问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港？ A.150.2t B.120.4t C.139.8t D.181.9t

2755. 为减小雷达测距船位误差，对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是（在不能同时观测的情况下）：I、先首尾方向，后正横方向；II、先正横方向，后首尾方向；III、与先后次序无关 A. II B. I C. III D. I 或 II

2756. 在北半球，若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ ，则大圆始航向\_\_\_\_\_。 A. 等于  $245^\circ$  B. 无法确定 C. 大于  $245^\circ$  D. 小于  $245^\circ$

2757. 航行中船舶一般是用\_\_\_\_\_测定航速的。 A. 绝对计程仪 B. GPSC. 雷达 D. 相对计程仪

2758. 拟订大洋航线的原则是： A. 航线垂直于等深线 B. 航程最短 C. 安全经济 D. 航线顺着洋流

2759. 真航向是\_\_\_\_\_。 A. 陀螺北和航向线之间的夹角 B. 真北和航向线之间的夹角 C. 真北和方位线之间的夹角 D. 真北和陀螺北之间的夹角

2760. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1' .10$  Southward, Longitude  $0' .40$  Eastward”字样，若 GPS 读数为： $30^\circ 40' .2S$ ,  $015^\circ 12' .5W$ ，则用于海图上定位的数据应为： A.  $30^\circ 41' .3S$ ,  $015^\circ 12' .9W$  B.  $30^\circ 40' .0S$ ,  $015^\circ 11' .5W$  C.  $30^\circ 41' .3S$ ,  $015^\circ 12' .1W$  D.  $30^\circ 39' .2S$ ,  $015^\circ 12' .3W$

2761. AIS 用于船舶避碰，可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷。 A. 显示方式 B. 假回波 C. 量程 D. 运动模式

2762. 在航迹推算中，风流压差小于多少时可不予考虑？ A. 1.0 B. 2.0 C. 1.0 D. 2.0 5

2763. 陀螺差随下列哪些因素的变化而变化？ A. 航速和纬度 B. 方位 C. 时间 D. 航向

2764. 实际测得的物标垂直角 $\beta$ 与公式中的垂直角 $\alpha$ 不等的主要原因是： A. 吃水的影响 B. 船舶摇摆的影响 C. 六分仪的观测误差 D. 测者具有一定的眼高

2765. 下列选项哪些是光栅扫描海图(Raster charts)所具有的特征？ I、数字化的海图信息是单一的图像文件；II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据；III、可以提供警戒区自动报警；IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. III、IV C. I、II D. I

2766. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^\circ W$ ，则两船所在纬度是： A. 同在  $61^\circ 33.8' N$  的纬线上 B. 同在  $60^\circ 33.8' N$  的纬线上 C. 不在同一纬线上 D. 同在  $61^\circ N$  的纬线上

2767. 某轮航行于中国某海区，海图上有如图所示潮流资料，下述说法正确的是： I、可以用该图推算青岛港的潮流；II、可以用该图推算该位置水域的潮流；III、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向；IV、外围数字 VI 对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. I、IV B. II、IV C. II、III D. I、III

2768. 在太阳周年视运动中，其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。 A. 远日点 B. 近日点 C. 秋分点 D. 春分点

2769. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。 A. 与地理赤道相重合 B. 磁倾角为零 C. 磁差为零 D. 地磁水平分力为零

2770. 在船舶定线制区域进行航线设计时，下列哪种说法是不恰当的？ A. 尽可能使用深水航路 B. 将航线设计在相应的通航分道内 C. 双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 D. 设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致

2771. GPS 卫星导航系统可为船舶在\_\_\_\_\_。 I、江河、湖泊提供定位与导航； II、港口及狭窄水道提供定位与导航； III、近海及远洋提供定位与导航 A. I ~ III B. I、III C. II、III D. I、II
2772. 在中版海图上，某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里（环向，笛）”，则该灯塔光色是： A.白色 B.绿色 C.不能确定 D.红色
2773. 把一定时间内测得的几个观测船位，用平差的方法以直线“连接”，该直线的方向与真航向之差即为风流压差，这种测定风流压差的方法为： A.雷达观测法 B.连续定位法 C.正横方位法 D.叠标导航法
2774. 大比例尺港泊图可以采用下列哪种投影方式？ I、高斯投影； II、平面图； III、心射投影 A. I、III B. II、III C. I、II D. I、II、III
2775. 有流无风影响下，船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差，就是当时的\_\_\_\_\_。 A.流压差 B.罗经差 C.风流压差 D.风压差
2776. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m，若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm，则在同一张图上的 60° 纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近？ A.1.414cm B.0.5cm C.1cm D.2cm
2777. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m，若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm，则在同一张图上的 60° 纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近？ A.1.414cm B.0.5cm C.1cm D.2cm
2778. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时，导航仪\_\_\_\_\_。 I、显示 GPS 船位； II、显示推算船位； III、不能够显示船位 A. I B. I 或 III C. II D. III
2779. AIS 可以用于船与船之间的\_\_\_\_\_。 I、识别； II、监视； III、避碰； IV、定位； V、通信 A. I ~ IV B. I ~ III C. I ~ V D. I、III、IV
2780. 英版《潮汐表》中，潮高差是\_\_\_\_\_。 A.附港潮高与相应主港潮高之差 B.平均大潮潮高与低潮潮高之差 C.平均高潮潮高与低潮潮高之差 D.相邻高潮潮高与低潮潮高之差
2781. 你船静水航速 10 节，现顶风、顶流，其影响各 2 节，则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节，实际航速为\_\_\_\_\_节。 A.6； 8 B.6； 6 C.8； 6 D.10； 10
2782. 某轮在狭水道航行，计划航向 110°，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位 290°，该轮磁差 4° E，自差 2° W，则该轮应： A.保持原航向 B.向左调整航向 C.无法确定 D.向右调整航向
2783. 雷达应答器的工作波段大多数是\_\_\_\_\_。 A.C 波段 B.X 波段 C.L 波段 D.S 波段
2784. 拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪些因素？ I、风流对航行的影响； II、船员技术水平； III、有无避险物标； IV、危险物的测量精度 A. I ~ III B. I ~ IV C. I、II、IV D. I ~ II
2785. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_，太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。 A.早/晚 B.晚/晚 C.晚/早 D.早/早
2786. 检查磁罗经的灵敏度是否符合要求，主要是检查： A.罗盘轴帽和轴针间摩擦力的大小 B.罗盘磁性的大小 C.罗盘浮力的大小 D.罗盘转动惯量的大小



2787. 由测者午圈起,沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度,从 $0^{\circ} \sim 180^{\circ}$ 计算称为: A.天体半圆方位角 B.天体圆周方位角 C.天体圆周地方时角 D.天体半圆地方时角
2788. 海图作业过程中,下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。 A.方位定位时物标的真方位 B.推算船位的误差 C.船舶与危险物之间的距离 D.船位差的方向和距离
2789. 多普勒计程仪是应用多普勒效应进行测速和累计航程的,当超声波声源与接收者相互靠近时,接收者接收到的声波频率与声源频率相比\_\_\_\_\_。 A.变大 B.变小 C.相等 D.无影响
2790. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。 A.圆柱形物体 B.平板组成的角反射体 C.球形物体 D.锥形物体
2791. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.地理经度 B.两点间的东西距 C.地理坐标 D.地理纬度
2792. 已知测者纬度等于 $0^{\circ}$ ,12月23日测得太阳真出方位等于 $111.5^{\circ}$ ,则罗经差为: A. $-2^{\circ}$  B. $-1^{\circ}$  C. $+1^{\circ}$  D. $+2^{\circ}$
2793. 某船真航向 $300^{\circ}$ ,测得某物标真方位 $350^{\circ}$ ,则该物标的相对方位(舷角)为: A. $350^{\circ}$  B. $290^{\circ}$ 右 C. $50^{\circ}$ 右 D. $50^{\circ}$ 左
2794. 某轮在狭水道航行,计划航向 $230^{\circ}$ ,选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航,如航行中实测该导标陀螺方位 $051^{\circ}$ ,陀螺差 $2^{\circ}$ W,则该轮应: A.无法确定 B.向左调整航向 C.保持原航向 D.向右调整航向
2795. 沿岸航行确定离岸距离时,下列哪个因素可不必考虑? A.船舶操纵性能 B.定位的难易 C.航程的长短 D.本船货载情况
2796. 航向为 $090^{\circ}$ 时,恒向线与\_\_\_\_\_重合。 A.格林子午圈 B.赤道 C.子午圈 D.等纬圈
2797. 英版海图图式中,灯质缩写“Iso”表示: A.明暗光 B.联闪光 C.混合联闪光 D.等明暗光
2798. 在雷达荧光屏上判断是否是二次扫描回波的方法是: A.进一步调谐 B.适当改变增益 C.改变量程 D.改变航向
2799. 高斯投影中,地轴与其投影面圆柱轴的相互位置关系为\_\_\_\_\_。 A.斜交 B.垂直 C.重合 D.平行
2800. 已知月球赤纬 $12^{\circ}$ ,根据平衡潮理论,以下哪个纬度的潮汐一天只有一次高潮一次低潮? A. $85^{\circ}$  B. $60^{\circ}$  C. $30^{\circ}$  D. $0^{\circ}$
2801. 在中版海图中底质的注记方法是: A.在图上水深数字下面,注明海底的性质 B.在图中海底性质的下面标注着水深 C.海底的性质通常在海图中的“海图标题栏”中予以说明 D.在图中同一海底性质通常以不同图式予以说明
2802. 就高度而言,一般物标回波强度\_\_\_\_\_,但还与物标表面特征有关。 A.与其高度成反比 B.与其高度的平方成反比 C.与其高度成正比 D.与其高度的平方成正比
2803. 已知主港高潮时为 1633,且主附港时差资料见下表,则对应该主港低潮时的附港潮时差为: A.0012B.-0012C.0025D.-0025
2804. 在航海上,公式 $Do(n\text{ mile})=2.09+2.09$ 可以用于计算: I、灯光最大可见距离; II、灯塔地理能见距离;

- III、测者能见地平距离；IV、灯塔能见地平距离；V、初显初隐距离 A. II、III、V B. I、II、IV C. I、II、V D. I、III、V
2805. 海图上某地往复流箭矢上标注的一个数字是：A.小潮日的最大流速 B.大潮日的最大流速 C.大潮日和小潮日流速的平均值 D.平均流速
2806. \_\_\_\_\_的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。I、S 波段；II、X 波段；III、C 波段 A. I、II、III B. II C. III D. I
2807. 一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约\_\_\_\_\_。A.4 分钟 B.13 分钟 C.51 秒钟 D.4 秒钟
2808. 某船位于(00o、001oW)，真航向 090o，航程 260 海里，则到达点的经度为：A.3.5oWB.3.5oEC.3.3oWD.3.3oE
2809. 船舶在远离海岸的海区航行，应该每\_\_\_\_\_确定一次推算船位。A.1 小时 B.30 分钟 C.15 分钟 D.2~4 小时
2810. 按设置地点不同，航标可分为：A.沿海航标、内河航标、船闸航标 B.灯船、灯浮、浮标 C.发光航标、不发光航标、音响航标、无线电航标 D.灯塔、灯桩、立标
2811. 已知墨卡托海图 A 图上 5° N 纬线到赤道的子午线图长为 596mm，5° N 纬线上 1' 经差的图长为 2mm，B 图上 5° N 纬线到赤道的子午线图长为 298mm，则 B 图的赤道上 1' 经差的图长为：A.  $2 \times \cos 5^\circ$  mm B. 1mm C. 无法计算 D. 2mm
2812. 采用方位避险，如所选避险物标和危险物同在航线左侧，且避险物标位于危险物前方，避险方位为 060°，陀螺差 2° W，则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险？A. 实测陀螺方位 060° B. 实测陀螺方位 058° C. 实测真方位 062° D. 实测真方位 058°
2813. 某船真航向 240°，测得某物标真方位 080°，则该物标的相对方位（舷角）为：A. 160° 右 B. 220° C. 160° D. 160° 左
2814. 狭水道航行，采用导标方位导航法，应事先根据海图确定所选导标的\_\_\_\_\_，然后结合本船的罗经差，换算出相应的\_\_\_\_\_，航行中保持实测方位等于预先测定值。A. 真方位，磁方位 B. 罗方位，真方位 C. 真方位，罗方位 D. 磁方位，罗方位
2815. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时，潮时差需进行内插的为：A. 第二卷和第三卷 B. 第三卷和第四卷 C. 四卷均要求 D. 第一卷和第二卷的欧洲各港
2816. 搜救雷达应答器的信号在雷达荧光屏上是：A. 在应答器位置后一串（6 个）等间隔短划信号，总长度 6 公里 B. 在应答器方向上呈一串等间隔短划信号，布满整个扫描线 C. 在应答器位置后一串编码脉冲信号 D. 在应答器位置后一串（至少 12 个）等间隔短划信号，总长度约 8 海里
2817. 某船真航向 240°，测得某物标真方位 080°，则该物标的相对方位（舷角）为：A. 160° 右 B. 220° C. 160° D. 160° 左
2818. 某驾驶员根据 GPS 所显示的位置在海图上进行锚位确定时，仔细定位后发现船已经近在防波堤边缘，原因可能是：A. GPS 与海图所使用的坐标系参数不一致 B. GPS 位置有误 C. 海图精度不够 D. 原因不明
2819. 海图高程单位通常在\_\_\_\_\_中加以说明。A. 小改正栏 B. 海图标题栏 C. 图幅尺寸栏 D. 海图出版和发行情况栏

2820. 由于光点的影响,会产生测方位的误差,该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离成正比 B.与回波离屏幕中心的距离没有关系 C.回波离屏幕中心越远,误差越小 D.回波离屏幕中心越近,误差越小
2821. 船舶进入我国某港口时,发现下面的灯浮,则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船北面通过 B.将灯浮置于本船东面通过 C.将灯浮置于本船西面通过 D.将灯浮置于本船南面通过
2822. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺,该轮额定光力射程 20 海里,你船眼高 54 英尺,当气象能见度为 10 海里时,该灯塔灯光最大可见距离为: A.等于 20 海里 B.等于 18 海里 C.大于 18 海里 D.大于 20 海里
2823. 已知测者纬度等于  $20^{\circ} N$ ,天体赤纬等于  $25^{\circ} S$ ,该天体上中天的方位为: A. $090^{\circ}$  B. $270^{\circ}$  C. $000^{\circ}$  D. $180^{\circ}$
2824. 一般情况下,船舶在冰区航行,当有破冰船引航时,航速通常由\_\_\_\_\_指定。I、破冰船; II、本船; III、两船协商 A. I 或 II B. III C. II D. I
2825. 下列选项哪些是光栅扫描海图(Raster charts)所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. III、IV B. I C. I、II D. I、II、III、IV
2826. 海图上所标比高是指: A.高程基准面至物标顶端的高度 B.海底至物标顶端的高度 C.高程基准面至物标基部地面的高度 D.物标基部地面至其顶端的高度
2827. 在首向上相对运动显示方式时,船首线指零误差超过\_\_\_\_\_,应进行调整。A. $\pm 2^{\circ}$  B. $\pm 5^{\circ}$  C. $\pm 1^{\circ}$  D. $\pm 3^{\circ}$
2828. A 船位于 ( $00^{\circ}$ ,  $170^{\circ} E$ ), B 船位于 ( $00^{\circ}$ ,  $155^{\circ} W$ ) 处,如果 A 船航向  $060^{\circ}$ , B 船航向  $235^{\circ}$ ,则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A. $35^{\circ}$  右 B. $60^{\circ}$  右 C.大于  $035^{\circ}$  D. $30^{\circ}$  右
2829. 已知测者纬度等于  $20^{\circ} N$ ,天体赤纬等于  $25^{\circ} S$ ,该天体上中天的方位为: A. $090^{\circ}$  B. $270^{\circ}$  C. $000^{\circ}$  D. $180^{\circ}$
2830. 利用船位识别物标的关键是: A.所用初始船位应正确无误 B.船舶的航行不受风流影响 C.船舶应航行在沿岸 D.船舶应朝向物标航行
2831. 两方位定位时,关于物标的观测顺序,下列哪个说法不正确? A.先测首尾方向的物标,后测正横方向的物标 B.先测定光灯,后测闪光灯 C.先测弱光灯,后测强光灯 D.先测周期长的灯光,后测周期短的灯光
2832. 某地磁差资料为: Var.  $0^{\circ} 40' E$  (1979),  $2' .5E$  annually,则该地 1999 年的磁差为: A. $0^{\circ} 15' W$  B. $0^{\circ} 10' W$  C. $1^{\circ} 05' E$  D. $1^{\circ} 30' E$
2833. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。A. $360^{\circ} +59' .14$  B. $360^{\circ} +53' .8$  C. $360^{\circ}$  D. $360^{\circ} +66' .6$
2834. 在潮汐推算中,如主港 3 月 6 日低潮时为 2357,低潮时差为 +0103,则相应的附港低潮潮时为: A.3 月 7 日 0100 B.3 月 7 日 0003 C.3 月 6 日 2254 D.3 月 6 日 0100
2835. 暗礁是指: A.深度基准面以下的孤立岩石 B.平均大潮高潮时露出的孤立岩石 C.平均大潮高潮面下,深度基准面以上的孤立岩石 D.深度基准面适淹的礁石

2836. 加入 VTS 监管水域的船舶应向 VTS 中心提供\_\_\_\_\_等信息。A.航道交通流量和通航环境情况 B.船舶航行动态、进（出）港目的、载货情况、人员状况 C.航行计划、船舶保安计划 D.航区气温、气压、能见度方面的水文气象
2837. 航迹绘算法是根据什么资料在海图上作图，画出推算航迹和定位的？ A.方位、航程和气象资料 B.航向、方位、距离和风流资料 C.航向、航程和气象资料 D.航向、航程和风流资料
2838. 真航向是\_\_\_\_\_。A.真北和航向线之间的夹角 B.真北和陀螺北之间的夹角 C.陀螺北和航向线之间的夹角 D.真北和方位线之间的夹角
2839. 利用等高线识别物标时，草绘间断线\_\_\_\_\_。A.既不能说明高程也不反映山形，无参考价值 B.不说明高程但反映山形，应加以利用 C.既说明高程也反映山形，应加以利用 D.视当时航行情况决定是否利用
2840. 沿岸航行选择转向物标时，应选择下列哪个物标？ A.浮标 B.灯塔 C.灯船 D.平坦的岬角
2841. 中版图式“ ”表示： A.深度不明的障碍物 B.鱼栅 C.沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区 D.贝类养殖场
2842. 地球上某点 $\varphi = 40^{\circ} N$ ， $\lambda = 120^{\circ} E$ ，则它与地心的对称点是： A. $\varphi = 40^{\circ} N$ ， $\lambda = 060^{\circ} W$  B. $\varphi = 40^{\circ} S$ ， $\lambda = 060^{\circ} W$  C. $\varphi = 40^{\circ} S$ ， $\lambda = 120^{\circ} W$  D. $\varphi = 40^{\circ} S$ ， $\lambda = 120^{\circ} E$
2843. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N$ ， $106^{\circ} 26' .5W$ ，航行到  $52^{\circ} 55' .0N$ ， $173^{\circ} 00' .0E$ ，则该轮的大圆始航向为： A. $311^{\circ}$  B. $049^{\circ}$  C. $319^{\circ}$  D. $041^{\circ}$
2844. 某纬度圈上有两点，用该纬度上经度  $1'$  长度为单位量取其长度，所得数值为该两点间的\_\_\_\_\_，用该纬度处纬度  $1'$  长度为单位量取其距离，所得数值为该两点\_\_\_\_\_。 A.东西距，经差 B.东西距，实际距离 C.经差，纬差 D.经差，东西距
2845. 某轮顺流航行 4h，实际航程为 52n mile，0800 计程仪读数： $L_1 = 50' .0$ ，计程仪改正率  $\Delta L = -7\%$ ，船速 12kn，流速 1kn，则 1200 相对计程仪读数  $L_2$  为： A. $105' .9$  B. $103' .2$  C. $94' .8$  D. $101' .6$
2846. 下列哪个国家或地区适用 IALA 国际海区水上助航标志制度 B 区域的规定？ A.香港 B.新加坡 C.日本 D.澳洲
2847. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示： A.差分 GPS 三维定位 B.二维定位 C.差分 GPS 二维定位 D.三维定位
2848. 下列选项哪些是光栅扫描海图（Raster charts）所具有的特征？ I、数字化的海图信息是单一的图像文件； II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据； III、可以提供警戒区自动报警； IV、可以提供危险区自动报警 A. III、IV B. I、II、III、IV C. I D. I、II
2849. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航，如航行中发现本船位于两标连线的右侧，表明本船\_\_\_\_\_。 A.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向右转向 B.行驶在航道内，应保向航行 C.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向左转向 D.已进入航道左侧的浅水区，应立刻向右转向
2850. 下列有关航线选择的说法中，哪一个正确？ A.应尽可能使船舶一路顺流 B.充分考虑流的顺逆，可不考虑风的情况 C.航程最短，不一定航时最省 D.应尽可能使船舶一路顺风
2851. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。 A.所采用的风和流的资料 B.填写航海日志的具体时间 C.海



图作业中存在的方位与距离误差 D.观测陆标得到的船位的经纬度

2852. 海图图幅是指: A.海图外廓界限尺寸 B.印刷海图的图版尺寸 C.海图内廓界限尺寸 D.海图图纸的尺寸
2853. 某轮由  $45^{\circ} S$  纬线向南航行, 无航行误差, 计程仪改正率为  $0.0\%$ , 则  $1h$  后实际船位位于推算船位的(不考虑风流影响) \_\_\_\_。A.同一点 B.北面 C.南面 D.不一定
2854. 在我国闽、浙沿海, 由于台风的影响, 常常使实际水位高于潮汐表的预报, 这种现象称之为: A.涨潮 B.落潮 C.减水 D.增水
2855. 某轮陀螺航向  $030^{\circ}$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $117^{\circ}$ , 陀螺差  $2^{\circ} E$ , 则实测风流压差为: A.  $+3^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$  D.  $-3^{\circ}$
2856. 某轮沿某叠标线航行, 图示叠标方位为  $180^{\circ}$ , 罗经航向  $357^{\circ}$ , 罗经差  $-2^{\circ}$ , 则风流压差为: A.  $+5^{\circ}$  B.  $-5^{\circ}$  C.  $-2^{\circ}$  D.  $+2^{\circ}$
2857. 对于半日潮的水域, 往复流的最大流速一般出现在: A.转流后  $1$  小时 B.转流前  $1$  小时 C.转流后  $3$  小时 D.转流时间
2858. 当天体格林时角  $GHA > 180^{\circ}$  时,  $360^{\circ} - GHA =$  \_\_\_\_。A.天体地理位置的东经 B.天体地理位置的南纬 C.天体地理位置的北纬 D.天体地理位置的西经
2859. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A.叠标导航法 B.雷达观测法 C.正横方位法 D.连续定位法
2860. AIS 可以用于船与船之间的 \_\_\_\_。I、识别; II、监视; III、避碰; IV、定位; V、通信 A. I ~ IV B. I ~ III C. I、III、IV D. I ~ V
2861. 你船静水航速  $10$  节, 现顶风、顶流, 其影响各  $2$  节, 则相对计程仪显示的航速为 \_\_\_\_ 节, 实际航速为 \_\_\_\_ 节。A.  $6$ ;  $6$  B.  $8$ ;  $6$  C.  $10$ ;  $10$  D.  $6$ ;  $8$
2862. 为减小雷达测距船位误差, 对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是(在不能同时观测的情况下): I、先首尾方向, 后正横方向; II、先正横方向, 后首尾方向; III、与先后次序无关 A. II B. I 或 II C. III D. I
2863. 在下列定位方法中, 一般最准确的方法是: A.三方位定位 B.两方位定位 C.两距离定位 D.三距离定位
2864. 英版海图和灯标表中标注的灯塔射程可能是: I、灯塔光力射程; II、测者  $5m$  眼高的灯塔地理能见距离; III、测者能见地平距离; IV、灯塔能见地平距离; V、额定光力射程 A. II、III B. I、II C. II、IV D. I、V
2865. 拟订大洋航线的原则是: A.安全经济 B.航线垂直于等深线 C.航线顺着洋流 D.航程最短
2866. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为  $596mm$ ,  $5^{\circ} N$  纬线上  $1'$  经差的图长为  $2mm$ , B 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为  $298mm$ , 则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为: A.  $1mm$  B.无法计算 C.  $2 \times \cos 5^{\circ}$  mm D.  $2mm$
2867. 声相关计程仪的“相关”是指下列哪项因素? A.后向接收换能器先后两次接收到的回波信号 B.前向接收换能器先后两次接收到的回波信号 C.前向和后向接收换能器经过时间间隔  $T$  先后接收到的回波信号 D.发射换能器经过时



间间隔 $\tau$  先后发射的超声波信号

2868. 某轮 TC265°，测得某灯塔 CB237°，罗经差 1° .5 航行 10n mile 后，又测得该灯塔 TB220°，试问船与该灯塔正横时距离为：A.15n mile B.13.2n mile C.10n mile D.12n mile

2869. 下列哪种海图不属于航海图？A.航行图 B.总图 C.港湾图 D.参考图

2870. 一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约\_\_\_\_\_。A.51 秒钟 B.13 分钟 C.4 分钟 D.4 秒钟

2871. 为减小雷达测方位误差，船舶摇摆时，下述说法中错误的是：A.应尽可能选择船舶正平时测量方位 B.横摇大时，尽可能选择测正横方向的物标 C.纵摇大时，尽可能选择测首尾方向的物标 D.应尽可能选择 45 度、135 度、225 度及 315 度方位上的物标定位

2872. 下列有关墨卡托投影的特性的叙述中，哪一项是正确的？A.在大圆海图上，恒向线都是直线 B.等角正圆柱投影（即墨卡托投影）海图上，任意两点间的直线连接线，不可能都属于恒向线 C.在墨卡托海图上，大圆航线都是曲线，北半球凹向北极、南半球凹向南极 D.在墨卡托投影海图上任意两点间直线连接线，除赤道外，都不属于大圆弧

2873. 自由陀螺仪的主轴动量矩指北，若加一外力矩，其方向水平向西，则主轴指北端\_\_\_\_\_进动。A.垂直向上 B.水平向东 C.垂直向下 D.水平向西

2874. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示：A.差分 GPS 二维定位 B.差分 GPS 三维定位 C.二维定位 D.三维定位

2875. 使用现代雷达进行船舶导航时，为准确无误地识别雷达图像，首要的工作是：A.掌握相应海区物标的特征和性质 B.将自动功能改为手动 C.设置识别符号 D.改变量程

2876. 利用回声测深仪测量水深时，若超声波实际传播的速度大于设计声速，则测深仪显示的水深与实际水深相比\_\_\_\_\_。A.变大变小不一定 B.变大 C.变小 D.相等

2877. 某船航行中发现前方有海图标注，该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.远离该标 B.任意一侧 C.左侧 D.右侧

2878. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为 14° W，则两船所在纬度是：A.同在 61° N 的纬线上 B.不在同一纬线上 C.同在 61° 33.8' N 的纬线上 D.同在 60° 33.8' N 的纬线上

2879. 下列选项哪些是光栅扫描海图（Raster charts）所具有的特征？I、数字化的海图信息是单一的图像文件；II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据；III、可以提供警戒区自动报警；IV、可以提供危险区自动报警 A. I B. I、II C. III、IV D. I、II、III、IV

2880. 拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪些因素？I、风流对航行的影响；II、船员技术水平；III、有无避险物标；IV、危险物的测量精度 A. I ~ IV B. I、II、IV C. I ~ III D. I ~ II

2881. 采用物标正横转向法，应选择\_\_\_\_\_附近，转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.转向点，同名 B.转向点，异名 C.航线，同名 D.航线，异名

2882. “计风不计流”的含义：A.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 B.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 C.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 D.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程
2883. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.大气衰减 B.欠折射 C.超折射 D.雷达波束发生绕射
2884. 确定大圆航线的方法有：I、大圆海图法；II、大圆改正量法；III、公式计算法或查表法 A. I、II B. I、II、III C. I、III D. II、III
2885. 已知起航点纬度 $\varphi_1 = 18^\circ 14' .5S$ ，两地间纬差 $D\varphi = 13^\circ 02' .3S$ ，则到达点纬度 $\varphi_2$ 为：A. $31^\circ 16' .8S$  B. $05^\circ 12' .2S$  C. $21^\circ 16' .8S$  D. $05^\circ 12' .2N$
2886. 下列关于计程仪的说法，不妥的是：A.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度 B.绝对计程仪可测对地速度 C.声相关计程仪是绝对计程仪 D.多普勒计程仪可测对地速度
2887. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为：A.绝对计程仪 B.多普勒计程仪 C.声相关计程仪 D.电磁计程仪
2888. 船舶在近海、沿岸航行时通常都采用恒向线航法，这是因为：A.墨卡托海图是等角投影海图，只能使用等角航线 B.恒向线能满足海图的纬度渐长特性 C.船舶按恒向线航行，操纵方便，且航程增加不多 D.恒向线在墨卡托海图上是直线，即两点间最短航程航线
2889. 在中版海图上，某灯塔的图式标注“闪4秒60米21海里（环向，笛）”，则该灯塔光色是：A.红色 B.白色 C.不能确定 D.绿色
2890. 某轮沿某叠标线航行，图示叠标方位为 $180^\circ$ ，罗经航向 $357^\circ$ ，罗经差 $-2^\circ$ ，则风流压差为：A. $-5^\circ$  B. $+2^\circ$  C. $-2^\circ$  D. $+5^\circ$
2891. 采用下列不同材料的物体，其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_\_。A.木质 B.石头 C.海水 D.金属
2892. 某轮计划航迹向 $092^\circ$ ，航区内N流，流压差 $3^\circ$ ，N风5级，取风压差 $2^\circ$ ，在船的左前方有一小岛，则到该岛的正横方位是：A. $181^\circ$  B. $183^\circ$  C. $001^\circ$  D. $003^\circ$
2893. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。A.晚约8min B.晚约4min C.提早约4min D.提早约8min
2894. 某船电磁计程仪指示的航速为12kn，计程仪改正率 $\Delta L = 0\%$ ，当时流速为3kn，试问顶流时该船对水速度是多少？A.9kn B.15kn C.3kn D.12kn
2895. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化？A.航速和纬度 B.时间 C.航向 D.方位
2896. 拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪些因素？I、风流对航行的影响；II、船员技术水平；III、有无避险物标；IV、危险物的测量精度 A. I、II、IV B. I~II C. I~IV D. I~III
2897. 某轮船速16kn，航行2h后相对计程仪读数差为 $30' .0$ ，计程仪改正率 $\Delta L = 0\%$ ，已知该轮实际航程为32n mile，则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.无风无流 B.顶风顶流 C.顶风顺流 D.顶流顺风

2898. 船舶进入我国某港口时,发现下面的灯浮,则船舶应该\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船东面通过 B.将灯浮置于本船西面通过 C.将灯浮置于本船南面通过 D.将灯浮置于本船北面通过

2899. 某主港潮汐曲线如图,利用该图可以: A.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 B.求主港低潮潮时和潮高 C.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高 D.求主港高潮潮时和潮高

2900. 在首向上相对运动显示方式时,船首线指零误差超过\_\_\_\_,应进行调整。A.±5° B.±2° C.±1° D.±3°

2901. 观测单一陆标方位求磁罗经自差,若没有准确船位,需要观测 8 个航向上物标罗方位,此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.50 B.20 C.200 D.100

2902. 船舶航行时,GPS 导航仪发出报警,并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”,此类报警是: A.锚更警 B.到达警 C.距离警 D.偏航警

2903. 我国某主港某日高潮潮时为 1138,其附港高潮时差为 0150,改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1328 B.0948 C.1342 D.1003

2904. 下列曲线可能不是恒向线的是\_\_\_\_。A.任意大圆 B.赤道 C.子午圈 D.等纬圈

2905. 岛礁区航行,利用物标“串视”的方法转向、避险,其实质是利用\_\_\_\_来转向避险。A.距离位置线 B.距离叠标位置线 C.方位位置线 D.方位叠标位置线

2906. 确定大圆航线的方法有: I、大圆海图法; II、大圆改正量法; III、公式计算法或查表法 A. I、II、III B. II、III C. I、II D. I、III

2907. 你船静水航速 10 节,现顶风、顶流,其影响各 2 节,则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_节,实际航速为\_\_\_\_节。A.6; 8 B.6; 6 C.10; 10 D.8; 6

2908. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N, 106^{\circ} 26' .5W$ ,航行到  $52^{\circ} 55' .0N, 173^{\circ} 00' .0E$ ,则该轮的大圆始航向为: A.  $319^{\circ}$  B.  $311^{\circ}$  C.  $041^{\circ}$  D.  $049^{\circ}$

2909. 太阳在周年视运动中,当其赤经等于  $90^{\circ}$  时,在黄道上的一点为: A.秋分点 B.春分点 C.冬至点 D.夏至点

2910. 下列有关光栅海图和矢量数字海图的重要特征,不正确的是: I、光栅海图由制作海图经数字化处理而形成,其海图精度得到了较大的提高; II、光栅海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放; III、矢量数字海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放 A. I、II B. I ~ III C. II、III D. I、III

2911. 罗兰 C 是一种\_\_\_\_导航系统。A.近程 B.中程 C.全球 D.远程

2912. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_所经历的时间间隔。A.  $360^{\circ}$  B.  $360^{\circ} + 59' .14$  C.  $360^{\circ} + 53' .8$  D.  $360^{\circ} + 66' .6$

2913. 船舶航行过时区时,驾驶员应\_\_\_\_。A.拨钟后通知船长 B.根据船长的命令拨钟 C.根据驾驶员间协商拨钟 D.立即拨钟

2914. 某轮计划由  $12^{\circ} 00' .0N, 83^{\circ} 41' .0W$  航行到  $74^{\circ} 29' .8N, 19^{\circ} 12' .5E$ ,则该轮的大圆始航向为: A.  $15^{\circ}$  B.  $75^{\circ}$  C.  $075^{\circ}$  D.  $015^{\circ}$

2915. 某船拟由 (42°N、140°E) 驶往 (40°N、120°E)，则恒向线航程为：A.917.9n mile B.915.3n mile C.910.5n mile D.913.6n mile
2916. 某轮陀螺航向 120°，陀螺差 2° E，则左正横处物标的真方位是：A.028° B.032° C.030° D.270°
2917. 下列选项哪些不是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征？ I、数字化的海图信息是单一的图像文件； II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据； III、可以提供警戒区自动报警； IV、可以提供危险区自动报警 A. III、IV B. I C. I、II D. II、III、IV
2918. 利用回声测深仪测量水深时，若超声波实际传播的速度大于设计声速，则测深仪显示的水深与实际水深相比\_\_\_\_\_。 A.相等 B.变大 C.变小 D.变大变小不一定
2919. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线右面 3°，罗经差 2° E，则实测风流压差为：A.-5° B.+3° C.+5° D.-3°
2920. 风压差系数 K 值应由\_\_\_\_\_。 A.经验估计 B.测定风压差 20~30 次后，根据风压差公式反推出其平均值 C.船长确定 D.查表得出
2921. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船右舷通过 B.应远离该灯浮通过 C.应从该灯任意一侧通过 D.将灯浮置于本船左舷通过
2922. 某轮陀螺航向 030°，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为 297°，陀螺差 2° E，则实测风流压差为：A.-3° B.+3° C.+5° D.-5°
2923. 为减小雷达测距误差，在测量物标岸线回波时，应该：A.用 VRM 内缘与回波外缘相切 B.用 VRM 内缘与回波内缘相切 C.用 VRM 外缘与回波内缘相切 D.用 VRM 外缘与回波外缘相切
2924. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。 A.90° B.0° C.180° D.270°
2925. 通常情况下，实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_。 A.大于 0 B.等于 0 C.小于 0 D.无法确定
2926. 沿岸航行，大船的航线应设计在\_\_\_\_\_。 I、10m 等深线以外； II、20m 等深线以外； III、水深大于吃水的海区 A. II B. I C. III D. II、III
2927. 下列有关墨卡托投影的特性的叙述中，哪一项是正确的？ A.在墨卡托投影海图上任意两点间直线连接线，除赤道外，都不属于大圆弧 B.在大圆海图上，恒向线都是直线 C.等角正圆柱投影（即墨卡托投影）海图上，任意两点间的直线连接线，不可能都属于恒向线 D.在墨卡托海图上，大圆航线都是曲线，北半球凹向北极、南半球凹向南极
2928. 有出没的天体其赤纬 Dec 应满足：A.  $Dec > 90^\circ - \varphi$  B.  $Dec < 90^\circ - \varphi$  C.  $Dec = 90^\circ - \varphi$  D.  $Dec \geq 90^\circ - \varphi$
2929. 下列关于计程仪的说法，不妥的是：A.多普勒计程仪可测对地速度 B.声相关计程仪是绝对计程仪 C.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度 D.绝对计程仪可测对地速度
2930. 明礁上所标的数字表示：A.平均海面以上的高度 B.明礁的高程 C.干出高度 D.水深

2931. 船舶航行时, 雷达选择对水真运动显示方式, 荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是: A.同向同速船 B.同向船 C.水上漂浮物 D.小岛等静止的物标

2932. 在用六分仪测物标垂直角求距离时, 要求物标的高度(H)、测者距物标的距离(D)和测者眼高(e)应满足\_\_\_\_\_。A. $D < H > e$  B. $H > D > e$  C. $D > H > e$  D. $D \approx H > e$

2933. 某轮顺风顶流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率+8%, 0400 计程仪读数  $L_1 = 100' .0$ , 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.138' .9B.127' .8C.131' .5D.135' .2

2934. 远离海岸航行, 应充分利用测天定位, 在正常情况下, 每昼夜至少有\_\_\_\_\_个测天船位。A.1B.3C.4D.2

2935. 在英版《潮汐表》第三卷和第四卷中印有几张供求任意时潮高和任意潮高的潮时用的曲线图? A.每港一张 B.一张 C.每主港一张 D.每附港一张

2936. 下述有关回声测深仪的说法中, 不正确的是: A.船舶长期停泊, 应每隔半个月对测深仪通电一次 B.风浪大, 船舶摇摆剧烈时将无法进行测深 C.浅水测深时, 应以回波信号带的后沿读出水深 D.测深仪的最小测量深度取决于发射脉冲宽度

2937. 某船真航向  $240^\circ$ , 测得某物标真方位  $080^\circ$ , 则该物标的相对方位(舷角)为: A. $160^\circ$  左 B. $220^\circ$  C. $160^\circ$  D. $160^\circ$  右

2938. 由起航点  $10^\circ 02' N$ ,  $006^\circ 05' E$  至到达点  $02^\circ 58' S$ ,  $001^\circ 57' W$  的纬差与经差为: A. $13^\circ N$ ,  $008^\circ 02' W$  B. $13^\circ S$ ,  $008^\circ 02' E$  C. $13^\circ N$ ,  $008^\circ 02' E$  D. $13^\circ S$ ,  $008^\circ 02' W$

2939. 由于荧光屏光点直径导致的回波变形在\_\_\_\_\_最大。A.荧光屏中心附近 B.距荧光屏中心二分之一处 C.荧光屏边缘附近 D.距荧光屏中心三分之二处

2940. 罗兰 C 是一种\_\_\_\_\_导航系统。A.近程 B.全球 C.中程 D.远程

2941. 在中版海图上, 某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里(环向, 笛)”, 则该灯塔光色是: A.白色 B.不能确定 C.红色 D.绿色

2942. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 2kn, 则该处大潮日涨潮流第四小时内的平均流速为: A.2/3kn B.4/3kn C.2kn D.8/3kn

2943. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A.雷达观测法 B.连续定位法 C.正横方位法 D.叠标导航法

2944. 中版海图水深浅于 21m, 水上注记注至\_\_\_\_\_。A.0.1m B.整米 C.0.5m D.1cm

2945. 在太阳周年视运动中, 其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。A.远日点 B.近日点 C.春分点 D.秋分点

2946. 在我国闽、浙沿海, 由于台风的影响, 常常使实际水位高于潮汐表的预报, 这种现象称之为: A.涨潮 B.减水 C.落潮 D.增水

2947. 关于中分纬度算法的适用范围, 下列哪个说法是错误的? A.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 B.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 C.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 D.中分纬度算法适用于船舶



跨赤道航行

2948. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用: A.循环水冷却 B.自然冷却 C.电风扇冷却 D.空调冷却
2949. 中版海图水深浅于 21m, 水上注记注至\_\_\_\_。 A.0.1m B.整米 C.0.5m D.1cm
2950. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_。 A.晚约 8min B.晚约 4min C.提早约 8min D.提早约 4min
2951. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航, 如航行中发现本船位于两标连线的右侧, 表明本船\_\_\_\_。 A. 已进入航道左侧的浅水区, 应立刻向右转向 B.行驶在航道内, 应向航行 C.已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向左转向 D.已进入航道右侧的浅水区, 应立刻向右转向
2952. 罗经点方向 SE/E 换算成圆周方向为: A.146° .25 B.068° .75 C.101° .25 D.123° .75
2953. 连续观测三次天体的罗方位取平均值后再求罗经差的目的是: I、减小随机误差的影响; II、抵消系统误差; III、避免粗差 A. I、III B. II、III C. I、II D. I~III
2954. 中版海图和航标表所标灯塔射程与下列哪项因素无关? A.地面曲率 B.灯高 C.测者实际眼高 D.灯光强度
2955. 某轮顶流航行, 船速 15 节, 流速 2 节, 2 小时后相对计程仪读数差为 32' .0, 计程仪改正率+10%, 则该轮实际航程为: A.35' .2 B.39' .2 C.28' .8 D.31' .2
2956. GPS 卫星导航仪定位时显示 D2D 字符表示: A.差分 GPS 二维定位 B.差分 GPS 三维定位 C.二维定位 D.三维定位
2957. 某轮真航向 030°, 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为 113°, 陀螺差 2° E, 则实测风流压差为: A.+5° B.+3° C.-5° D.-3°
2958. 陀螺罗经的基线误差是指罗经基线与船首尾线\_\_\_\_, 而由此产生的\_\_\_\_误差。 A.平行, 偏离真北 B.不平行, 读数 C.平行, 指向 D.不平行, 偏离真北
2959. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时, GPS 导航仪将显示\_\_\_\_。 A.GPS No fix B.GPS Self Test Error C.DOP Error D.DGPS Error
2960. 利用英版《潮汐表》求某附港潮汐, 可首先从\_\_\_\_查该附港的编号, 然后根据编号在潮时差与潮高差表中查得所需资料。 A.目录 B.主港索引 C.地理索引 D.辅助用表
2961. 检查磁罗经的灵敏度是否符合要求, 主要是检查: A.罗盘浮力的大小 B.罗盘转动惯量的大小 C.罗盘磁性的大小 D.罗盘轴帽和轴针间摩擦力的大小
2962. 英版海图图式“Sh”表示: A.泥 B.贝壳 C.珊瑚 D.粘土
2963. 拟订大洋航线的原则是: A.航线顺着洋流 B.安全经济 C.航线垂直于等深线 D.航程最短
2964. 关于潮汐周日不等的说法正确的有: I、地球上所有的地方都存在潮汐的周日不等现象; II、当月球的赤纬最小时, 潮汐的周日不等现象最小; III、随着纬度的升高, 潮汐周日不等现象越严重; IV、纬度大于 90° 与月球之差的地方, 一天只有一次高潮和一次低潮 A. I、III、IV B. II、III、IV C. I、II、IV D. I、II、III

2965. 安装在钢铁船舶上的磁罗经受到软铁磁力和硬铁磁力的作用而产生\_\_\_\_\_。A.误差 B.自差 C.磁差 D.罗经差
2966. 中版图式“ ”表示: A.深度不明的障碍物 B.贝类养殖场 C.鱼栅 D.沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区
2967. 明礁上所标的数字表示: A.水深 B.明礁的高程 C.干出高度 D.平均海面以上的高度
2968. 某轮计划航向  $236^\circ$  北风 5 级, 风压差  $2^\circ$ , 磁差  $9^\circ E$ , 自差  $1^\circ W$ , 该轮的罗航向为: A.246oB.230oC.226oD.242o
2969. 自由陀螺仪的主轴动量矩指北, 若加一外力矩, 其方向水平向西, 则主轴指北端\_\_\_\_\_进动。A.水平向西 B.水平向东 C.垂直向上 D.垂直向下
2970. 在雷达上, 二次扫描回波的距离比物标的实际距离\_\_\_\_\_。(c 为雷达波传播的速度; T 为雷达的脉冲重复周期) A.远  $c \cdot T$  B.近  $c \cdot T/2$  C.近  $c \cdot T$  D.远  $c \cdot T/2$
2971. 我国沿海推荐航道左侧标的特征为: A.红色锥形, 中间有一条或多条绿色横纹 B.绿色锥形, 中间有一条或多条红色横纹 C.绿色罐形, 中间有一条或多条红色横纹 D.红色罐形, 中间有一条或多条绿色横纹
2972. 为减小雷达测方位误差, 船舶摇摆时, 下述说法中错误的是: A.纵摇大时, 尽可能选择测首尾方向的物标 B.横摇大时, 尽可能选择测正横方向的物标 C.应尽可能选择  $45^\circ$ 、 $135^\circ$ 、 $225^\circ$  及  $315^\circ$  方位上的物标定位 D.应尽可能选择船舶正平时测量方位
2973. 南海某港属于不正规日潮混合潮, 其特点是: A.在半个朔望月中, 日潮的总天数不超过 7 天 B.在半个朔望月中, 半日潮的天数连续超过 7 天 C.在半个朔望月中, 日潮的天数连续超过 7 天 D.在半个朔望月中, 日潮的总天数超过 7 天
2974. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn, 计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ , 当时流速为 3kn, 试问顶流时该船对水速度是多少? A.15knB.12knC.3knD.9kn
2975. 某船位于 (00o、001oW), 真航向 090o, 航程 260 海里, 则到达点的经度为: A.3.5oWB.3.3oEC.3.5oED.3.3oW
2976. 在使用同频雷达干扰抑制电路时, 为避免丢失更多物标, 不要同时使用\_\_\_\_\_。A.STCB.FTCC.GAIND.AFC
2977. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行, 发现海图上有如下标志, 则: A.该浮标系统属于 B 系统, 应该把该标放在本船左舷航行 B.该浮标系统属于 A 系统, 应该把该标放在本船右舷航行 C.该浮标系统属于 A 系统, 应该把该标放在本船左舷航行 D.该浮标系统属于 B 系统, 应该把该标放在本船右舷航行
2978. 海图上两叠标线上标注的方位为  $168^\circ$ , 当船舶发现两叠标前后重合时, 用陀螺罗经观测前标的方位是  $167^\circ$ , 那么陀螺差为: A.+ $1^\circ$  B.- $2^\circ$  C.+ $2^\circ$  D.- $1^\circ$
2979. 为尽早发现遇难者清晰显示搜救雷达应答器的信号, 下述操作哪些是正确的? I、仔细调谐, 使各种回波均清晰, 饱满; II、有意暂时调偏调谐, 使海浪、物标等回波均减弱或消失; III、尽量减小增益 A.III B. I C. II、III D. II
2980. 某轮顺风顶流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率 +8%, 0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ , 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.127' .8B.135' .2C.138' .9D.131' .5

2981. 一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约\_\_\_\_\_。A.51 秒钟 B.4 秒钟 C.4 分钟 D.13 分钟
2982. 声相关计程仪的“相关”是指下列哪项因素? A.发射换能器经过时间间隔 $\tau$  先后发射的超声波信号 B.后向接收换能器先后两次接收到的回波信号 C.前向接收换能器先后两次收到的回波信号 D.前向和后向接收换能器经过时间间隔 $\tau$  先后收到的回波信号
2983. 天文三角形的三个角是: A.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 B.天体时角、天体方位角和天体极距 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体方位角、天体时角和天体赤纬
2984. 根据 IALA 浮标制度的规定, 下列哪些国家属于 B 系统: I、中国; II、日本; III、南北美洲; IV、欧洲 A.II、III、IV B.II、IV C.II、III D.I~IV
2985. 利用船位识别物标的方法可以: I、将海图上没有标绘但有导航价值的物标标注在海图上; II、将正在航行的他船的位置标注在海图上; III、将新设置的钻井平台标注在海图上 A.II、III B.I、II C.I、III D.I、II、III
2986. 船舶在远离海岸的海区航行, 应该每\_\_\_\_\_确定一次推算船位。A.15 分钟 B.1 小时 C.30 分钟 D.2~4 小时
2987. 在同一张墨卡托海图上, 设 1855m 的地面长度的赤道图长为 1cm, 则在 30° 纬度线上, 1855m 地面长度的图长约为: A.1.155cm B.0.866cm C.0.5cm D.1cm
2988. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_, 太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A.早/晚 B.晚/晚 C.晚/早 D.早/早
2989. 罗经点方向 NW/N 换算成圆周方向为: A.326° .25 B.315° C.337° .5 D.303° .75
2990. 明礁上所标的数字表示: A.平均海面以上的高度 B.干出高度 C.水深 D.明礁的高程
2991. 某船夜间航行, 海图上在航线附近距本船约 7.0 处有一灯塔标注, 查灯标表得该灯塔的备注栏: W000° ~ 090° (90°), 关于该灯塔灯光下列说法正确的是: A.当该灯塔位于本船 000° ~ 090° 之间时能见到白光, 可见光范围 270° B.当该灯塔位于本船 180° ~ 270° 之间时能见到白光, 可见光范围 270° C.当该灯塔位于本船 180° ~ 270° 之间时能见到白光, 可见光范围 90° D.当该灯塔位于本船 000° ~ 090° 之间时能见到白光, 可见光范围 90°
2992. 方位投影大都是透视投影, 视点在球心的方位投影称为: I、心射投影; II、极射投影; III、日晷投影 A.I、III B.I、II、III C.II、III D.I、II
2993. 沿岸航行, 大船的航线应设计在\_\_\_\_\_。I、10m 等深线以外; II、20m 等深线以外; III、水深大于吃水的海区 A.II B.II、III C.I D.III
2994. 罗兰 C 是一种\_\_\_\_\_无线电导航系统。A.低频、中远程、高精度、相位差、双曲线 B.甚低频、超远程、相位差、双曲线 C.低频、远程、脉冲相位、双曲线 D.中频、近程、时分制、采用振幅测向的
2995. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时, GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A.GPS No fix B.GPS Self Test Error C.DGPS Error D.DOP Error
2996. 某地磁差资料为: Var. 0° 40' E (1979), decrease about 2' .5 annually, 则该地 1999 年的磁差为: A.0° 10' W B.0° 15' W C.1° 05' E D.1° 30' E

2997. 英版《潮汐表》的“潮流预报表”中，回转流给出\_\_\_\_\_。I、两流速极大值及其时刻；II、两流速极小值及其时刻；III、流向；IV、转流时间；V、预报位置 A. I~IV B. I~V C. I~III D. I~III, V
2998. 某轮顶流航行，船速 15 节，流速 2 节，2 小时后相对计程仪读数差为 32' .0，计程仪改正率+10%，则该轮实际航程为：A.39' .2B.35' .2C.31' .2D.28' .8
2999. 南海某港属于不正规日潮混合潮，其特点是：A.在半个朔望月中，日潮的总天数超过 7 天 B.在半个朔望月中，日潮的总天数不超过 7 天 C.在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过 7 天 D.在半个朔望月中，日潮的天数连续超过 7 天
3000. 半圆方向 150° SW 换算成圆周方向为：A.300° B.330° C.210° D.240°
3001. 某船 2008 年 12 月 12 日在某处航行，航线上该处海图水深 28.6 米，该船在 0600 时刻用回声测深仪测得该处的水深 20.1 米。查该年度中版《潮汐表》该处当日潮汐情况如下：0120 315cm；0754 81cm，则该船的吃水为：A.11.8 米 B.8.8 米 C.9.8 米 D.10.8 米
3002. 航向为 090° 时，恒向线与\_\_\_\_\_重合。A.格林子午圈 B.赤道 C.子午圈 D.等纬圈
3003. 下列哪个国家或地区适用 IALA 国际海区水上助航标志制度 B 区域的规定？A.澳洲 B.香港 C.日本 D.新加坡
3004. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A.三方位定位 B.两距离定位 C.三距离定位 D.两方位定位
3005. 观测单一陆标方位求磁罗经自差，若没有准确船位，需要观测 8 个航向上物标罗方位，此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.50 B.200 C.20 D.100
3006. 一般情况下，船舶在冰区航行，当有破冰船领航时，航速通常由\_\_\_\_\_指定。I、破冰船；II、本船；III、两船协商 A. II B. I C. I 或 II D. III
3007. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化，在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A.090° 和 270° B.000° 和 180° C.135° 和 315° D.045° 和 225°
3008. 罗经点方向 SSW 换算成圆周方向为：A.191° .25 B.247° .5 C.202° .5 D.213° .75
3009. 某船电磁计程仪指示的航速为 12kn，计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ ，当时流速为 3kn，试问顶流时该船对水速度是多少？A.9kn B.3kn C.12kn D.15kn
3010. 某地磁差资料为：磁差偏西 0° 30' (1997)，年差-2' .0，则该地 2007 年的磁差为：A.0° 50' WB.0° 10' EC.0° 50' ED.0° 10' W
3011. 在候潮过浅滩时，设船舶吃水为 8.7 米，富裕水深为 0.7 米，浅滩的海图水深为 6.0 米，则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。A.3.4 B.2.0 C.1.4 D.1.5
3012. 测者眼高为 9m，物标高程为 16m，则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.6.67 B.6.27 C.8.36 D.14.63
3013. 某轮顺风顺流航行，船速 18 节，流速 2 节，风对船舶航速的影响为 1 节，计程仪改正率+8%，0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ ，则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为：A.131' .5 B.135' .2 C.138' .9 D.127' .8

3014. 在候潮过浅滩时, 设船舶吃水为 8.7 米, 富裕水深为 0.7 米, 浅滩的海图水深为 6.0 米, 则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。A.3.4B.2.0C.1.4D.1.5.4
3015. 我船航向  $180^\circ$ , 某船位于我船右舷  $30^\circ$ , 若该船航向为  $350^\circ$ , 则我船位于该船舷角: A. $150^\circ$  左 B. $150^\circ$  右 C. $40^\circ$  右 D. $30^\circ$  右
3016. 船用导航雷达可以测量船舶周围水面物标的\_\_\_\_\_。A.方位、距离 B.航向、航速 C.方位、深度 D.距离、高度
3017. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 2kn, 则该处大潮日涨潮流第五小时内的平均流速为: A.2knB.2/3kn C.4/3knD.8/3kn
3018. 在大圆海图上, 下列哪个不是直线? A.任意等纬圈 B.赤道 C.任意大圆 D.任意子午线
3019. 在拓制海图上, 水深“20”, 表示水深为: A.20 英尺 B.20 米 C.0.2 米 D.20 拓
3020. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.航线, 同名 B.转向点, 同名 C.航线, 异名 D.转向点, 异名
3021. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来, 根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A.南面 B.北面 C.西面 D.东面
3022. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.航线, 同名 B.转向点, 同名 C.航线, 异名 D.转向点, 异名
3023. 把一定时间内测得的几个观测船位, 用平差的方法以直线“连接”, 该直线的方向与真航向之差即为风流压差, 这种测定风流压差的方法为: A.连续定位法 B.正横方位法 C.叠标导航法 D.雷达观测法
3024. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。I、航海图书总目录; II、英版航海通告累积表; III、英版航海通告年度摘要; IV、季末版航海通告 A.II、III B.I~IV C.III、IV D.I、II
3025. 某主港潮汐曲线如图, 利用该图可以: A.求主港低潮潮时和潮高 B.求主港高潮潮时和潮高 C.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 D.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高
3026. 关于中分纬度算法的适用范围, 下列哪个说法是错误的? A.中分纬度算法适用于船舶在赤道一侧的航行 B.中分纬度算法适用于船舶在中低纬度海区航行 C.中分纬度算法适用于船舶航程不太长时 D.中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行
3027. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警, 并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”, 此类报警是: A.到达警 B.距离警 C.偏航警 D.锚更警
3028. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮, 其余日子为日潮, 该港口为: A.不正规半日潮港 B.正规日潮港 C.正规半日潮港 D.不正规日潮港
3029. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.DB.AC.BD.C
3030. 天体周日视运动的原因是: A.天体绕地球运动的结果 B.地球绕太阳公转的结果 C.天体绕太阳公转的结果 D.



地球自转而产生的天体相对运动的现象

3031. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油, 而后恢复原来船速, 问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港? A.139.8tB.181.9tC.150.2tD.120.4t

3032. 天文航海中所用的时间计量单位是: A.原子时 B.恒星时 C.世界时 D.协调世界时

3033. 你船静水航速 10 节, 现顶风、顶流, 其影响各 2 节, 则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节, 实际航速为\_\_\_\_\_节。A.6; 8B.8; 6C.10; 10D.6; 6

3034. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A.绝对计程仪 B.多普勒计程仪 C.电磁计程仪 D.声相关计程仪

3035. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮, 其余日子为日潮, 该港口为: A.不正规半日潮港 B.正规日潮港 C.正规半日潮港 D.不正规日潮港

3036. 在北半球, 若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ , 则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.小于  $245^\circ$  B.无法确定 C.等于  $245^\circ$  D.大于  $245^\circ$

3037. 某轮船速 16kn, 航行 2h 后相对计程仪读数差为  $30'$ , 计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为 32n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶风顶流 B.无风无流 C.顶风顺流 D.顶流顺风

3038. 通常情况下, 实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_。A.等于 0B.小于 0C.大于 0D.无法确定

3039. 为确保船舶航行安全, 拟定沿岸航线时, 考虑到海图上有关水深和底质的限制, 最好应避免: I、周围水深较浅、水深变化不规则的水深空白区; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域 A. I、II B. II、III C. I、III D. I~III

3040. 已知某地经度  $\lambda = 117^\circ E$ , 此时时差等于 +8m, 太阳在该地上中天的区时为: A.1152B.1204C.1208D.1148

3041. 测者眼高为 9m, 物标高程为 36m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.18.81B.19.84C.6.27D.12.54

3042. 关于水流, 以下正确的是: I、流向是指流的来向; II、流向是指流的去向; III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、III B. II、III C. I、II D. I、II、III

3043. 中版海图和航标表所标灯塔射程与下列哪项因素无关? A.灯高 B.测者实际眼高 C.地面曲率 D.灯光强度

3044. 海图上两叠标线上标注的方位为  $168^\circ$ , 当船舶发现两叠标前后重合时, 用陀螺罗经观测前标的方位是  $167^\circ$ , 那么陀螺差为: A.+ $2^\circ$  B.- $1^\circ$  C.- $2^\circ$  D.+ $1^\circ$

3045. 船舶航行时, 雷达选择对水真运动显示方式, 荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是: A.水上漂浮物 B.小岛等静止的物标 C.同向同速船 D.同向船

3046. 一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约\_\_\_\_\_。A.13 分钟 B.4 秒钟 C.4 分钟 D.51 秒钟

3047. 我国沿海推荐航道左侧标的特征为: A.绿色锥形, 中间有一条或多条红色横纹 B.红色罐形, 中间有一条或

多条绿色横纹 C.绿色罐形，中间有一条或多条红色横纹 D.红色锥形，中间有一条或多条绿色横纹

3048. 地球上某点 $\varphi = 40^\circ \text{ N}$ ， $\lambda = 120^\circ \text{ E}$ ，则它与地心的对称点是：A. $\varphi = 40^\circ \text{ S}$ ， $\lambda = 120^\circ \text{ E}$  B. $\varphi = 40^\circ \text{ S}$ ， $\lambda = 060^\circ \text{ W}$  C. $\varphi = 40^\circ \text{ N}$ ， $\lambda = 060^\circ \text{ W}$  D. $\varphi = 40^\circ \text{ S}$ ， $\lambda = 120^\circ \text{ W}$
3049. 产生雷达回波大小失真的原因，不包括\_\_\_\_\_。A.脉冲宽度 B.荧光屏光点直径 C.水平波束宽度 D.垂直波束宽度
3050. 雷达抑制旁瓣回波的方法是\_\_\_\_\_。A.适当使用 STCB.适当减少亮度 C.增大 GAIN D.适当使用 AFC
3051. 为确保船舶航行安全，拟定沿岸航线时，考虑到海图上有关水深和底质的限制，最好应避开：I、周围水深较浅、水深变化不规则的水深空白区；II、连续的长礁脉及其边缘附近；III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域 A. I ~ III B. I、III C. II、III D. I、II
3052. 在 GPS 卫星导航系统中，三维位置精度几何因子是：A.HDOP B.PDOP C.VDOP D.TDOP
3053. 某轮沿赤道自东向西航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则在海图上按计程仪航程推算的船位位于实际船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.西面 B.不一定 C.同一点 D.东面
3054. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。A.航海天文历 B.天体高度方位表 C.太阳方位表 D.航海表
3055. \_\_\_\_\_的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。I、S 波段；II、X 波段；III、C 波段 A.III B. I、II、III C. I D. II
3056. 船舶航行过区时，驾驶员应\_\_\_\_\_。A.根据驾驶员间协商拨钟 B.立即拨钟 C.根据船长的命令拨钟 D.拨钟后通知船长
3057. 某轮在狭水道航行，计划航向  $060^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位  $238^\circ$ ，该轮磁差  $4^\circ \text{ E}$ ，自差  $2^\circ \text{ W}$ ，则该轮应：A.向左调整航向 B.向右调整航向 C.无法确定 D.保持原航向
3058. 一般新出厂的磁罗经消除自差的顺序为：A.近似消除象限自差及次半圆自差、倾斜自差、半圆自差、象限自差 B.倾斜自差、近似消除象限自差、半圆自差、象限自差 C.半圆自差、倾斜自差、象限自差 D.倾斜自差、半圆自差、象限自差
3059. AIS 系统中，船舶间进行通信使用的船舶识别是：A.IMO 码 B.MMSI 码 C.呼号 D.船名
3060. 半日潮港，涨潮流箭矢上标注  $4\text{kn}$ ，则该处小潮日涨潮流第一小时内的平均流速为：A.  $2/3\text{kn}$  B.  $2\text{kn}$  C.  $8/3\text{kn}$  D.  $4/3\text{kn}$
3061. 有出没的天体其赤纬 Dec 应满足：A.  $\text{Dec} < 90^\circ - \varphi$  B.  $\text{Dec} \geq 90^\circ - \varphi$  C.  $\text{Dec} > 90^\circ - \varphi$  D.  $\text{Dec} = 90^\circ - \varphi$
3062. 英版海图图式“Sh”表示：A.珊瑚 B.贝壳 C.粘土 D.泥
3063. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_，且剩磁\_\_\_\_\_。A.不易；小 B.容易；大 C.不易；大 D.容易；小
3064. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注  $4\text{kn}$ ，则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为：

A.2kn B.4kn C.1kn D.3kn

3065. 我国某轮航行在西七区,应在船时\_\_\_\_\_发传真才能使国内总公司在5月12日早0800收到该传真。A.0900 (11/5) B.0800 (12/5) C.1700 (11/5) D.2300 (12/5)

3066. 半日潮港,涨潮流箭矢上标注4kn,则该处小潮日涨潮流第一小时内的平均流速为: A.2/3kn B.2kn C.8/3kn D.4/3kn

3067. 中版海图水深浅于21m,水上注记注至\_\_\_\_\_。A.0.1m B.1cm C.0.5m D.整米

3068. 把一定时间内测得的几个观测船位,用平差的方法以直线“连接”,该直线的方向与真航向之差即为风流压差,这种测定风流压差的方法为: A.叠标导航法 B.正横方位法 C.雷达观测法 D.连续定位法

3069. 把一定时间内测得的几个观测船位,用平差的方法以直线“连接”,该直线的方向与真航向之差即为风流压差,这种测定风流压差的方法为: A.叠标导航法 B.正横方位法 C.雷达观测法 D.连续定位法

3070. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。A.磁倾角为零 B.与地理赤道相重合 C.地磁水平分力为零 D.磁差为零

3071. 当天体格林时角 $GHA > 180^\circ$ 时, $360^\circ - GHA =$ \_\_\_\_\_。A.天体地理位置的南纬 B.天体地理位置的东经 C.天体地理位置的北纬 D.天体地理位置的西经

3072. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化,在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A. $045^\circ$ 和 $225^\circ$  B. $135^\circ$ 和 $315^\circ$  C. $090^\circ$ 和 $270^\circ$  D. $000^\circ$ 和 $180^\circ$

3073. 在太阳周年视运动中,其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。A.远日点 B.近日点 C.春分点 D.秋分点

3074. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.大气衰减 B.雷达波束发生绕射 C.欠折射 D.超折射

3075. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上,明长于暗的灯质为: A.互光 B.联明暗光 C.等明暗光 D.明暗光

3076. 在首向上相对运动显示方式时,船首线指零误差超过\_\_\_\_\_,应进行调整。A. $\pm 2^\circ$  B. $\pm 3^\circ$  C. $\pm 5^\circ$  D. $\pm 1^\circ$

3077. 观测单一陆标方位求磁罗经自差,若没有准确船位,需要观测8个航向上物标罗方位,此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.100 B.200 C.50 D.20

3078. 你船静水航速10节,现顶风、顶流,其影响各2节,则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节,实际航速为\_\_\_\_\_节。A.6; 8 B.8; 6 C.10; 10 D.6; 6

3079. 在拓制海图上,水深“20”,表示水深为: A.0.2米 B.20英尺 C.20米 D.36.6米

3080. 观测单一陆标方位求磁罗经自差,若没有准确船位,需要观测8个航向上物标罗方位,此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.100 B.20 C.200 D.50

3081. 对于半日潮的水域,往复流的最大流速一般出现在: A.转流前1小时 B.转流后1小时 C.转流时间 D.转流后3小时

3082. 确定大圆航线的方法有：I、大圆海图法；II、大圆改正量法；III、公式计算法或查表法 A. I、II、III B. I、III C. II、III D. I、II
3083. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1^{\circ} 0' .0$  Southward, Longitude  $0^{\circ} 2' .2$  Westward”字样，GPS 读数为： $33^{\circ} 40' .2N, 010^{\circ} 12' .5W$ ，则用于海图上定位的数据应为：A.  $33^{\circ} 39' .2N, 010^{\circ} 12' .7W$  B.  $33^{\circ} 40' .2N, 010^{\circ} 12' .5W$  C.  $33^{\circ} 41' .2N, 010^{\circ} 12' .7W$  D.  $33^{\circ} 39' .2N, 010^{\circ} 12' .3W$
3084. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，不正确的是：A. 海浪较小时，水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 B. 海浪较大时，水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 C. 脉冲宽度越宽，干扰越强 D. 水平波束宽度越宽，干扰越强
3085. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。A. 提早约 4min B. 晚约 4min C. 晚约 8min D. 提早约 8min
3086. 磁罗经罗盆内混合液体中放入酒精其作用是：A. 稀释 B. 降低比重 C. 消毒 D. 降低结冰点
3087. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_，太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A. 早/晚 B. 晚/晚 C. 早/早 D. 晚/早
3088. 在北半球，若两点间的恒向线航向为  $245^{\circ}$ ，则大圆始航向\_\_\_\_\_。A. 小于  $245^{\circ}$  B. 无法确定 C. 大于  $245^{\circ}$  D. 等于  $245^{\circ}$
3089. 英版海图和灯标表中，灯质旁括注“in fog”的是指：A. 航空灯标 B. 仅在白天显示的灯质 C. 仅在雾天显示的灯质 D. 临时灯质
3090. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A. 两方位定位 B. 三方位定位 C. 两距离定位 D. 三距离定位
3091. 海图图幅是指：A. 海图图纸的尺寸 B. 印刷海图的图版尺寸 C. 海图内廓界限尺寸 D. 海图外廓界限尺寸
3092. 某轮陀螺航向  $030^{\circ}$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $117^{\circ}$ ，陀螺差  $2^{\circ}$  E，则实测风流压差为：A.  $+3^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$  C.  $-3^{\circ}$  D.  $-5^{\circ}$
3093. 某轮计划航迹向  $092^{\circ}$ ，航区内 N 流，流压差  $3^{\circ}$ ，N 风 5 级，取风压差  $2^{\circ}$ ，在船的左前方有一小岛，则到该岛的正横方位是：A.  $001^{\circ}$  B.  $003^{\circ}$  C.  $181^{\circ}$  D.  $183^{\circ}$
3094. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航，如航行中发现本船位于两标连线的右侧，表明本船\_\_\_\_\_。A. 已进入航道左侧的浅水区，应立刻向右转向 B. 已进入航道右侧的浅水区，应立刻向右转向 C. 已进入航道右侧的浅水区，应立刻向左转向 D. 行驶在航道内，应保向航行
3095. 某轮沿某叠标线航行，图示叠标方位为  $180^{\circ}$ ，罗经航向  $357^{\circ}$ ，罗经差  $-2^{\circ}$ ，则风流压差为：A.  $+2^{\circ}$  B.  $-2^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$  D.  $+5^{\circ}$
3096. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A. 将灯浮置于本船西面通过 B. 将灯浮置于本船北面通过 C. 将灯浮置于本船南面通过 D. 将灯浮置于本船东面通过
3097. 下列哪种投影方式中满足：“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线；纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”？A. 圆锥投影 B. 横圆柱投影 C. 平面投影 D. 正圆柱投影
3098. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能？A. 信息服务 B. 引航服务 C. 支持联合行动 D. 数据评估

3099. AIS 可以用于船与船之间的\_\_\_\_\_。 I、识别； II、监视； III、避碰； IV、定位； V、通信 A. I、III、IV  
B. I~IV C. I~V D. I~III
3100. 方位定位时，应先测\_\_\_\_\_。 A.正横附近的物标 B.孤立、平坦的物标 C.远处、显著的物标 D.接近首尾线的物标
3101. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行，发现一标志的灯光节奏如视频中所示，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。(点击放大) A.右侧 B.左侧 C.南方 D.北方
3102. A 船位于 ( $00^{\circ}$  ,  $170^{\circ}$  E), B 船位于 ( $00^{\circ}$  、  $155^{\circ}$  W) 处，如果 A 船航向  $060^{\circ}$  , B 船航向  $235^{\circ}$  , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A. $60^{\circ}$  右 B. $35^{\circ}$  右 C. $30^{\circ}$  右 D.大于  $035^{\circ}$
3103. 本船雷达天线海面以上高度 16 米，前方有半径为 2 海里的圆形小岛，四周低，中间为山峰，海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时，雷达荧光屏上该岛回波的内缘（离船最近处）对应于小岛的\_\_\_\_\_。 A.山峰与岸线间的某处 B.山峰 C.离船最近的岸线 D.离船最远处的岸线
3104. 一年中视太阳日的长短逐日不一致的主要原因是： A.地球公转的速度不均匀 B.地球公转 C.地球自转的速度不均匀 D.地球自转
3105. 一般情况下，船舶在冰区航行，当有破冰船引航时，航速通常由\_\_\_\_\_指定。 I、破冰船； II、本船； III、两船协商 A. I B. II C. I 或 II D.III
3106. 回声测深仪在\_\_\_\_\_情况下测深时要抑制零点信号。 A.中等水深 B.浅水 C.深水 D.任何量程
3107. A 船位于 ( $00^{\circ}$  ,  $170^{\circ}$  E), B 船位于 ( $00^{\circ}$  、  $155^{\circ}$  W) 处，如果 A 船航向  $060^{\circ}$  , B 船航向  $235^{\circ}$  , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A. $60^{\circ}$  右 B. $35^{\circ}$  右 C. $30^{\circ}$  右 D.大于  $035^{\circ}$
3108. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差，随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。 A.增大 B.减小 C.有时增大，有时变小 D.不变
3109. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^{\circ}$  W，则两船所在纬度是： A.同在  $61^{\circ}$  N 的纬线上 B.同在  $60^{\circ} 33.8'$  N 的纬线上 C.同在  $61^{\circ} 33.8'$  N 的纬线上 D.不在同一纬线上
3110. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船西面通过 B.将灯浮置于本船北面通过 C.将灯浮置于本船南面通过 D.将灯浮置于本船东面通过
3111. 安许茨 4 型陀螺罗经的冷却方式是采用： A.电风扇冷却 B.自然冷却 C.空调冷却 D.循环水冷却
3112. 某地磁差资料为：磁差偏西  $0^{\circ} 30'$  (1997)，年差  $-2'$  .0，则该地 2007 年的磁差为： A. $0^{\circ} 50'$  WB. $0^{\circ} 10'$  EC. $0^{\circ} 10'$  WD. $0^{\circ} 50'$  E
3113. 某主港潮汐曲线如图，利用该图可以： A.求主港高潮潮时和潮高 B.求主港低潮潮时和潮高 C.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高 D.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速
3114. 采用物标正横转向法，应选择\_\_\_\_\_附近，转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。 A.航线，同



名 B.转向点, 异名 C.航线, 异名 D.转向点, 同名

3115. 在太阳周年视运动中, 其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。A.近日点 B.远日点 C.秋分点 D.春分点
3116. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1342B.1328C.1003D.0948
3117. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角 $\alpha = 30'$ , 则船与物标的水平距离 D 为: A.9.3n mileB.932.5mC.9325mD.5n mile
3118. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.填写航海日志的具体时间 B.观测陆标得到的船位的经纬度 C.海图作业中存在的方位与距离误差 D.所采用的风和流的资料
3119. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油, 而后恢复原来船速, 问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港? A.181.9tB.139.8tC.150.2tD.120.4t
3120. 某轮顺风顺流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率+8%, 0400 计程仪读数  $L_1 = 100' .0$ , 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.127' .8B.135' .2C.138' .9D.131' .5
3121. 纬度大于或等于  $90^\circ$  与月球赤纬之差的地方, \_\_\_\_\_。A.一天有一次高潮两次低潮 B.一天只有一次高潮和一次低潮 C.一天有两次高潮和两次低潮 D.一天有两次高潮一次低潮
3122. 通常情况下, 测深辨位的准确性与下列哪些因素有关? I、测深和潮高的改正的准确性; II、计划航线上水深变化规律; III、海图上所标水深点位置和水深的准确性 A. II、III B. I、IIIC. I、II D. I、II、III
3123. 远离海岸航行, 应充分利用测天定位, 在正常情况下, 每昼夜至少有\_\_\_\_\_个测天船位。A.4B.3C.2D.1
3124. 为尽早发现遇难者清晰显示搜救雷达应答器的信号, 下述操作哪些是正确的? I、仔细调谐, 使各种回波均清晰, 饱满; II、有意暂时调偏调谐, 使海浪、物标等回波均减弱或消失; III、尽量减小增益 A. I B. II、IIIC. III D. II
3125. 某轮陀罗航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $123^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则实测风流压差为: A.  $-5^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $+5^\circ$
3126. GPS 导航仪日常关机后, 再次启动时发现导航仪存储的航路点、航线等数据丢失, 此时应该\_\_\_\_\_。A.重新设置航路点、编辑航线 B.更换导航仪内部的电池 C.重新进行初始化设置 D.更换导航仪电源
3127. 已知某地经度  $\lambda = 117^\circ E$ , 此时时差等于+8m, 太阳在该地上中天的区时为: A.1204B.1152C.1208D.1148
3128. 航用海图的必备条件是: I、图上恒向线为直线; II、等角投影; III、大圆弧为凸向赤道的曲线 A. I、II B. II、IIIC. I、II、IIID. I、III
3129. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述, 那一个是错误的? A.混合底质, 则应先写成份多的, 后写成份少的 B.上为海底的性质, 下为海水深度 C.先形容词后底质种类 D.不同深层底质, 先上层及其深度, 再下层
3130. 在 GPS 卫星导航系统中, 水平方向精度几何因子为: A.GDOPB.VDOPC.TDOPD.HDOP

3131. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行,发现海图上有如下标志,则: A.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船右舷航行 B.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船右舷航行 C.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船左舷航行 D.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船左舷航行
3132. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后,随动系统自动投入工作。A.10 秒钟 B.10 分钟 C.60 分钟 D.30 分钟
3133. 下列哪个是求测陀螺差的公式? A. $\Delta G=TB-GBB$ . $\Delta G=TC-GBC$ . $\Delta G=GB-TCD$ . $\Delta G=GB-TB$
3134. 南海某港属于不正规日潮混合潮,其特点是: A.在半个朔望月中,日潮的天数连续超过 7 天 B.在半个朔望月中,半日潮的天数连续超过 7 天 C.在半个朔望月中,日潮的总天数超过 7 天 D.在半个朔望月中,日潮的总天数不超过 7 天
3135. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I ~ V B. I ~ IV C. II、III、IV D. I、II、IV、V
3136. 利用物标的初显距离和方位定位,观测船位精度差的主要原因是: A.初显距离测定困难造成方位测定出现差异时观测误差加大 B.位置线夹角不好 C.初显方位观测误差大 D.初显距离测定困难,同时误差大
3137. 某船接近某入口航道,发现海图上有一标志,该船应将该标置于\_\_\_\_\_通过。A.左舷 B.右舷 C.任意一舷 D.远离该标
3138. 有出没的天体其赤纬 Dec 应满足: A. $Dec=90^\circ -\varphi$  B. $Dec\geq 90^\circ -\varphi$  C. $Dec<90^\circ -\varphi$  D. $Dec>90^\circ -\varphi$
3139. 已知主港高潮时为 0913,且主附港时差资料见下表,则对应该主港高潮时的附港潮时差为: A.0039B.-0018C.-0039 D.0018
3140. 天文三角形的三个角是: A.天体顶距、天体时角和天体方位角 B.天体方位角、天体时角和天体赤纬 C.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 D.天体时角、天体方位角和天体极距
3141. 解决航海实际问题时,将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A. II、III、IV、VI B. III、IV、VI C. III、IV、V、VI D. I、II、III、IV、VI
3142. 利用等高线识别物标时,草绘间断线\_\_\_\_\_。A.既不能说明高程也不反映山形,无参考价值 B.视当时航行情况决定是否利用 C.不说明高程但反映山形,应加以利用 D.既说明高程也反映山形,应加以利用
3143. 船舶交通管理系统的主要功能有\_\_\_\_\_。I、收集各种交通信息数据; II、分析和评估交通信息数据; III、发布并交流安全信息; IV、协助航行服务; V、执行海难救助 A. I ~ IV B. I ~ V C. II ~ V D. I、II、III、V
3144. 方位投影大都是透视投影,视点在球心的方位投影称为: I、心射投影; II、极射投影; III、日晷投影 A. I、III B. I、II C. I、II、III D. II、III
3145. 在拓制海图上,水深“20”,表示水深为: A.0.2 米 B.20 米 C.20 英尺 D.36.6 米
3146. 下列哪种情况下,某船船速与实际航速(对地航速)相同? A.无风流 B.有风无流 C.有流无风 D.有风流

3147. 以下定位精度最差的是：A.三方位定位 B.初隐（显）方位距离定位 C.距离定位 D.雷达方位距离定位
3148. 明礁上所标的数字表示：A.干出高度 B.平均海面以上的高度 C.水深 D.明礁的高程
3149. 利用英版《潮汐表》求某主港潮汐，可从\_\_\_\_\_查取该主港资料所在页码或编号。I、主港索引；II、目录；III、地理索引 A.II、III B.I、IIIC.I、II、IIID.I、II
3150. 设前后两方位叠标标志间的距离为  $d$ ，船与前标之间的距离为  $D$ ，则下列关于方位叠标灵敏度的说法中，哪一个正确？I、 $d$  愈大灵敏度愈高；II、 $D$  愈小灵敏度愈高；III、 $D \leq 3d$  即可满足一般的导航要求 A.I、II、III B.I、IIIC.II、IIID.I、II
3151. 海图深度基准面是\_\_\_\_\_的起算面。A.干出礁和明礁 B.水深和干出礁 C.水深和岛屿高度 D.山头 and 明礁
3152. 利用等高线识别物标时，草绘间断线\_\_\_\_\_。A.既不能说明高程也不反映山形，无参考价值 B.不说明高程但反映山形，应加以利用 C.视当时航行情况决定是否利用 D.既说明高程也反映山形，应加以利用
3153. 下列哪一个不是等角投影的特性？A.图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。B.图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。C.地面上和图上相应处的面积成恒定比例。D.不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。
3154. 某船以 18kn 航行 1000n mile，需要燃油 100t。现仅存燃油 80t，但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港，该船应采用的船速为：A.16kn B.18kn C.15kn D.17kn
3155. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后，随动系统自动投入工作。A.10 分钟 B.30 分钟 C.10 秒钟 D.60 分钟
3156. 英版《潮汐表》中，潮高差是\_\_\_\_\_。A.平均大潮潮高与低潮潮高之差 B.平均高潮潮高与低潮潮高之差 C.附港潮高与相应主港潮高之差 D.相邻高潮潮高与低潮潮高之差
3157. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A.等于该图的最低纬度 B.等于该图的平均纬度 C.可能不在该图内 D.等于该图的最高纬度
3158. 船舶航行时，GPS 导航仪发出报警，并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”，此类报警是：A.锚更警 B.到达警 C.偏航警 D.距离警
3159. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.欠折射 B.大气衰减 C.超折射 D.雷达波束发生绕射
3160. 英版海图图式“”表示\_\_\_\_\_。A.建筑物的高程 B.建筑物基部到建筑物顶部的高度 C.高程基准面到建筑物基部的高度 D.高程基准面到建筑物顶部的高度
3161. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述，那一个是错误的？A.不同深层底质，先上层及其深度，再下层 B.上为海底的性质，下为海水深度 C.混合底质，则应先写成份多的，后写成份少的 D.先形容词后底质种类
3162. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船西面通过 B.将灯浮置于本船北面通过 C.将灯浮置于本船东面通过 D.将灯浮置于本船南面通过
3163. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时，导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位；II、显示推算船位；

III、不能够显示船位 A. I 或 III B. I C. III D. II

3164. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中, 不正确的是: A. 海浪较大时, 水平极化波引起的干扰较垂直极化波强 B. 水平波束宽度越宽, 干扰越强 C. 脉冲宽度越宽, 干扰越强 D. 海浪较小时, 水平极化波引起的干扰较垂直极化波强

3165. 测者眼高为 9m, 物标高程为 16m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.14.63 B.8.36 C.6.67 D.6.27

3166. 某主港潮汐曲线如图, 利用该图可以: A. 求主港低潮潮时和潮高 B. 求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 C. 求主港高潮潮时和潮高 D. 求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高

3167. 纬度大于或等于  $90^\circ$  与月球赤纬之差的地方, \_\_\_\_\_。A. 一天有两次高潮和两次低潮 B. 一天有两次高潮一次低潮 C. 一天有一次高潮两次低潮 D. 一天只有一次高潮和一次低潮

3168. 在中版海图上, 某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里 (环向, 笛)”, 则该灯塔光色是: A. 绿色 B. 红色 C. 白色 D. 不能确定

3169. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A. 转向点, 同名 B. 转向点, 异名 C. 航线, 异名 D. 航线, 同名

3170. 在候潮过浅滩时, 设船舶吃水为 8.7 米, 富裕水深为 0.7 米, 浅滩的海图水深为 6.0 米, 则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。A.2.0 B.3.4 C.15.4 D.14

3171. 下列选项哪些是光栅扫描海图 (Raster charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. III、IV C. I、II D. I

3172. 回声测深仪在\_\_\_\_\_情况下测深时要抑制零点信号。A. 任何量程 B. 中等水深 C. 浅水 D. 深水

3173. 英版海图图式“”表示\_\_\_\_\_。A. 高程基准面到建筑物基部的高度 B. 高程基准面到建筑物顶部的高度 C. 建筑物的高程 D. 建筑物基部到建筑物顶部的高度

3174. 磁赤道是指\_\_\_\_\_的位置。A. 与地理赤道相重合 B. 磁倾角为零 C. 地磁水平分力为零 D. 磁差为零

3175. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化? A. 时间 B. 航向 C. 航速和纬度 D. 方位

3176. 海图图幅是指: A. 海图图纸的尺寸 B. 印刷海图的图版尺寸 C. 海图内廓界限尺寸 D. 海图外廓界限尺寸

3177. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅\_\_\_\_\_。I、航海图书总目录; II、英版航海通告累积表; III、英版航海通告年度摘要; IV、季末版航海通告 A. I~IV B. III、IV C. I、II D. II、III

3178. 下列哪一个不是等角投影的特性? A. 不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。B. 图上任意点的各个方向上的局部比例尺相等。C. 图上无限小的局部图像与地面上相应的地形保持相似。D. 地面上和图上相应处的面积成恒定比例。

3179. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺, 该轮额定光力射程 20 海里, 你船眼高 54 英尺, 当气象能见度为 10 海里时, 该灯塔灯光最大可见距离为: A. 大于 18 海里 B. 等于 20 海里 C. 等于 18 海里 D. 大于 20 海里



3180. 一般情况下, 船舶在冰区航行, 当有破冰船引航时, 航速通常由\_\_\_\_\_指定。I、破冰船; II、本船; III、两船协商 A. I B.III C. II D. I 或 II
3181. 某地磁差资料为: 磁差偏西  $0^{\circ} 30'$  (1997), 年差  $-2' .0$ , 则该地 2007 年的磁差为: A.  $0^{\circ} 10'$  E B.  $0^{\circ} 50'$  E C.  $0^{\circ} 50'$  W D.  $0^{\circ} 10'$  W
3182. 某轮顺风顺流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率  $+8\%$ , 0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ , 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.  $135' .2$  B.  $131' .5$  C.  $127' .8$  D.  $138' .9$
3183. 若 GPS 卫星导航仪的 HDOP 小于其设定的阈值时, 导航仪\_\_\_\_\_。I、显示 GPS 船位; II、显示推算船位; III、不能够显示船位 A.III B. I C. II D. I 或 III
3184. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A. 将灯浮置于本船北面通过 B. 将灯浮置于本船南面通过 C. 将灯浮置于本船西面通过 D. 将灯浮置于本船东面通过
3185. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线  $P_1$  与航向线交成  $15^{\circ}$ , 第二次观测物标 M 所得方位位置线  $P_2$  与航向线交成  $30^{\circ}$ , 且两次观测之间的航程为 14 海里, 则船与物标 M 正横时的距离为: A. 14n mile B. 28n mile C. 12n mile D. 7n mile
3186. 观测单一陆标方位求磁罗经自差, 若没有准确船位, 需要观测 8 个航向上物标罗方位, 此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A. 50 B. 200 C. 20 D. 100
3187. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮, 其余日子为日潮, 该港口为: A. 不正规半日潮港 B. 不正规日潮港 C. 正规日潮港 D. 正规半日潮港
3188. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_, 太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A. 晚/晚 B. 早/早 C. 早/晚 D. 晚/早
3189. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^{\circ}$ , 陀罗差  $2^{\circ} E$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A. 实测陀罗方位  $062^{\circ}$  B. 实测陀罗方位  $060^{\circ}$  C. 实测真方位  $058^{\circ}$  D. 实测真方位  $062^{\circ}$
3190. 有流无风影响下, 船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差, 就是当时的\_\_\_\_\_。A. 风流压差 B. 风压差 C. 罗经差 D. 流压差
3191. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A. 将灯浮置于本船北面通过 B. 将灯浮置于本船西面通过 C. 将灯浮置于本船南面通过 D. 将灯浮置于本船东面通过
3192. 罗经点方向 N/E 换算成圆周方向为: A.  $348^{\circ}$  B.  $11^{\circ}$  C.  $011^{\circ}$  D.  $79^{\circ}$  E.  $25^{\circ}$
3193. 下重式陀螺罗经在起动过程中, 当主轴指北端向子午面靠拢时, 阻尼力矩起到\_\_\_\_\_的作用。I、增进其靠拢; II、阻止其靠拢; III、不起作用 A. I 或 II B. I C. II D. III
3194. 海图上两叠标线上标注的方位为  $168^{\circ}$ , 当船舶发现两叠标前后重合时, 用陀螺罗经观测前标的方位是  $167^{\circ}$ , 那么陀螺差为: A.  $+2^{\circ}$  B.  $-1^{\circ}$  C.  $-2^{\circ}$  D.  $+1^{\circ}$
3195. 用雷达探测雨雪区域后的物标, FTC 及增益钮的正确用法是: A. 使用 FTC, 适当增大增益 B. 使用 FTC, 适当



减小增益 C.关掉 FTC, 适当减小增益 D.关掉 FTC, 适当增大增益

3196. 通常情况下, 测深辨位的准确性与下列哪些因素有关? I、测深和潮高的改正的准确性; II、计划航线上水深变化规律; III、海图上所标水深点位置和水深的准确性 A. I、II、III B. I、II C. I、III D. II、III

3197. 若已知两船 M、N 同位于北半球, 且 N 船是在 M 船正西 400 海里处, 而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ , 则两船所在纬度是: A.同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 B.同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 C.不在同一纬线上 D.同在  $61^{\circ} N$  的纬线上

3198. 测者眼高为 16m, 物标高程为 36m, 则物标地理能见距离为\_\_\_\_\_海里。A.8.36 B.10.45 C.12.54 D.20.9

3199. AIS 用于船舶避碰, 可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷。A.运动模式 B.量程 C.假回波 D.显示方式

3200. 某港某日的潮汐资料为: 0200, 1.0m; 0800, 4.0m。该日 0700 的潮高为: A.3.8m B.3.4m C.3.7m D.3.2m

3201. 某轮计划由  $12^{\circ} 00' .0N, 83^{\circ} 41' .0W$  航行到  $74^{\circ} 29' .8N, 19^{\circ} 12' .5E$ , 则该轮的大圆始航向为: A. $15^{\circ}$  B. $75^{\circ}$  C. $015^{\circ}$  D. $075^{\circ}$

3202. 半圆方向  $150^{\circ} SW$  换算成圆周方向为: A. $240^{\circ}$  B. $300^{\circ}$  C. $330^{\circ}$  D. $210^{\circ}$

3203. 在 GPS 卫星导航系统中, 水平方向精度几何因子为: A.TDOP B.GDOP C.VDOP D.HDOP

3204. 海图上所标比高是指: A.高程基准面至物标顶端的高度 B.海底至物标顶端的高度 C.高程基准面至物标基部地面的高度 D.物标基部地面至其顶端的高度

3205. 天文航海中所用的时间计量单位是: A.世界时 B.协调世界时 C.原子时 D.恒星时

3206. 本船雷达天线海面以上高度 16 米, 前方有半径为 2 海里的圆形小岛, 四周低, 中间为山峰, 海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时, 雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰与岸线间的某处 B.离船最近的岸线 C.离船最远处的岸线 D.山峰

3207. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m, 若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm, 则同一张图上的  $60^{\circ}$  纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近? A.1cm B.0.5cm C.1.414cm D.2cm

3208. 本船雷达天线海面以上高度 16 米, 前方有半径为 2 海里的圆形小岛, 四周低, 中间为山峰, 海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时, 雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰 B.山峰与岸线间的某处 C.离船最近的岸线 D.离船最远处的岸线

3209. 我船航向  $180^{\circ}$ , 某船位于我船右舷  $30^{\circ}$ , 若该船航向为  $350^{\circ}$ , 则我船位于该船舷角: A. $40^{\circ}$  右 B. $150^{\circ}$  左 C. $30^{\circ}$  右 D. $150^{\circ}$  右

3210. 利用等高线识别山形时需要驾驶员能够根据等高线把山的形状想象出来, 根据某海图所显示的等高线和驾驶员所看到的实景判断该实景是在此山的哪个方向所看到的? A.西面 B.东面 C.北面 D.南面

3211. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_\_。A.金属 B.木质 C.海水 D.石头

3212. 海图图幅是指: A.海图图纸的尺寸 B.印刷海图的图版尺寸 C.海图内廓界限尺寸 D.海图外廓界限尺寸

3213. 影响自由陀螺仪主轴不能稳定指北的最主要因素是：A.陀螺仪本身的特性 B.在陀螺仪主轴上外加力矩 C.地球自转角速度的垂直分量 D.地球自转角速度的水平分量
3214. 陀螺罗经的速度误差随船舶航向变化，在\_\_\_\_\_航向上速度误差最大。A.000° 和 180° B.045° 和 225° C.135° 和 315° D.090° 和 270°
3215. 在首向上相对运动显示方式时，船首线指零误差超过\_\_\_\_\_，应进行调整。A.±2° B.±3° C.±5° D.±1°
3216. 罗经点方向 SE/E 换算成圆周方向为：A.068° .75 B.101° .25 C.123° .75 D.146° .25
3217. 中版海图图式“船”表示：A.干出沉船，数字为干出高度 B.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船，数字为高程 C.已知深度的水下沉船 D.部分船体露出深度基准面的沉船，数字为深度基准面以上的高度
3218. 下列哪一个不属于船舶交通管理的主要功能？A.支持联合行动 B.数据评估 C.引航服务 D.信息服务
3219. 在不计恒定(固定)自差外，一般标准罗经自差大于\_\_\_\_\_，操舵罗经自差大于\_\_\_\_\_时，需要进行自差校正。A.±5°；±3° B.±3°；±5° C.±1°；±3° D.±5°；±1°
3220. AIS 可以用于船与船之间的\_\_\_\_\_。I、识别；II、监视；III、避碰；IV、定位；V、通信 A. I~III B. I~V C. I、III、IV D. I~IV
3221. 由于光点的影响，会产生测方位的误差，该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离成正比 B.回波离屏幕中心越近，误差越小 C.回波离屏幕中心越远，误差越小 D.与回波离屏幕中心的距离没有关系
3222. 在航迹推算中，已知真航向、船速和风流资料求计划航迹向时，应该采用\_\_\_\_\_的作图方式。A.先风后流 B.不需考虑风流的先后 C.先求出风流合压差 D.先流后风
3223. 某船拟由(42oN、140oE)驶往(40oN、120oE)，则恒向线航程为：A.913.6n mile B.917.9n mile C.910.5n mile D.915.3n mile
3224. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.0° B.270° C.90° D.180°
3225. 已知主港高潮时为 0913，且主附港时差资料见下表，则对应该主港高潮时的附港潮时差为：  
A.0018B.-0018C.0039D.-0039
3226. 航向为 090° 时，恒向线与\_\_\_\_\_重合。A.格林子午圈 B.等纬圈 C.赤道 D.子午圈
3227. 英版海图图式中，灯质缩写“iso”表示：A.混合联闪光 B.联闪光 C.等明暗光 D.明暗光
3228. 在 GPS 卫星导航系统中，三维位置精度几何因子是：A.TDOP B.VDOP C.PDOP D.HDOP
3229. 某轮计划由 23° 10' .2N, 106° 26' .5W, 航行到 52° 55' .0N, 173° 00' .0E, 则该轮的大圆始航向为：  
A.049° B.319° C.311° D.041°
3230. 测者真地平圈与天体在该天体垂直圈上所夹的弧距称为：A.天体方位 B.天体高度 C.天体时圈 D.天体赤纬圈

3231. 检查磁罗经的灵敏度是否符合要求，主要是检查：A.罗盘磁性的大小 B.罗盘转动惯量的大小 C.罗盘轴帽和轴针间摩擦力的大小 D.罗盘浮力的大小
3232. 我国某轮航行在西七区，应在船时\_\_\_\_\_发传真才能使国内总公司在5月12日早0800收到该传真。A.0900 (11/5) B.1700 (11/5) C.0800 (12/5) D.2300 (12/5)
3233. 测者眼高为16m，物标高程为36m，则物标地理能见距离为\_\_\_\_\_海里。A.20.9B.10.45C.8.36D.12.54
3234. 北部湾属于正规日潮，其特点是：A.在半个朔望月中，日潮的总天数超过7天 B.在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过7天 C.在半个朔望月中，日潮的天数连续超过7天 D.在半个朔望月中，日潮的总天数不超过7天
3235. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。A.360° B.360° +66' .6C.360° +53' .8D.360° +59' .14
3236. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A.等于该图的平均纬度 B.等于该图的最高纬度 C.可能不在该图内 D.等于该图的最低纬度
3237. 根据IALA浮标制度的规定，下列哪些国家属于B系统：I、中国；II、日本；III、南北美洲；IV、欧洲 A.II、III、IV B.I~IV C.II、III D.II、IV
3238. 明礁上所标的数字表示：A.干出高度 B.平均海面以上的高度 C.水深 D.明礁的高程
3239. 天体赤经是指从春分点起，沿天赤道\_\_\_\_\_的一段弧距。A.向东量到测者午圈 B.向西量到天体时圈 C.向东量到天体时圈 D.向西量到测者午圈
3240. 拟定沿岸航线，确定航线离岸距离时应考虑下列哪些因素？I、通航密度；II、转向和避让的旋回余地；III、船舶操纵性能；IV、测定船位的难易 A.I、III、IV B.I~IV C.II~IV D.I、II、III
3241. 在进行三维定位中，至少需\_\_\_\_\_颗GPS卫星。A.2 B.3 C.4 D.5
3242. 在大圆海图上，下列哪个不是直线？A.任意子午线 B.任意等纬圈 C.赤道 D.任意大圆
3243. 陀螺罗经的基线误差是指罗经基线与船首尾线\_\_\_\_\_，而由此产生的\_\_\_\_\_误差。A.平行，偏离真北 B.平行，指向 C.不平行，偏离真北 D.不平行，读数
3244. 罗经点方向SSW换算成圆周方向为：A.191° .25 B.202° .5 C.247° .5 D.213° .75
3245. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.远离该标 B.左侧 C.右侧 D.任意一侧
3246. 采用方位避险，如所选避险物标和危险物同在航线左侧，且避险物标位于危险物前方，避险方位为060°，陀螺差2° W，则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险？A.实测真方位062° B.实测陀螺方位060° C.实测陀螺方位058° D.实测真方位058°
3247. GPS卫星导航仪定位时显示D2D字符表示：A.差分GPS二维定位 B.二维定位 C.三维定位 D.差分GPS三维定位

3248. 我国沿海推荐航道左侧标的特征为：A.绿色罐形，中间有一条或多条红色横纹 B.红色锥形，中间有一条或多条绿色横纹 C.红色罐形，中间有一条或多条绿色横纹 D.绿色锥形，中间有一条或多条红色横纹
3249. 某船以 18kn 航行 1000n mile，需要燃油 100t。现仅存燃油 80t，但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港，该船应采用的船速为：A.18kn B.17kn C.16kn D.15kn
3250. 某轮顺风顶流航行，船速 18 节，流速 2 节，风对船舶航速的影响为 1 节，计程仪改正率+8%，0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ ，则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为：A.131' .5 B.127' .8 C.135' .2 D.138' .9
3251. 通常情况下，实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_。A.无法确定 B.小于 0 C.大于 0 D.等于 0
3252. 当船舶航行在环行航道区域时，应：A.在环行航道内，船舶应将分隔点或圆形分隔带置于右舷航行 B.在环行航道内，船舶按顺时针方向绕分隔点或圆形分隔带航行 C.在环行航道内，船舶应将分隔点或圆形分隔带置于左舷航行 D.进出环行航道时，船舶出口时向左、进口时向右转向绕分隔点或圆形分隔带航行
3253. 中版海图新图的出版和发行情况通常刊印在海图的\_\_\_\_\_。A.图廓外下边中间 B.海图标题栏内 C.海图图廓的 4 个角上 D.图廓外右下角
3254. 采用导标方位转向法确定转向时机，应选择\_\_\_\_\_的单一物标作为导标。A.新航线前后方向 B.转向点正横附近 C.本船首尾线附近 D.原航线前后方向
3255. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.格雷码 B.ASC 码 C.ASC II 码 D.莫尔斯码
3256. 潮差比是\_\_\_\_\_之比。A.附港最大潮差与主港最大潮差 B.主港潮差与附港潮差 C.主港平均潮差与附港平均潮差 D.附港平均潮差与主港平均潮差
3257. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为：A.1kn B.4kn C.2kn D.3kn
3258. 在不同的墨卡托海图上，同一纬度的纬度渐长率\_\_\_\_\_。A.不一定，取决于 1 赤道里的长度 B.在比例尺大的海图上高 C.相等 D.在比例尺小的海图上高
3259. 你船无风无流时船速为 10 节，现顺风顺流各 2 节，则电磁计程仪显示的航速应为\_\_\_\_\_；多普勒计程仪显示的对地航速应为\_\_\_\_\_。A.12 节，14 节 B.10 节，12 节 C.10 节，14 节 D.14 节，12 节
3260. 某轮在狭水道航行，计划航向  $230^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标陀螺方位  $051^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ W$ ，则该轮应：A.保持原航向 B.向左调整航向 C.向右调整航向 D.无法确定
3261. 下列哪种投影方式中满足：“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线；纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”？A.横圆柱投影 B.平面投影 C.正圆柱投影 D.圆锥投影
3262. 高斯投影，即高斯-克吕格投影，其投影方式为\_\_\_\_\_。A.圆柱投影 B.圆锥投影 C.条件投影 D.平面投影
3263. 地球曲率导致的雷达回波失真，是由于\_\_\_\_\_。A.雷达波几乎沿直线传播 B.雷达垂直波束宽度较宽 C.雷达水平波束宽度较宽 D.雷达荧光屏光点直径太大

3264. 回声测深仪实际上是测定超声波往返海底的\_\_\_\_\_。A.速度 B.深度 C.时间 D.距离
3265. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ ，则两船所在纬度是：A.同在  $61^{\circ} N$  的纬线上 B.不在同一纬线上 C.同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 D.同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上
3266. GPS 卫星导航系统可为船舶在\_\_\_\_\_。I、江河、湖泊提供定位与导航；II、港口及狭窄水道提供定位与导航；III、近海及远洋提供定位与导航 A. II、III B. I ~ III C. I、III D. I、II
3267. 目前世界各授时台播发无线电对时时号，它们的详细资料可从下面哪些表册中查取：I、英版《航路指南》；II、英版《无线电信号表》第 II 卷；III、我国《航海天文历》附表；IV、《航海表》 A. II、III、IV B. II、III C. I、II、III D. I、II
3268. 在中版海图上，某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里（环向，笛）”，则该灯塔光色是：A.绿色 B.红色 C.不能确定 D.白色
3269. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.填写航海日志的具体时间 B.观测陆标得到的船位的经纬度 C.所采用的风和流的资料 D.海图作业中存在的方位与距离误差
3270. 船舶航行时，GPS 导航仪发出报警，并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”，此类报警是：A.锚更警 B.偏航警 C.距离警 D.到达警
3271. “计风不计流”的含义：A.绝对计程仪只记录风影响后的航速和航程 B.相对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程 C.相对计程仪只能显示船舶相对于地的航速和航程 D.绝对计程仪只能显示船舶相对于水的航速和航程
3272. 某轮顺风顺流航行，船速 18 节，流速 2 节，风对船舶航速的影响为 1 节，计程仪改正率+8%，0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ ，则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为：A.  $127' .8$  B.  $135' .2$  C.  $131' .5$  D.  $138' .9$
3273. 大比例尺港泊图可以采用下列哪种投影方式？I、高斯投影；II、平面图；III、心射投影 A. I、III B. I、II C. II、III D. I、II、III
3274. 混合航线是在有限制纬度情况下的\_\_\_\_\_。A.气候航线 B.最短航程航线 C.最佳航线 D.气象航线
3275. 雷达荧光屏上多次反射回波的特点是：I、在同一方向上；II、距离间隔均等于真回波距离；III、越往外面，回波越弱 A. II、III B. I、III C. I、II D. I ~ III
3276. 利用海图上的往复潮流资料计算流速，在转流时的流速应为：A.最大流速 B.接近于零 C.  $1/2$  最大流速 D.平均流速
3277. 罗经点方向 SSW 换算成圆周方向为：A.  $191^{\circ}$  B.  $247^{\circ}$  C.  $202^{\circ}$  D.  $213^{\circ}$
3278. 某轮计划航向  $236^{\circ}$  北风 5 级，风压差  $2^{\circ}$ ，磁差  $9^{\circ} E$ ，自差  $1^{\circ} W$ ，该轮的罗航向为：A.  $242^{\circ}$  B.  $246^{\circ}$  C.  $226^{\circ}$  D.  $230^{\circ}$
3279. 某轮顺流航行 4h，实际航程为 52n mile，0800 计程仪读数： $L_1=50' .0$ ，计程仪改正率  $\Delta L=-7\%$ ，船速 12kn，流速 1kn，则 1200 相对计程仪读数  $L_2$  为：A.  $101' .6$  B.  $94' .8$  C.  $105' .9$  D.  $103' .2$



3280. 通常情况下, 实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_。A.大于0B.小于0C.无法确定D.等于0
3281. 北部湾属于正规日潮, 其特点是: A.在半个朔望月中, 日潮的天数连续超过7天 B.在半个朔望月中, 半日潮的天数连续超过7天 C.在半个朔望月中, 日潮的总天数不超过7天 D.在半个朔望月中, 日潮的总天数超过7天
3282. 天体上中天时, 其地方时角等于\_\_\_\_\_, 半圆方位角等于\_\_\_\_\_, 位置角等于\_\_\_\_\_。A.180° /0° /180° B.0° /180° /180° C.0° /0° /0° D.0° /180° /0°
3283. 下列关于计程仪的说法, 不妥的是: A.绝对计程仪可测对地速度 B.声相关计程仪是绝对计程仪 C.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度 D.多普勒计程仪可测对地速度
3284. AIS 用于船舶避碰, 可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷。A.运动模式 B.显示方式 C.假回波 D.量程
3285. 按设置地点不同, 航标可分为: A.沿海航标、内河航标、船闸航标 B.灯船、灯浮、浮标 C.发光航标、不发光航标、音响航标、无线电航标 D.灯塔、灯桩、立标
3286. 中分纬度是\_\_\_\_\_。A.平均纬度 B.东西距与经差的比值 C.两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度 D.起航点与到达点的平均纬度
3287. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 2kn, 则该处大潮日涨潮流第五小时内的平均流速为: A.2knB.4/3knC.8/3knD.2/3kn
3288. 下列哪种海图不属于航海图? A.参考图 B.港湾图 C.航行图 D.总图
3289. 有流无风影响下, 船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差, 就是当时的\_\_\_\_\_。A.流压差 B.罗经差 C.风压差 D.风流压差
3290. 使用现代雷达进行船舶导航时, 为准确无误地识别雷达图像, 首要的工作是: A.掌握相应海区物标的特征和性质 B.设置识别符号 C.改变量程 D.将自动功能改为手动
3291. 航迹绘算法是根据什么资料在海图上作图, 画出推算航迹和定位的? A.航向、航程和风流资料 B.航向、航程和气象资料 C.方位、航程和气象资料 D.航向、方位、距离和风流资料
3292. 已知墨卡托海图 A 图上 5° N 纬线到赤道的子午线图长为 596mm, 5° N 纬线上 1' 经差的图长为 2mm, B 图上 5° N 纬线到赤道的子午线图长为 298mm, 则 B 图的赤道上 1' 经差的图长为: A.无法计算 B.2×cos5° mmC.1mmD.2mm
3293. 利用等高线识别物标时, 草绘间断线\_\_\_\_\_。A.不说明高程但反映山形, 应加以利用 B.既不能说明高程也不反映山形, 无参考价值 C.既说明高程也反映山形, 应加以利用 D.视当时航行情况决定是否利用
3294. 船舶在远离海岸的海区航行, 应该每\_\_\_\_\_确定一次推算船位。A.2~4 小时 B.30 分钟 C.15 分钟 D.1 小时
3295. GPS 卫星导航仪在定位过程中根据\_\_\_\_\_识别各颗 GPS 卫星。A.莫尔斯码呼号 B.伪码 C.时间顺序 D.频率
3296. 由起航点 10° 02' N, 006° 05' E 至到达点 02° 58' S, 001° 57' W 的纬差与经差为: A.13° N, 008° 02' EB.13° N, 008° 02' WC.13° S, 008° 02' WD.13° S, 008° 02' E

3297. 某船顶流顺风航行，船速 15kn，流速 2kn，2h 后相对计程仪读数差为 32' .0，计程仪改正率 $\Delta L=+10\%$ ，则该船实际航程为：A.30' .0B.30' .8C.31' .2D.35' .2
3298. 过浅滩航行需要候潮时，船舶过浅滩最佳时机是在当地：A.高潮前 1 小时 B.低潮后 1 小时 C.高潮后 1 小时 D.低潮前 1 小时
3299. AIS 用于船舶避碰，可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷。A.运动模式 B.假回波 C.量程 D.显示方式
3300. 拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪些因素？ I、风流对航行的影响；II、船员技术水平；III、有无避险物标；IV、危险物的测量精度 A. I ~IV B. I ~ II C. I ~ III D. I、II、IV
3301. GPS 卫星导航系统可为船舶在\_\_\_\_\_。 I、江河、湖泊提供定位与导航；II、港口及狭窄水道提供定位与导航；III、近海及远洋提供定位与导航 A. I、III B. I ~ III C. I、II D. II、III
3302. 在中版海图上，某灯塔的图式标注“闪 4 秒 60 米 21 海里（环向，笛）”，则该灯塔光色是：A.不能确定 B.绿色 C.白色 D.红色
3303. 下列说法中正确的是\_\_\_\_\_。 A.因采用的大地坐标系不同，同一地点在不同版本的海图中经纬度可能不一致 B.各国采用的大地坐标系不同，主要考虑地球椭球体参数的精度问题 C.无论使用什么样的海图，GPS 中显示的船位与海图中的位置是完全一致的 D.不同的大地坐标系，但地理坐标是一样的
3304. 混合航线适用于\_\_\_\_\_。 A.气象条件较好时 B.由于某种限制不能完全使用大圆航线时 C.航程较短时 D.起航点与到达点纬度相同时
3305. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面 $5^\circ$ ，罗经差 $2^\circ E$ ，则实测风流压差为：A. $+5^\circ$  B. $-3^\circ$  C. $-5^\circ$  D. $+3^\circ$
3306. 船舶在海上航行时由西 9 时区进入西 8 时区，一次性拨船钟应：A.拨快 20min B.拨快 1h C.拨慢 1h D.拨慢 20min
3307. 英版潮汐潮流中，关于流速前正、负号的说法中正确的是： I、正号一般代表涨潮流向；II、负号一般代表落潮流向；III、正负号代表的具体流向在表中有说明 A. I、II、III B. I、III C. II、III D. I、II
3308. 采用下列哪种转向方法，无论转向前船舶是否偏离计划航线，都能确保船舶顺利地转到新航线上来？ I、正横转向法；II、导标方位转向法；III、平行方位线转向法 A. I、II、III B. I、II C. I、III D. II、III
3309. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。 A.球形物体 B.平板组成的角反射体 C.圆柱形物体 D.锥形物体
3310. 高斯投影，即高斯-克吕格投影，其投影方式为\_\_\_\_\_。 A.圆柱投影 B.平面投影 C.条件投影 D.圆锥投影
3311. 通常情况下，实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_。 A.无法确定 B.大于 0 C.小于 0 D.等于 0
3312. 为减小雷达测方位定位误差，船舶摇摆时，下述说法\_\_\_\_\_是错的。 A.应尽可能选择船舶正平时测量方位 B.纵摇大时，尽可能选择测首尾方向的物标 C.横摇大时，尽可能选择测正横方向的物标 D.船首线宽度应不大于 $0.5^\circ$
3313. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转 $20^\circ$ ，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应：A.定位确认抵达预定转向点后转向 B.适当提前转向 C.物标正横时转向 D.适当推迟转向

3314. 灯质“AlFIRW”表示：A.一个周期内交替闪一次红光和一次白光 B.闪白光和闪红光 C.互光灯，一个周期内红、白交替发光，常明不灭 D.闪光灯有红光弧和白光弧
3315. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $297^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ$  E，则实测风流压差为：A.  $+3^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $-5^\circ$
3316. 为减小雷达测方位定位误差，船舶摇摆时，下述说法\_\_\_\_\_是错的。A.应尽可能选择船舶正平时测量方位 B.纵摇大时，尽可能选择测首尾方向的物标 C.横摇大时，尽可能选择测正横方向的物标 D.船首线宽度应不大于  $0.5^\circ$
3317. 在周日视运动中，太阳由测者\_\_\_\_\_起，向\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为视时。A.午圈/西 B.午圈/东 C.子圈/东 D.子圈/西
3318. 海图标题栏通常包括下列哪些内容：I、图名；II、图号；III、图幅；IV、比例尺；V、计量单位；VI、资料来源 A. I ~ V B. II、III、VI C. I ~ IV D. I、IV ~ VI
3319. 当船舶沿计划航线保向保速航行，利用两物标方位定位，正确的船位具有以下哪些特点？I、船位点沿直线分布；II、船位间距离与观测时间间隔成正例；III、船位间距离与观测时间间隔成反例 A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III
3320. 某船  $TC356^\circ$ ，1025 测得某灯塔  $TB022^\circ .5$ ，无风流影响，若采用特殊移线定位欲使灯塔正横距离等于两次观测之间的航程，则第二次观测方位应为：A.  $086^\circ$  B.  $041^\circ$  C.  $045^\circ$  D.  $056^\circ$
3321. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示，则标志线①是\_\_\_\_\_。A.水深标志线 B.固定深度标志线 C.发射零点标志线 D.发射零点标志线调整到船舶吃水深度
3322. 恒向线在地面的形状可能是：I、子午线；II、球面螺旋线；III、等纬圈 A. I ~ III B. II、III C. I、III D. I、II
3323. 陀螺罗经的基线误差是指罗经基线与船首尾线\_\_\_\_\_，而由此产生的\_\_\_\_\_误差。A.不平行，读数 B.不平行，偏离真北 C.平行，指向 D.平行，偏离真北
3324. 船舶在海上航行时由西 9 时区进入西 8 时区，一次性拨船钟应：A.拨快 20min B.拨快 1h C.拨慢 1h D.拨慢 20min
3325. 某轮排水量 15000t，以船速 14kn 航行一天，燃油耗油 30t，在中途港加载 1000t 后，船舶仍以 14kn 速度航行，则每日燃油消耗量是多少？A. 31.9t B. 31.3t C. 33.3t D. 32.7t
3326. 利用单物标三方位测定风流合压差时，通过作图可求得\_\_\_\_\_。A.航迹线平行线 B.航向线平行线 C.计划航线平行线 D.航迹线
3327. 某轮船速 12kn，顶风顺流航行，流速 2kn，风使船减速 1kn，则 1h 后船舶实际航程为：A. 11n mile B. 12n mile C. 14n mile D. 13n mile
3328. 磁罗经在下列哪种情况下不存在自差？A.在新出厂的船上 B.在木船上 C.锚泊船上 D.船在船坞里
3329. 某轮由赤道向南航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则 1h 后推算船位位于实际船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.不一定 B.北面 C.同一点 D.南面

3330. 当船舶沿计划航线保向保速航行, 利用两物标方位定位, 正确的船位具有以下哪些特点? I、船位点沿直线分布; II、船位间距离与观测时间间隔成正例; III、船位间距离与观测时间间隔成反例 A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III
3331. “高潮间隙”是指\_\_\_\_\_。A.从满月到大潮高潮时的时间间隔 B.两次高潮的时间间隔 C.从月中天到当天第一个高潮时的时间间隔 D.高潮与低潮的时间间隔
3332. 用雷达观测法实测风流压差, 调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行, 如电子方位线偏在航向线左面 $5^{\circ}$ , 罗经差 $2^{\circ}$  E, 则实测风流压差为: A. $+5^{\circ}$  B. $-3^{\circ}$  C. $-5^{\circ}$  D. $+3^{\circ}$
3333. 中国沿海某半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 4kn, 则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为: A.1kn B.4kn C.3kn D.2kn
3334. 船舶在海上航行时灯塔光源中心至水面的实际高度通常比英版海图上该灯塔灯高\_\_\_\_\_。A.小 B.不能确定 C.大 D.相等
3335. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I、II、IV、V B. II、III、IV C. I~IV D. I~V
3336. 某轮沿赤道自东向西航行, 无航行误差, 计程仪改正率为 0.0%, 则在海图上按计程仪航程推算的船位位于实际船位的(不考虑风流影响)\_\_\_\_\_。A.同一点 B.不一定 C.东面 D.西面
3337. 多普勒计程仪是应用多普勒效应进行测速和累计航程的, 当超声波声源与接收者相互靠近时, 接收者接收到的声波频率与声源频率相比\_\_\_\_\_。A.变小 B.变大 C.相等 D.无影响
3338. 罗经点方向 NNW 换算成圆周方向为: A. $303^{\circ}$  B. $75.326^{\circ}$  C. $25.292^{\circ}$  D. $337^{\circ}$  E.5
3339. 太阳在周年视运动中, 当其赤经等于 $90^{\circ}$ 时, 在黄道上的一点为: A.冬至点 B.夏至点 C.秋分点 D.春分点
3340. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中, 正确的是\_\_\_\_\_。A.近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 B.荧光屏越大, 方位扩展就越大 C.荧光屏越大, 方位扩展就越小 D.远处回波扩展的实际距离大
3341. 雷达测量点状物标方位时, 应该将方位标尺线压住回波\_\_\_\_\_位置。A.左边沿 B.右边沿 C.中心 D.任意位置
3342. 天体周日视运动的原因是: A.天体绕太阳公转的结果 B.地球自转而产生的天体相对运动的现象 C.天体绕地球运动的结果 D.地球绕太阳公转的结果
3343. 某轮在狭水道航行, 计划航向 $230^{\circ}$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标陀螺方位 $051^{\circ}$ , 陀螺差 $2^{\circ}$  W, 则该轮应: A.保持原航向 B.无法确定 C.向左调整航向 D.向右调整航向
3344. 我国某地高潮间隙 0450, 概算农历五月初六的高潮时间约为: A.0726, 1950 B.0825, 2050 C.1050, 2314 D.0850, 2114
3345. 测者眼高为 25m, 物标高程为 25m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.10.45 B.8.36 C.20.9 D.12.54
3346. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.天顶和天底 B.N 点和 S 点 C.天极 D.E 点和 W 点



3347. 磁罗经罗盆内混合液体中放入酒精其作用是：A.消毒 B.降低比重 C.降低结冰点 D.稀释
3348. 某轮远航归来，见前方一灯塔塔顶部刚好露出水天线，在中版海图上查得该灯塔旁标注有“闪 6 秒 75 米 15 海里”，已知某船眼高 16m，则船与灯塔相距大约为：A.22.8n mile B.20.0n mile C.15.0n mile D.26.5n mile
3349. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线右面  $3^\circ$ ，罗经差  $2^\circ E$ ，则实测风流压差为：A.  $+3^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-5^\circ$  D.  $-3^\circ$
3350. 沿岸航行选择转向物标时，应选择下列哪个物标？A.平坦的岬角 B.灯船 C.浮标 D.灯塔
3351. 我国沿海航行，真航向  $075^\circ$ ，发现某灯标的真方位为  $050^\circ$ ，下列何种情况下表明你船正处在该标所标示的可航水域？A.显示联快闪加一长闪光 (Q(6)+LFI) B.标身为黑黄黑横纹 C.该标显示快闪光 (Q) D.顶标为两黑色圆锥，尖对尖
3352. 某船真航向  $230^\circ$ ，航程 270 海里，则纬差为：A.  $173' .55N$  B.  $173' .55S$  C.  $206' .83S$  D.  $206' .83N$
3353. GPS 卫星导航仪在定位过程中根据\_\_\_\_\_识别各颗 GPS 卫星。A.伪码 B.时间顺序 C.频率 D.莫尔斯码呼号
3354. 在英版《潮汐表》第一卷中，每主港印有一张求任意时潮高和任意潮高的潮时的曲线图，其中虚线代表小潮曲线，实线代表大潮曲线，下列说法错误的是：A.潮差在两者之间时，两条曲线可任意使用 B.潮差等于或接近大潮潮差时，利用大潮曲线 C.潮差等于或接近小潮潮差时，利用小潮曲线 D.潮差在两者之间时，在两条曲线间内插使用
3355. 检查磁罗经的灵敏度是否符合要求，主要是检查：A.罗盘浮力的大小 B.罗盘轴帽和轴针间摩擦力的大小 C.罗盘磁性的大小 D.罗盘转动惯量的大小
3356. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.  $180^\circ$  B.  $90^\circ$  C.  $0^\circ$  D.  $270^\circ$
3357. 陀螺罗经的基线误差是指罗经基线与船首尾线\_\_\_\_\_，而由此产生的\_\_\_\_\_误差。A.不平行，读数 B.平行，指向 C.平行，偏离真北 D.不平行，偏离真北
3358. 某船夜间航行，海图上在航线附近距本船约 7.0 处有一灯塔标注，查灯标表得该灯塔的备注栏：W000° ~ 270° ( $90^\circ$ )，关于该灯塔灯光下列说法正确的是：A.当该灯塔位于本船  $090^\circ \sim 180^\circ$  之间时能见到白光，可见光范围  $270^\circ$  B.当该灯塔位于本船  $000^\circ \sim 270^\circ$  之间时能见到白光，可见光范围  $90^\circ$  C.当该灯塔位于本船  $090^\circ \sim 180^\circ$  之间时能见到白光，可见光范围  $90^\circ$  D.当该灯塔位于本船  $000^\circ \sim 270^\circ$  之间时能见到白光，可见光范围  $270^\circ$
3359. 为减小雷达测距定位误差，在测量远处山峰回波时，应该：A.用 VRM 内缘与回波外缘相切 B.用 VRM 内缘与回波内缘相切 C.用 VRM 外缘与回波内缘相切 D.用 VRM 外缘与回波外缘相切
3360. 在 GPS 卫星导航系统中，TDOP 为：A.时钟偏差因子 B.精度几何因子 C.三维位置精度几何因子 D.高程精度几何因子
3361. 航行中船舶一般是用\_\_\_\_\_测定航速的。A.GPS B.绝对计程仪 C.雷达 D.相对计程仪
3362. 当船位在不同坐标系的海图之间进行转换定位时，应进行经纬度的修正，该修正值通常刊印在海图何处？A.海图标题栏的“注意(Note)”栏中 B.图廓外上方 C.图廓外下方 D.图名上方



3363. 通常英版海图和灯标表中灯塔灯光的最大可见距离可能与下列哪些因素有关? I、测者眼高; II、灯高; III、射程; IV、地面曲率; V、地面蒙气差; VI、能见度 A. I~III B. IV~VI C. III~V D. I~VI
3364. 关于雷达上多次反射回波的说法中, 错误的是\_\_\_\_。 A.真回波与假回波方位一致 B.相邻的真回波与假回波之间的距离间隔近似相等 C.真回波位于假回波的外侧 D.真回波与假回波的强度不同
3365. 船舶由西十二时区进入东十二时区船钟应: A.拨快 1 小时 B.不拨 C.拨慢 1 小时 D.指示世界时
3366. 在北纬, 船用陀螺罗经在稳定位置时, 其主轴要在水平面之上有一高度角, 主要用于产生\_\_\_\_。 I、控制力矩; II、阻尼力矩; III、动量矩 A.III B. I C. I、II、III D. II
3367. 表示海图比例尺的常用方法有: I、数字比例尺; II、直线比例尺; III、文字比例尺 A. I、II B. II、III C. I、III D. I、II、III
3368. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ E$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测陀罗方位  $060^\circ$  B.实测真方位  $062^\circ$  C.实测陀罗方位  $062^\circ$  D.实测真方位  $058^\circ$
3369. 出港航行, 利用船尾的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的左面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_调整航向。 A.左面, 向左 B.右面, 向右 C.右面, 向左 D.左面, 向右
3370. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船南面通过 B.将灯浮置于本船西面通过 C.将灯浮置于本船北面通过 D.将灯浮置于本船东面通过
3371. 在船舶定线制区域进行航线设计时, 下列哪种说法是不恰当的? A.双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 B.设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致 C.尽可能使用深水航路 D.将航线设计在相应的通航分道内
3372. 你船静水航速 10 节, 现顶风、顶流, 其影响各 2 节, 则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_节, 实际航速为\_\_\_\_节。 A.6; 6 B.6; 8 C.8; 6 D.10; 10
3373. 英版海图图式“ ”表示\_\_\_\_。 A.高程基准面到建筑物基部的高度 B.建筑物基部到建筑物顶部的高度 C.建筑物的高程 D.高程基准面到建筑物顶部的高度
3374. 多普勒计程仪的设计跟踪深度为 200 米, 若航行区域的水深 50 米, 则该计程仪所测得的速度为: A.相对速度或绝对速度 B.零 C.绝对速度 D.相对速度
3375. 在 GPS 卫星导航系统中, 精度几何因子为: A.VDOP B.HDOP C.GDOP D.PDOP
3376. 电子海图显示与信息系统的的功能包括下列哪些内容? I、航线设计; II、定位及导航; III、航海信息咨询; IV、航行记录; V、雷达图像显示 A. I、II、IV B. II~IV C. I~V D. I、II、III、V
3377. 英版潮汐潮流中, 关于流速前正、负号的说法中正确的是: I、正号一般代表涨潮流向; II、负号一般代表落潮流向; III、正负号代表的具体流向在表中有说明 A. II、III B. I、II、III C. I、II D. I、III
3378. 下列关于计程仪的说法, 不妥的是: A.多普勒计程仪可测对地速度 B.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度 C.声相关计程仪是绝对计程仪 D.绝对计程仪可测对地速度

3379. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N, 106^{\circ} 26' .5W$ ，航行到  $52^{\circ} 55' .0N, 173^{\circ} 00' .0E$ ，则该轮的大圆始航向为：  
A.  $049^{\circ}$  B.  $319^{\circ}$  C.  $311^{\circ}$  D.  $041^{\circ}$
3380. 某船真航向  $240^{\circ}$ ，测得某物标真方位  $080^{\circ}$ ，则该物标的相对方位（舷角）为：A.  $220^{\circ}$  B.  $160^{\circ}$  右 C.  $160^{\circ}$  D.  $160^{\circ}$  左
3381. 船舶由东十二时区进入西十二时区船钟应：A. 不拨 B. 指示世界时 C. 拨慢 1 小时 D. 拨快 1 小时
3382. 船舶在狭水道航行时，如利用平行方位线转向，则自转向物标所作的方位线应：A. 与原计划航线相交 B. 与新计划航线相交 C. 与原计划航行平行 D. 与新计划航线平行
3383. 磁罗经自差随航向变化的原因是：A. 船所在地区有磁场异常现象 B. 观测不准确 C. 磁罗经结构有缺陷 D. 各种自差力与罗经航向有不同的函数关系
3384. 某点地理纬度的度量方法是：A. 自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0\sim 180^{\circ}$  B. 自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0\sim 90^{\circ}$  C. 自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0\sim 90^{\circ}$  D. 自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0\sim 180^{\circ}$
3385. 航向为  $180^{\circ}$  时，恒向线与\_\_\_\_\_重合。A. 格林子午圈 B. 子午圈 C. 等纬圈 D. 赤道
3386. 中版海图水深大于 31m 的，水上注记注至\_\_\_\_\_。A. 1cm B. 整米 C. 0.5m D. 0.1m
3387. 拟定沿岸航线，确定航线离岸距离时应考虑下列哪些因素？I、通航密度；II、转向和避让的旋回余地；III、船舶操纵性能；IV、测定船位的难易 A. II~IV B. I~IV C. I、III、IV D. I、II、III
3388. 利用单物标三方位测定风流合压差时，通过作图可求得\_\_\_\_\_。A. 航迹线平行线 B. 计划航线平行线 C. 航向线平行线 D. 航迹线
3389. 在用六分仪测物标垂直角求距离时，要求物标的高度（H）、测者距物标的距离（D）和测者眼高（e）应满足\_\_\_\_\_。A.  $D \approx H > e$  B.  $H > D > e$  C.  $D < H > e$  D.  $D > H > e$
3390. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。（点击放大）A. 将灯浮置于本船北面通过 B. 将灯浮置于本船南面通过 C. 将灯浮置于本船东面通过 D. 将灯浮置于本船西面通过
3391. 下列哪条曲线可能不是恒向线？A. 任意大圆 B. 子午圈 C. 赤道 D. 等纬圈
3392. 下述正确的说法是：A. 经度不同的测者所见的“四季星空”也不相同 B. 每一季节内测者所见的全部星空称为该季星空 C. “四季星空”是指测者在同一季节每天 4 点左右所见的星空 D. “四季星空”是指测者在同一季节每天 22 点左右所见的星空
3393. 我船航向  $000^{\circ}$ ，某船位于我船左舷  $10^{\circ}$ ，距离 5 海里，若该船航向为  $200^{\circ}$ ，两船保向保速，则 5 分钟后，该船位于我船舷角（半圆法度量）\_\_\_\_\_。A. 不确定 B. 增大 C. 不变 D. 减小
3394. 船舶不得不进入冰区时，应慢速并且保持船首与冰区边缘成直角驶入，一旦船首进入冰区后，应\_\_\_\_\_以维持船首向和控制船舶运动。I、速度不变；II、适当加速；III、适当减速 A. II B. III C. I 或 II D. I

3395. 利用中版《潮汐表》求某主港潮汐，可从\_\_\_\_\_查该主港资料所在页数。A.地理索引 B.主港索引 C.梯形图卡 D.目录
3396. 磁罗经产生自差的主要原因是：I、感应船磁；II、地磁；III、永久船磁 A. I、II B. I~III C. II、III D. I、III
3397. 平面投影又称方位投影，其中透视点在球心的心射投影在航海上常被用来绘制：I、大圆海图；II、大比例尺港湾图；III、极区海图 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II
3398. 我船航向  $000^\circ$ ，某船位于我船左舷  $10^\circ$ ，距离 5 海里，若该船航向为  $200^\circ$ ，两船保向保速，则 5 分钟后，该船位于我船舷角（半圆法度量）\_\_\_\_\_。A. 不变 B. 不确定 C. 增大 D. 减小
3399. 雷达固定距标与活动距标不一致时，应以\_\_\_\_\_为准，调整\_\_\_\_\_。A. 固定距标，活动距标 B. 最大量程，活动距标 C. 最小量程，固定距标 D. 活动距标，固定距标
3400. 沿岸航行确定避开危险物的安全距离时，下列哪个因素可不必考虑？A. 从最后一个实测船位至危险物的航程和所需的航行时间 B. 危险物附近有无显著的可供定位和避险的物标 C. 危险物附近海图测量的精度 D. 驾驶员年龄大小
3401. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，不正确的是：A. 脉冲宽度越窄，干扰越强 B. 垂直波束越大，干扰越强 C. 天线高度越高，干扰越强 D. 天线转速越慢，干扰越强
3402. 北部湾属于正规日潮，其特点是：A. 在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过 7 天 B. 在半个朔望月中，日潮的总天数超过 7 天 C. 在半个朔望月中，日潮的天数连续超过 7 天 D. 在半个朔望月中，日潮的总天数不超过 7 天
3403. 英版海图图式中，缩写“Q”表示：A. 连续超快闪光 B. 连续甚快闪光 C. 间断超快闪光 D. 连续快闪光
3404. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A. 右侧 B. 远离该标 C. 左侧 D. 任意一侧
3405. 在心射平面投影图上：I、所有经线是由极向外辐射的直线；II、所有经线是南北向平行的直线；III、大圆弧为直线，恒向线均为曲线 A. I 或 II B. 仅 I C. 仅 II D. I 或 III
3406. 船舶在中国沿海航行，傍晚测得东天一星体罗方位，求得其半圆方位的名称是：A. SEB. SWC. NWD. NE
3407. 斯伯利 37 型罗经起动时，将转换开关放在“旋转”档，并用“旋转开关”控制刻度盘的旋转，其目的是在陀螺马达还没有运转的情况下\_\_\_\_\_。I、使船首基线指向真航向；II、校正罗经基线误差；III、使船首基线指向真北；IV、使罗经主轴回到子午面内 A. II、III B. I~III C. I、IV D. II~IV
3408. 下列关于对中国船舶报告系统（CHISREP）中报告的有关规定的理解与判定不正确的是\_\_\_\_\_。A. 当船舶抵达中国沿海港口后或驶离 CHISREP 区域界线前 1h 内应发送最终报告 B. CHISREP 的报告共有 7 种类型，报告以 CHISREP 加报告类型识别字母开头，以报告项 Z 结尾 C. 船舶改变其计划航线时或船舶的实际船位偏离计划航线超过 2h 的航程时应发送变更报告（DR） D. 航行计划报告是在进入 CHISREP 区域的划定界限前 24h 至进入后 2h 之内发出
3409. 6 月 22 日到 9 月 23 日，太阳赤纬为\_\_\_\_\_，并且逐渐\_\_\_\_\_。A. 南/减小 B. 北/减少 C. 北/增大 D. 南/增大
3410. 沿岸航行确定离岸距离时，下列哪个因素可不必考虑？A. 船舶操纵性能 B. 航程的长短 C. 本船货载情况 D.

定位的难易

3411. 利用船首叠标导航, 叠标方位  $270^\circ$ , 驶真航向  $265^\circ$  时, 恰好保持前后标成一直线, 表明: I、船舶应向右转向; II、受较大东北流的影响; III、罗经有偏差 A. II B. I C. III D. II 或 III
3412. 测量物标小水平角求距离, 船与物标两端之间的距离 DA 与 DB 应满足什么条件? A. 没有特殊要求 B.  $DA-DB=dC. DB-DA=dD.$  大致相等
3413. 英版海图底质注记中, 缩写 “soM” 表示: A. 贝壳 B. 淤泥 C. 粘土 D. 软泥
3414. 我船航向  $000^\circ$ , 某船位于我船左舷  $10^\circ$ , 距离 5 海里, 若该船航向为  $200^\circ$ , 两船保向保速, 则 5 分钟后, 该船位于我船舷角 (半圆法度量) \_\_\_\_\_. A. 增大 B. 不确定 C. 减小 D. 不变
3415. 我船航向  $000^\circ$ , 某船位于我船左舷  $10^\circ$ , 距离 5 海里, 若该船航向为  $200^\circ$ , 两船保向保速, 则 5 分钟后, 该船位于我船舷角 (半圆法度量) \_\_\_\_\_. A. 增大 B. 不确定 C. 减小 D. 不变
3416. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $120^\circ$ , 选择航线正前方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标陀螺方位  $120^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则该轮应: A. 无法确定 B. 向右调整航向 C. 向左调整航向 D. 保持原航向
3417. 某轮顺流航行, 船速 15 节, 流速 2 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $32' .0$ , 计程仪改正率  $-10\%$ , 则该轮对水航程为: A.  $32' .8B. 28' .8C. 35' .2D. 24' .8$
3418. 沿岸航行, 在没有夜航灯标, 船位较难测定的海区, 离岸距离一般应为: A.  $5\sim 10n\ mileB. 15n\ mile$  左右 C.  $10n\ mile$  左右 D.  $3\sim 5n\ mile$
3419. 南海某港属于不正规日潮混合潮, 其特点是: A. 在半个朔望月中, 日潮的天数连续超过 7 天 B. 在半个朔望月中, 日潮的总天数超过 7 天 C. 在半个朔望月中, 日潮的总天数不超过 7 天 D. 在半个朔望月中, 半日潮的天数连续超过 7 天
3420. 航行中船舶一般是用\_\_\_\_\_测定航速的。A. 雷达 B. 绝对计程仪 C. 相对计程仪 D. GPS
3421. 磁罗经罗盆内混合液体中放入酒精其作用是: A. 稀释 B. 消毒 C. 降低结冰点 D. 降低比重
3422. 船舶停靠在码头上, 从开始启动安修茨 4 型罗经到其稳定后, 航向记录器所记录的一条曲线可以称为: A. 阻尼摆动曲线 B. 收敛螺旋线 C. 等幅椭圆线 D. 正弦曲线
3423. 雷达固定距标与活动距标不一致时, 应以\_\_\_\_\_为准, 调整\_\_\_\_\_。A. 活动距标, 固定距标 B. 最小量程, 固定距标 C. 固定距标, 活动距标 D. 最大量程, 活动距标
3424. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述, 那一个是错误的? A. 不同深层底质, 先上层及其深度, 再下层 B. 先形容词后底质种类 C. 混合底质, 则应先写成份多的, 后写成份少的 D. 上为海底的性质, 下为海水深度
3425. 小潮差是指相邻的\_\_\_\_\_之差。A. 小潮高潮潮高与小潮低潮潮高 B. 大潮高潮潮高与小潮低潮潮高 C. 小潮高潮潮高与大潮低潮潮高 D. 大潮高潮潮高与大潮低潮潮高
3426. 利用\_\_\_\_\_说明时间比较直观。A. 真地平平面图 B. 赤道面平面图 C. 子午面投影图 D. 子午面天球图



3427. 在周日视运动中, 太阳由测者\_\_\_\_\_起, 向\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为视时。A.午圈/东 B.子圈/西 C.子圈/东 D.午圈/西
3428. 本船雷达天线海面以上高度为 16 米, 前方小岛岸线与在小岛中央高 25m 的山峰的水平距离为 4 海里, 当本船离小岛岸线的距离为 12 海里时, 欲用小岛距离定位, 应用 VRM 测量该岛回波\_\_\_\_\_部位。A.外缘(最远处) B.中央 C.内缘(最近处) D.距内缘三分之一处
3429. 高斯投影, 即高斯-克吕格投影, 其投影方式为\_\_\_\_\_。A.平面投影 B.条件投影 C.圆锥投影 D.圆柱投影
3430. 某轮船速 12kn, 顶风顺流航行, 流速 2kn, 风使船减速 1kn, 则 1h 后船舶实际航程为: A.11n mile B.12n mile C.13n mile D.14n mile
3431. 灯质“AlFIRW”表示: A.闪光灯有红光弧和白光弧 B.一个周期内交替闪一次红光和一次白光 C.闪白光和闪红光 D.互光灯, 一个周期内红、白交替发光, 常明不灭
3432. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.两点间的东西距 B.地理经度 C.地理坐标 D.地理纬度
3433. 船用回声测深仪采用超声波进行测深, 其主要优点是: A.绕射性强 B.抗可闻声干扰性好 C.能量损耗小 D.传播速度高
3434. 按照 AIS 性能指标要求, 能够为船载 AIS 提供速度信息的设备是: A.GPS 导航仪 B. ARPA C.计程仪 D.罗经
3435. 半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 2kn, 则该处大潮日涨潮流第四小时内的平均流速为: A.4/3kn B.2kn C.2/3kn D.8/3kn
3436. 船舶在岛礁区航行时, 有关“开门”、“关门”说法正确的是: A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 直观且不依赖罗经 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确但需要雷达观测 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确、直观, 只需要借助罗经 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确但较费时
3437. 有流无风影响下, 船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差, 就是当时的\_\_\_\_\_。A.罗经差 B.流压差 C.风流压差 D.风压差
3438. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_, 且剩磁\_\_\_\_\_。A.不易; 小 B.不易; 大 C.容易; 小 D.容易; 大
3439. 中国沿海某海区海图上往复流箭矢上的数字为: 4kn, 则该海区农历初三的最大流速为: A.3kn B.1.5kn C.2kn D.4kn
3440. 天文三角形的三个角是: A.天体方位角、天体时角和天体赤纬 B.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体时角、天体方位角和天体极距
3441. 两方位定位时, 关于物标的观测顺序, 下列哪个说法不正确? A.先测弱光灯, 后测强光灯 B.先测周期长的灯光, 后测周期短的灯光 C.先测首尾方向的物标, 后测正横方向的物标 D.先测定光灯, 后测闪光灯
3442. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ , 测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ ), 如欲使在第二次观测该灯标时, 能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离, 则第二次观测的罗方位应为: A. $094^\circ$  B. $274^\circ$  C. $238^\circ$  D. $058^\circ$



3443. 混合航线适用于\_\_\_\_\_。A.起航点与到达点纬度相同时 B.气象条件较好时 C.由于某种限制不能完全使用大圆航线时 D.航程较短时
3444. 太阳在周年视运动中, 当其赤经等于  $90^\circ$  时, 在黄道上的一点为: A.春分点 B.夏至点 C.冬至点 D.秋分点
3445. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行, 发现海图上有如下标志, 则: A.该浮标系统属于 A 系统, 应该把该标放在本船左舷航行 B.该浮标系统属于 B 系统, 应该把该标放在本船右舷航行 C.该浮标系统属于 B 系统, 应该把该标放在本船左舷航行 D.该浮标系统属于 A 系统, 应该把该标放在本船右舷航行
3446. 下列形状对雷达波反射性能最强的是: A.平板状物体 B.角反射器 C.球状物体 D.圆柱状物体
3447. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.无边界的电子海图 B.覆盖全球的电子海图 C.有边界的电子海图 D.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图
3448. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.应远离该灯浮通过 B.将灯浮置于本船右舷通过 C.将灯浮置于本船左舷通过 D.应从该灯任意一侧通过
3449. 下述正确的说法是: A.“四季星空”是指测者在同一季节每天 4 点左右所见的星空 B.每一季节内测者所见的全部星空称为该季星空 C.“四季星空”是指测者在同一季节每天 22 点左右所见的星空 D.经度不同的测者所见的“四季星空”也不相同
3450. 对潮汐的形成产生影响的有: I、地心引力; II、地球自转运动离心力; III、天体引力; IV、地球天体相对运动的惯性离心力 A. I、II B. II、IV C. III、IV D. I、IV
3451. 在拓制海图上, 水深“20”, 表示水深为: A.20 米 B.20 拓 C.0.2 米 D.20 英尺
3452. 为确保船舶航行安全, 拟定沿岸航线时, 考虑到海图上有关水深和底质的限制, 最好应避免: I、孤立的岩礁以及水深变化明显比周围浅的点滩; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域; IV、珊瑚礁附近未经系统扫海测量、水深浅于 100m 的水域 A. I~IV B. I、II、IV C. I~III D. II~IV
3453. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.连续观测船位点沿直线分布 B.所测物标的距离通过或然船位区 C.位置线相交 D.位置线不相交
3454. 下列行星中, 离地球最远且可供航海定位的是: A.土星 B.木星 C.火星 D.金星
3455. 某船由  $45^\circ S$ ,  $12^\circ W$  起航, 航行进入东半球, 航程不超过 1500 海里, 则该船经差的方向为: A.东 B.东、西均可 C.西 D.无法判断
3456. “高潮间隙”是指\_\_\_\_\_。A.两次高潮的时间间隔 B.从月中天到当天第一个高潮时的时间间隔 C.高潮与低潮的时间间隔 D.从满月到大潮高潮时的时间间隔
3457. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.锥形物体 B.圆柱形物体 C.平板组成的角反射体 D.球形物体
3458. 某轮吃水 10 米, 测深时潮高 6 米, 测深仪读数 21 米, 当时的实际水深为: A.31 米 B.5 米 C.37 米 D.25 米
3459. 恒向线在地面的形状可能是: I、子午线; II、球面螺旋线; III、等纬圈 A. I、II B. I、III C. II、III D. I~III

3460. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.莫尔斯码 B.ASC II 码 C.格雷码 D.ASC 码
3461. 某轮罗航向  $060^\circ$ ，磁差  $3^\circ E$ 、自差  $2^\circ E$ ，则右正横处物标的磁方位是：A. $155^\circ$  B. $150^\circ$  C. $152^\circ$  D. $149^\circ$
3462. 平面投影又称方位投影，其中透视点在球心的心射投影在航海上常被用来绘制：I、大圆海图；II、大比例尺港湾图；III、极区海图 A. I、II B. I、II、III C. I、III D. II、III
3463. 我国某地的大潮升为 4.5 米，小潮升为 3.1 米，则小潮日的高潮潮高约为：A.3.1 米 B.4.5 米 C.4.3 米 D.3.8 米
3464. 在航海上，公式  $Do(n\ mile)=2.09+2.09$  可以用于计算：I、灯光最大可见距离；II、灯塔地理能见距离；III、测者能见地平距离；IV、灯塔能见地平距离；V、初显初隐距离 A. II、III、V B. I、III、V C. I、II、IV D. I、II、V
3465. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^\circ$ ，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应：A.适当提前转向 B.物标正横时转向 C.适当推迟转向 D.定位确认抵达预定转向点后转向
3466. 通过地心且垂直于测者铅垂线的平面与天球截得的大圆称为：A.天赤道 B.东西圈 C.测者真地平圈 D.测者子午圈
3467. 下列哪条曲线可能不是恒向线？A.子午圈 B.任意大圆 C.等纬圈 D.赤道
3468. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为：A.4kn B.2kn C.3kn D.1kn
3469. 关于多航向航迹计算求经差，下列说法正确的是：A.  $\sum D\lambda = \sum DeP \times \text{Sec}$ （起止点的平均纬度） B.  $\sum D\lambda = \sum DeP \times \text{Sec}$ （起止点的平均经度） C.  $\sum D\lambda = \sum DeP \times \text{Sec}$ （到达点纬度） D.  $\sum D\lambda = \sum DeP \times \text{Sec}$ （起始点纬度）
3470. 已知主港高潮时为 1633，且主附港时差资料见下表，则对应该主港低潮时的附港潮时差为：A.-0025 B.0025 C.-0012 D.0012
3471. 某轮排水量 16000 吨，以 16 节速度航行一天，耗油 32 吨，若中途加载 4000 吨，仍以 16 节速度航行，则每日耗油量为\_\_\_\_\_。A.37 吨 B.39 吨 C.40 吨 D.35 吨
3472. 若赤道上  $1'$  经度的墨卡托投影图长为 1cm，则在同一张图上的  $60^\circ$  纬度处的  $1'$  经度的图长与下列哪一值最接近？A.0.5cm B.1cm C.2cm D.1.414cm
3473. 英版海图上描述高程最准确的是\_\_\_\_\_。A.带数字的闭合虚线 B.山形线 C.带数字的闭合实线 D.无法确定
3474. 船舶定向、定速航行，利用两物标距离定位，下列哪种情况说明观测船位是可靠的？I、观测船位成直线分布；II、船位间距与航时成正比；III、观测船位成曲线分布 A. I 或 II B. I 或 III C. I 或 II 或 III D. II 或 III
3475. 在海图作业中，航向的标注应按照\_\_\_\_\_次序标出。I、风流压差值；II、计划航向对应的陀螺罗经航向；III、陀螺罗经差；IV、计划航向 A. II、IV、I、III B. I、II、III、IV C. IV、II、III、I D. III、I、II、IV
3476. 进港航行，利用船首的方位叠标导航，如发现后标偏在前标的右面，表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_（测者

- 自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.右面, 向左 B.右面, 向右 C.左面, 向左 D.左面, 向右
3477. 中版海图底质注记中, 缩写“泥.沙.贝”表示: A.泥、沙、贝的混合底质, 最上层为贝 B.泥、沙、贝的混合底质, 最上层为泥 C.泥、沙、贝的混合底质, 其中主要成分为泥 D.泥、沙、贝的混合底质, 其中主要成分为贝
3478. 下重式陀螺罗经在起动过程中, 当主轴指北端向子午面靠拢时, 阻尼力矩起到\_\_\_\_\_的作用。I、增进其靠拢; II、阻止其靠拢; III、不起作用 A. I 或 II B. II C. I D. III
3479. 测者纬度等于  $20^{\circ} N$ , 在一年中发生太阳过天顶的情况是: A.不会发生过天顶 B.有一次过天顶 C.有两次过天顶 D.有四次过天顶
3480. 在天测罗经差中, 当罗经面的倾斜角一定时, 所测天体的高度越\_\_\_\_\_, 观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_\_。I、高/小; II、低/大; III、低/小 A. I 或 II B. I C. II D. III
3481. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述, 那一个是错误的? A.不同深层底质, 先上层及其深度, 再下层 B.先形容词后底质种类 C.混合底质, 则应先写成份多的, 后写成份少的 D.上为海底的性质, 下为海水深度
3482. 在拆装安许茨型主罗经时, 取出的陀螺球应\_\_\_\_\_放在专用座垫上。A.倒置 B.正 C.随便 D.倾斜
3483. 陀螺方位是\_\_\_\_\_。A.陀螺北和方位线之间的夹角 B.陀螺北和航向线之间的夹角 C.真北和方位线之间的夹角 D.真北和航向线之间的夹角
3484. 实际上, 大潮发生在\_\_\_\_\_。A.月中天 B.朔望日 C.朔望日之前 D.朔望日之后
3485. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.覆盖全球的电子海图 B.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 C.有边界的电子海图 D.无边界的电子海图
3486. 下列哪种投影方式中满足:“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线; 纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”? A.平面投影 B.横圆柱投影 C.正圆柱投影 D.圆锥投影
3487. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。A.太阳方位表 B.航海表 C.航海天文历 D.天体高度方位表
3488. 某轮  $TC325^{\circ}$ , 船速 12 节, 1200 测得某物标  $TB298^{\circ}.5$ , 1230 又测得该物标  $TB280^{\circ}$ , 则预计正横该物标的时间和距离为: A.1240, 6n mile B.1300, 5n mile C.1250, 5n mile D.1300, 6n mile
3489. 下列不属于船舶交通管理系统主要功能的有: A.航行协助 B.信息服务 C.救捞服务 D.交通组织
3490. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行, 发现海图上有如下标志, 则: A.该浮标系统属于 A 系统, 应该把该标放在本船右舷航行 B.该浮标系统属于 A 系统, 应该把该标放在本船左舷航行 C.该浮标系统属于 B 系统, 应该把该标放在本船右舷航行 D.该浮标系统属于 B 系统, 应该把该标放在本船左舷航行
3491. 起航点  $35^{\circ} S, 120^{\circ} E$ , 到达点  $35^{\circ} S, 150^{\circ} E$ , 两点间大圆航线所经过的纬度\_\_\_\_\_。A.小于  $35^{\circ} S$  B.大于  $35^{\circ} S$  C.无法确定 D.等于  $35^{\circ} S$
3492. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于: A.电磁补偿法 B.力矩补偿法 C.内补偿法 D.外补偿法
3493. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示, 则标志线①是\_\_\_\_\_。A.发射零点标志线调整到船舶吃水深度

B.固定深度标志线 C.发射零点标志线 D.水深标志线

3494. 船舶进入我国某港口时,发现下面的灯浮,则船舶应该\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船北面通过 B.将灯浮置于本船南面通过 C.将灯浮置于本船东面通过 D.将灯浮置于本船西面通过

3495. 对雷达波反射性能较好的物标形状为: A.圆柱形物体 B.球形物体 C.锥形物体 D.平板组成的角反射体

3496. 根据《海船航行设备规范》的要求,一般要在开航前 4~6 小时起动陀螺罗经,这是因为: A.罗经约经 3 个周期的阻尼摆动才能达到稳定指北 B.罗经约经 3 个周期的阻尼摆动才能转速稳定、误差消除 C.罗经约经 3 个周期的阻尼摆动才能达到其正常工作电流 D.罗经约经 3 个周期的阻尼摆动才能达到其正常工作温度

3497. 本船雷达天线海面以上高度 16 米,前方有半径为 2 海里的圆形小岛,四周低,中间为山峰,海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时,雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_。 A.山峰与岸线间的某处 B.离船最近的岸线 C.山峰 D.离船最远处的岸线

3498. 用雷达观测法实测风流压差,调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行,如电子方位线偏在航向线左面  $3^{\circ}$ ,罗经差  $2^{\circ} W$ ,则实测风流压差为: A.  $-3^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$  C.  $-5^{\circ}$  D.  $+3^{\circ}$

3499. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A. I B. II C. I、II、III D. III

3500. 回声测深仪换能器的安装位置,一般应选择: A.靠近船首处 B.距船首(1/2~1/3)船长处 C.靠近机舱处 D.船中向后(1/2~1/3)船长处

3501. 对雷达波反射性能较好的物标形状为: A.球形物体 B.锥形物体 C.圆柱形物体 D.平板组成的角反射体

3502. 北部湾属于正规日潮,其特点是: A.在半个朔望月中,半日潮的天数连续超过 7 天 B.在半个朔望月中,日潮的总天数超过 7 天 C.在半个朔望月中,日潮的总天数不超过 7 天 D.在半个朔望月中,日潮的天数连续超过 7 天

3503. 英版海图底质注记中,缩写“soM”表示: A.贝壳 B.淤泥 C.粘土 D.软泥

3504. 以下定位精度最差的是: A.雷达方位距离定位 B.距离定位 C.初隐(显)方位距离定位 D.三方位定位

3505. 采用导标方位转向法确定转向时机,应选择\_\_\_\_的单一物标作为导标。 A.本船首尾线附近 B.新航线前后方向 C.转向点正横附近 D.原航线前后方向

3506. 某轮船速 16kn,航行 2h 后相对计程仪读数差为  $30' .0$ ,计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ ,已知该轮实际航程为 32n mile,则该轮航行在\_\_\_\_中。 A.无风无流 B.顶风顺流 C.顶风顶流 D.顶流顺风

3507. 下列哪个国家或地区适用 IALA 国际海区水上助航标志制度 B 区域的规定? A.日本 B.新加坡 C.香港 D.澳洲

3508. 地球曲率导致的雷达回波失真,是由于\_\_\_\_。 A.雷达荧光屏光点直径太大 B.雷达波几乎沿直线传播 C.雷达水平波束宽度较宽 D.雷达垂直波束宽度较宽

3509. 某船以 18kn 航行 1000n mile,需要燃油 100t。现仅存燃油 80t,但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港,该船应采用的船速为: A.15kn B.17kn C.18kn D.16kn



3510. 某轮沿赤道自东向西航行, 无航行误差, 计程仪改正率为 0.0%, 则在海图上按计程仪航程推算的船位位于实际船位的 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_。A. 东面 B. 同一点 C. 不一定 D. 西面
3511. 在北半球, 若两点间的大圆始航向为  $270^\circ$ , 则恒向线航向\_\_\_\_\_。A. 小于  $270^\circ$  B. 无法确定 C. 大于  $270^\circ$  D. 等于  $270^\circ$
3512. 出港航行, 利用船尾的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的左面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A. 右面, 向右 B. 左面, 向左 C. 右面, 向左 D. 左面, 向右
3513. 英版海图和灯标表中标注的灯塔射程可能是: I、灯塔光力射程; II、测者 5m 眼高的灯塔地理能见距离; III、测者能见地平距离; IV、灯塔能见地平距离; V、额定光力射程 A. II、IV B. I、II C. I、V D. II、III
3514. 航行在冰区的船舶应注意: I、尽量在下风方向接近冰区; II、尽量选择冰块凹陷处进入; III、用慢速, 直角驶进; IV、提高船速, 小角度进入 A. II、III B. I、II C. I、II、III D. I、II、IV
3515. 航行中船舶一般是用\_\_\_\_\_测定航速的。A. 绝对计程仪 B. GPSC. 雷达 D. 相对计程仪
3516. 实际上, 大潮发生在\_\_\_\_\_。A. 朔望日之后 B. 朔望日之前 C. 朔望日 D. 月中天
3517. 中国沿海某半日潮港, 涨潮流箭矢上标注 4kn, 则该处农历初六涨潮流第六小时内的平均流速为: A. 2kn B. 3kn C. 4kn D. 1kn
3518. 方位投影大都是透视投影, 视点在球心的方位投影称为: I、心射投影; II、极射投影; III、日晷投影 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II
3519. 已知起航点经度  $\lambda_1 = 065^\circ 24' .6E$ , 两地间的经差  $D\lambda = 106^\circ 30' .0W$ , 则到达点经度  $\lambda_2$  为: A.  $171^\circ 54' .6W$  B.  $171^\circ 54' .6E$  C.  $041^\circ 05' .4E$  D.  $041^\circ 05' .4W$
3520. 你船静水航速 10 节, 现顶风、顶流, 其影响各 2 节, 则相对计程仪显示的航速为\_\_\_\_\_节, 实际航速为\_\_\_\_\_节。A. 6; 8 B. 6; 6 C. 8; 6 D. 10; 10
3521. 在北半球, 若两点间的大圆始航向为  $045^\circ$ , 则恒向线航向\_\_\_\_\_。A. 不一定 B. 等于  $045^\circ$  C. 大于  $045^\circ$  D. 小于  $045^\circ$
3522. 英版《潮汐表》的“潮流预报表”中, 回转流给出\_\_\_\_\_。I、两流速极大值及其时刻; II、两流速极小值及其时刻; III、流向; IV、转流时间; V、预报位置 A. I~III B. I~V C. I~III, V D. I~IV
3523. 利用平行方位线转向, 自转向物标所作的方位线应: A. 与原计划航线垂直 B. 与新计划航线垂直 C. 与原计划航线平行 D. 与新计划航线平行
3524. 某纬度圈上有两点, 用该纬度上经度  $1'$  长度为单位量取其长度, 所得数值为该两点间的\_\_\_\_\_, 用该纬度处纬度  $1'$  长度为单位量取其距离, 所得数值为该两点\_\_\_\_\_。A. 东西距, 实际距离 B. 东西距, 经差 C. 经差, 纬差 D. 经差, 东西距
3525. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时, 潮时差需进行内插的为: A. 第一卷和第二卷的欧洲各港 B. 第二卷和第三卷 C. 第三卷和第四卷 D. 四卷均要求



3526. 某轮排水量 15000t, 以船速 14kn 航行一天, 燃油耗油 30t, 在中途港加载 1000t 后, 船舶仍以 14kn 速度航行, 则每日燃油消耗量是多少? A.31.9tB.33.3tC.32.7tD.31.3t
3527. 船舶在海上航行时由西 9 时区进入西 8 时区, 一次性拨船钟应: A.拨快 1hB.拨慢 20minC.拨快 20minD.拨慢 1h
3528. 灯质“AIFIRW”表示: A.闪白光和闪红光 B.互光灯, 一个周期内红、白交替发光, 常明不灭 C.闪光灯有红光弧和白光弧 D.一个周期内交替闪一次红光和一次白光
3529. 航向正东, 受北风、北流影响, 则风压差 $\alpha$ 和流压差 $\beta$ 为: A. $\alpha > 0, \beta > 0$ B. $\alpha > 0, \beta < 0$ C. $\alpha < 0, \beta < 0$ D. $\alpha < 0, \beta > 0$
3530. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上, 明长于暗的灯质为: A.等明暗光 B.联明暗光 C.互光 D.明暗光
3531. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为-0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1342B.1328C.1003D.0948
3532. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.格雷码 B.ASC 码 C.ASC II 码 D.莫尔斯码
3533. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.i+sB.眼高差 C.视差 D.蒙气差
3534. 要了解有关冰的术语, 冰区操作等冰区航行知识可查阅: A.英版《世界大洋航路》 B.英版航路设计图 C.英版《航路指南》 D.英版《航海员手册》
3535. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A. I B.III C. II D. I、II、III
3536. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.方位定位时物标的真方位 B.船舶与危险物之间的距离 C.推算船位的误差 D.船位差的方向和距离
3537. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.i+sB.视差 C.蒙气差 D.眼高差
3538. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为-0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A.1342B.1328C.1003D.0948
3539. 某轮真航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $307^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则实测风流压差为: A.  $+5^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $-3^\circ$  D.  $-5^\circ$
3540. 下列关于计程仪的说法, 不妥的是: A.声相关计程仪是绝对计程仪 B.多普勒计程仪可测对地速度 C.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度 D.绝对计程仪可测对地速度
3541. 下列天体坐标受地球自转影响的是: A.时角 B.共轭赤经 C.赤纬 D.赤经
3542. 下列接近冰区的征兆中, 哪一个最不可靠? A.远离陆地, 波浪突然减弱 B.附近无陆地, 出现海象等动物和鸟类 C.出现灰白色反光或薄雾带 D.水温下降

3543. 中分纬度是\_\_\_\_\_。A.平均纬度 B.两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度 C.起航点与到达点的平均纬度 D.东西距与经差的比值
3544. 船用回声测深仪采用超声波进行测深,其主要优点是:A.能量损耗小 B.绕射性强 C.传播速度快 D.抗可闻声干扰性好
3545. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I~IV B. I~V C. II、III、IV D. I、II、IV、V
3546. 某轮陀螺航向  $120^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则左正横处物标的真方位是: A.  $032^\circ$  B.  $030^\circ$  C.  $028^\circ$  D.  $270^\circ$
3547. 我国某轮航行在西七区,应在船时\_\_\_\_\_发传真才能使国内总公司在 5 月 12 日早 0800 收到该传真。A.1700 (11/5) B.0800 (12/5) C.0900 (11/5) D.2300 (12/5)
3548. 以下定位精度最差的是: A.三方位定位 B.距离定位 C.雷达方位距离定位 D.初隐(显)方位距离定位
3549. AIS 用于船舶避碰,可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷。A.运动模式 B.假回波 C.显示方式 D.量程
3550. 某船 2008 年 12 月 12 日在某处航行,航线上该处海图水深 28.6 米,该船在 0600 时刻用回声测深仪测得该处的水深 20.1 米。查该年度中版《潮汐表》该处当日潮汐情况如下: 0120 315cm; 0754 81cm,则该船的吃水为: A.10.8 米 B.9.8 米 C.8.8 米 D.11.8 米
3551. 英版海图净空高度起算面可能是: I、平均大潮高潮面; II、平均高高潮面; III、平均海面 A. I、III B. II、III C. I、II、III D. I、II
3552. 单物标方位距离定位的优点是: I、两条位置线的交角为  $90^\circ$ ; II、作图简单; III、只需一个物标 A. I、III B. II、III C. I、II、III D. I、II
3553. 在英版《潮汐表》第一卷中,每主港印有一张求任意时潮高和任意潮高的潮时的曲线图,其中虚线代表小潮曲线,实线代表大潮曲线,下列说法错误的是: A.潮差在两者之间时,两条曲线可任意使用 B.潮差在两者之间时,在两条曲线间内插使用 C.潮差等于或接近小潮潮差时,利用小潮曲线 D.潮差等于或接近大潮潮差时,利用大潮曲线
3554. 已知测者纬度等于  $0^\circ$ , 12 月 23 日测得太阳真出方位等于  $111.5^\circ$ , 则罗经差为: A.  $-1^\circ$  B.  $+1^\circ$  C.  $-2^\circ$  D.  $+2^\circ$
3555. 下列哪种海图不属于航海图? A.港湾图 B.参考图 C.总图 D.航行图
3556. 在 北纬, 船用陀螺罗经在稳定位置时, 其主轴要在水平面之上有一高度角, 主要用于产生\_\_\_\_\_。 I、控制力矩; II、阻尼力矩; III、动量矩 A. III B. II C. I D. I、II、III
3557. 海图水面处直体数字注记的水深数字表示: A.测到一定深度尚未着底的深度 B.实测水深或小比例尺海图上所标水深 C.干出高度 D.深度不准或采自旧水深资料或小比例尺图的水深
3558. 连续观测三次天体的罗方位取平均值后再求罗经差的目的是: I、减小随机误差的影响; II、抵消系统误差; III、避免粗差 A. I、II B. I~III C. II、III D. I、III

3559. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.圆柱形物体 B.锥形物体 C.球形物体 D.平板组成的角反射体
3560. 用雷达观测法实测风流压差,调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行,如电子方位线偏在航向线左面 $5^{\circ}$ ,罗经差 $2^{\circ}$  E,则实测风流压差为: A. $-5^{\circ}$  B. $-3^{\circ}$  C. $+3^{\circ}$  D. $+5^{\circ}$
3561. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.两点间的东西距 B.地理经度 C.地理坐标 D.地理纬度
3562. 下列行星中,离地球最远且可供航海定位的是: A.土星 B.木星 C.火星 D.金星
3563. 某轮陀罗航向 $210^{\circ}$ ,陀罗差 $2^{\circ}$  W,则左正横处物标的陀螺方位是: A. $270^{\circ}$  B. $120^{\circ}$  C. $118^{\circ}$  D. $122^{\circ}$
3564. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.有边界的电子海图 B.无边界的电子海图 C.覆盖全球的电子海图 D.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图

3565. 身份证号码  
371081198909131715

准考证号码

J0510090210137

姓名

黄林

期数

05101202

科

目

航海学

试卷代码

913

适用对象描述

无限航区 3000 总吨及以上船舶二/三副

3566. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.DB.BC.CD.A
3567. 海图标题栏通常包括下列哪些内容: I、图名; II、图号; III、图幅; IV、比例尺; V、计量单位; VI、资料来源 A. I~V B. II、III、VI C. I、IV~VI D. I~IV
3568. 你船无风无流时船速为 10 节,现顺风顺流各 2 节,则电磁计程仪显示的航速应为\_\_\_\_\_;多普勒计程仪显示的对地航速应为\_\_\_\_\_。A.10 节, 14 节 B.10 节, 12 节 C.14 节, 12 节 D.12 节, 14 节
3569. 测者眼高为 25m,物标高程为 25m,则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.20.9B.12.54C.10.45D.8.36
3570. 起航点 $35^{\circ}$  S,  $120^{\circ}$  E,到达点 $35^{\circ}$  S,  $150^{\circ}$  E,两点间大圆航线所经过的纬度\_\_\_\_\_。A.大于 $35^{\circ}$  SB.无法确定 C.小于 $35^{\circ}$  SD.等于 $35^{\circ}$  S

3571. GPS 导航仪日常关机后,再次启动时发现导航仪显示的船位错误,并长时间不进行更新,此时应该\_\_\_\_\_。  
A.关闭 GPS 导航仪后,再重新开机 B.正确设定 GPS 初始船位 C.更换导航仪内部的电池 D.清除内部历书,进行冷启动
3572. 为确保船舶航行安全,拟定沿岸航线时,考虑到海图上有关水深和底质的限制,最好应避免: I、孤立的岩礁以及水深变化明显比周围浅的点滩; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域; IV、珊瑚礁附近未经系统扫海测量、水深浅于 100m 的水域 A. I ~ III B. I ~ IV C. I、II、IV D. II ~ IV
3573. 英版潮汐潮流中,关于流速前正、负号的说法中正确的是: I、正号一般代表涨潮流向; II、负号一般代表落潮流向; III、正负号代表的具体流向在表中有说明 A. II、III B. I、II、III C. I、II D. I、III
3574. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ W$ , 则左正横处物标的陀螺方位是: A.  $270^\circ$  B.  $120^\circ$  C.  $118^\circ$  D.  $122^\circ$
3575. 利用英版《潮汐表》推算附港潮高时,关于潮高差的求取下列说法正确的是: A.以主港潮高为引数,查表内插求取 B.以(主港潮高+附港平均海面季节改正)为引数查表内插求取 C.以(主港潮高+主港平均海面季节改正)为引数查表内插求取 D.以(主港潮高一主港平均海面季节改正)为引数查表内插求取
3576. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A. I B. II C. I、II、III D. III
3577. 船舶在海上航行时灯塔光源中心至水面的实际高度通常比英版海图上该灯塔灯高\_\_\_\_\_。 A.大 B.小 C.相等 D.不能确定
3578. 恒向线在地面的形状可能是: I、子午线; II、球面螺旋线; III、等纬圈 A. I、III B. I、II C. II、III D. I ~ III
3579. 已知测者纬度等于  $0^\circ$ , 12 月 23 日测得太阳真出方位等于  $111.5^\circ$ , 则罗经差为: A.  $-1^\circ$  B.  $+1^\circ$  C.  $-2^\circ$  D.  $+2^\circ$
3580. 过浅滩航行需要候潮时,船舶过浅滩最佳时机是在当地: A.低潮后 1 小时 B.高潮前 1 小时 C.高潮后 1 小时 D.低潮前 1 小时
3581. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.位置线不相交 B.所测物标的距离通过或然船位区 C.连续观测船位点沿直线分布 D.位置线相交
3582. 利用英版《潮汐表》推算附港潮高时,关于潮高差的求取下列说法正确的是: A.以主港潮高为引数,查表内插求取 B.以(主港潮高+附港平均海面季节改正)为引数查表内插求取 C.以(主港潮高+主港平均海面季节改正)为引数查表内插求取 D.以(主港潮高一主港平均海面季节改正)为引数查表内插求取
3583. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于: A.外补偿法 B.电磁补偿法 C.内补偿法 D.力矩补偿法
3584. 混合航线适用于\_\_\_\_\_。 A.起航点与到达点纬度相同时 B.气象条件较好时 C.由于某种限制不能完全使用大圆航线时 D.航程较短时
3585. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中,正确的是\_\_\_\_\_。 A.荧光屏越大,方位扩展就越大 B.远处回波扩展的实际距离大 C.近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 D.荧光屏越大,方位扩展就越小

3586. 船舶在岛礁区航行时,有关“开门”、“关门”说法正确的是: A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确但需要雷达观测 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确、直观,只需要借助罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,直观且不依赖罗经 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确但较费时
3587. 某轮在狭水道航行,计划航向  $230^\circ$ ,选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航,如航行中实测该导标陀螺方位  $051^\circ$ ,陀螺差  $2^\circ W$ ,则该轮应: A.无法确定 B.保持原航向 C.向右调整航向 D.向左调整航向
3588. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差,随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_. A.有时增大,有时变小 B.减小 C.不变 D.增大
3589. 高斯投影,即高斯-克吕格投影,其投影方式为\_\_\_\_\_. A.条件投影 B.平面投影 C.圆柱投影 D.圆锥投影
3590. GPS 卫星导航仪电离层折射误差主要在\_\_\_\_\_. A.经度方向 B.两极 C.赤道附近 D.纬度方向
3591. 两距离定位中,如何判断相交的两点哪一个是观测船位? I、靠近推算船位的点; II、根据物标的大致方位判断; III、根据物标的距离判断; IV、根据之前连续观测的船位的连线 A. I、II、III、IV B. I、III、IV C. I、II、IV D. I、II、III
3592. 雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是: I、方位是物标的实际方位; II、距离等于实际距离减去  $CT/2$  (注:  $T$  为脉冲重复周期); III、回波形状严重失真 A. I、II B. II、III C. I~III D. I、III
3593. 两距离定位中,如何判断相交的两点哪一个是观测船位? I、靠近推算船位的点; II、根据物标的大致方位判断; III、根据物标的距离判断; IV、根据之前连续观测的船位的连线 A. I、II、III、IV B. I、III、IV C. I、II、IV D. I、II、III
3594. 罗经点方向 NNW 换算成圆周方向为: A.  $337^\circ$  .5 B.  $326^\circ$  .25 C.  $292^\circ$  .5 D.  $303^\circ$  .75
3595. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上,明长于暗的灯质为: A.互光 B.联明暗光 C.等明暗光 D.明暗光
3596. 船舶对水航速  $V_L$ ,对地航速  $V_G$ ,船速  $V_E$ ,如果  $V_G < V_L < V_E$ ,则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下. A.顺风顺流 B.顺风顶流 C.顶风顶流 D.顶风顺流
3597. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^\circ$ ,如船舶接近转向点前发现本船偏右,则该轮应: A.适当提前转向 B.物标正横时转向 C.适当推迟转向 D.定位确认抵达预定转向点后转向
3598. 在同一张墨卡托海图上,设 1855m 的地面长度的赤道图长为 1cm,则在  $30^\circ$  纬度线上,1855m 地面长度的图长约为: A.0.5cm B.1.155cm C.1cm D.0.866cm
3599. 两物标距离定位时,应避免: I、两物标的方位交角很小; II、在左、右正横附近各有一个物标; III、在首、尾方向上各有一个物标 A. II、III B. I、II C. I、II、III D. I、III
3600. 极切大圆海图的图网特点是: A.所有等经差的经线呈等间距、相互平行的直线 B.纬线为由极点向外辐射的直线,而所有经线为以极点为圆心的同心圆 C.经线为由极点向外辐射的直线,而所有纬线为以极点为圆心的同心圆 D.所有等纬差的纬线呈等间距、相互平行的直线
3601. 下述正确的说法是: A.“四季星空”是指测者在同一季节每天 4 点左右所见的星空 B.经度不同的测者所见



的“四季星空”也不相同 C.每一季节内测者所见的全部星空称为该季星空 D.“四季星空”是指测者在同一季节每天 22 点左右所见的星空

3602. 船舶由东向西过日界线，船钟应：A.拨快 1 小时 B.不拨 C.拨慢 12 小时 D.拨慢 1 小时

3603. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误？A.位置线不相交 B.所测物标的距离通过或然船位区 C.连续观测船位点沿直线分布 D.位置线相交

3604. 我国某地的大潮升为 4.5 米，小潮升为 3.1 米，则小潮日的高潮潮高约为：A.3.8 米 B.4.5 米 C.4.3 米 D.3.1 米

3605. 两物标距离定位时，应避免：I、两物标的方位交角很小；II、在左、右正横附近各有一个物标；III、在首、尾方向上各有一个物标 A.II、III B.I、II C.I、II、III D.I、III

3606. 某船接近某入口航道，发现海图上有一灯标标志，则可判断该灯标\_\_\_\_\_。A.属于 A 区域 B.为专用标志 C.属于 B 区域 D.为左侧标

3607. 利用中版《潮汐表》计算附港高潮高时，能够首先在“差比数和潮信表”中查取到：I、主港高潮高；II、主港名称；III、主、附港平均海面；IV、潮时差；V、潮高差；VI、主、附港季节改正 A.II~IV、VI B.II~VIC.I~VID.I~V

3608. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，不正确的是：A.垂直波束越大，干扰越强 B.脉冲宽度越窄，干扰越强 C.天线转速越慢，干扰越强 D.天线高度越高，干扰越强

3609. 利用中版《潮汐表》计算附港高潮高时，能够首先在“差比数和潮信表”中查取到：I、主港高潮高；II、主港名称；III、主、附港平均海面；IV、潮时差；V、潮高差；VI、主、附港季节改正 A.II~IV、VI B.I~VIC.II~VID.I~VI

3610. 我国某主港某日高潮潮高为 4.2m，某附港潮差比为 1.30，改正值 +14cm，则该附港的高潮潮高为：A.5.32m B.5.60m C.5.46m D.6.68m

3611. 下列哪条曲线可能不是恒向线？A.赤道 B.等纬圈 C.子午圈 D.任意大圆

3612. 本船雷达天线海面以上高度 16 米，前方有半径为 2 海里的圆形小岛，四周低，中间为山峰，海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时，雷达荧光屏上该岛回波的内缘（离船最近处）对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰与岸线间的某处 B.山峰 C.离船最近的岸线 D.离船最远处的岸线

3613. 某海图基准比例尺  $C=1:750000$ （基准纬度  $45^{\circ}S$ ），若该纬线上  $110^{\circ}W$  经线处局部比例尺为  $C_1$ ， $120^{\circ}W$  经线处局部比例尺为  $C_2$ ， $130^{\circ}W$  经线处局部比例尺为  $C_3$ ，则：A. $C_3 > C_2 > C_1$  B. $C_2=2(C_1+C_3)$  C. $C_1 > C_2 > C_3$  D. $C_1=C_2=C_3$

3614. 某轮从  $(10^{\circ}30' S, 115^{\circ}30' E)$  航行到  $(20^{\circ}30' S, 130^{\circ}30' E)$ ，则应驶的恒向线航向为：A.304° B.124° C.055° D.235°

3615. 通过地心且垂直于测者铅垂线的平面与天球截得的大圆称为：A.测者真地平圈 B.测者子午圈 C.天赤道 D.东西圈

3616. 在雷达荧光屏上判断是否是二次扫描回波的方法是: A.适当改变增益 B.进一步调谐 C.改变量程 D.改变航向
3617. 利用中版《潮汐表》计算附港高潮高时,能够首先在“差比数和潮信表”中查取到: I、主港高潮高; II、主港名称; III、主、附港平均海面; IV、潮时差; V、潮高差; VI、主、附港季节改正 A. II~IV、VI B. II~VIC. I~VD. I~VI
3618. 当船舶机动航行的纬度\_\_\_\_\_时,陀螺罗经不产生第一类冲击误差。A.低于设计纬度 B.在赤道附近 C.等于设计纬度 D.高于设计纬度
3619. 关于大洋航行说法正确的是: A.大洋可航水域充足,对推算船位不作要求 B.由于大洋航行时间长,一般不使用计程仪 C.大洋可航水域充足,对罗经误差不作要求 D.大洋航行应每天利用太阳出没或低高度各测一次罗经差
3620. 下述有关回声测深仪的说法中,不正确的是: A.风浪大,船舶摇摆剧烈时将无法进行测深 B.测深仪的最小测量深度取决于发射脉冲宽度 C.船舶长期停泊,应每隔半个月对测深仪通电一次 D.浅水测深时,应以回波信号带的后沿读出水深
3621. 英版海图底质注记中,缩写“soM”表示: A.软泥 B.粘土 C.淤泥 D.贝壳
3622. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。A.  $360^{\circ}$  B.  $360^{\circ} + 53'$  .8C.  $360^{\circ} + 66'$  .6D.  $360^{\circ} + 59'$  .14
3623. 英版海图图式中,灯质缩写“iso”表示: A.明暗光 B.等明暗光 C.混合联闪光 D.联闪光
3624. 北部湾属于正规日潮,其特点是: A.在半个朔望月中,日潮的总天数不超过7天 B.在半个朔望月中,日潮的总天数超过7天 C.在半个朔望月中,日潮的天数连续超过7天 D.在半个朔望月中,半日潮的天数连续超过7天
3625. 表示海图比例尺的常用方法有: I、数字比例尺; II、直线比例尺; III、文字比例尺 A. I、II、III B. I、II C. II、III D. I、III
3626. 搜救雷达应答器的信号在雷达荧光屏上是: A.在应答器位置后一串编码脉冲信号 B.在应答器方向上呈一串等间隔短划信号,布满整个扫描线 C.在应答器位置后一串(6个)等间隔短划信号,总长度6公里 D.在应答器位置后一串(至少12个)等间隔短划信号,总长度约8海里
3627. 关于雷达上多次反射回波的说法中,错误的是\_\_\_\_\_。A.相邻的真回波与假回波之间的距离间隔近似相等 B.真回波与假回波的强度不同 C.真回波与假回波方位一致 D.真回波位于假回波的外侧
3628. 航向为  $090^{\circ}$  时,恒向线与\_\_\_\_\_重合。A.等纬圈 B.赤道 C.子午圈 D.格林子午圈
3629. 英版海图图式中,缩写“Q”表示: A.间断超快闪光 B.连续超快闪光 C.连续快闪光 D.连续甚快闪光
3630. 六分仪测物标垂直角求距离,什么原因使得物标的高度(H)、测者距物标的距离(D)、测者眼高(e)间必须满足  $D \gg H > e$  的条件? A.实际测得的物标垂直角 $\beta$ 代替公式中的垂直角 $\alpha$  B.克服蒙气差的影响 C.克服视差的影响 D.六分仪本身精度的要求
3631. 一个平太阳日等于天球旋转\_\_\_\_\_所经历的时间间隔。A.  $360^{\circ} + 53'$  .8B.  $360^{\circ} + 66'$  .6C.  $360^{\circ}$  D.  $360^{\circ} + 59'$  .14

3632. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_, 且剩磁\_\_\_\_\_。A.不易; 小 B.不易; 大 C.容易; 小 D.容易; 大
3633. 在 GPS 卫星导航系统中, TDOP 为: A.时钟偏差因子 B.精度几何因子 C.高程精度几何因子 D.三维位置精度几何因子
3634. 罗经点方向 SSW 换算成圆周方向为: A.202° .5B.191° .25C.247° .5D.213° .75
3635. 航行中船舶一般是用\_\_\_\_\_测定航速的。A.绝对计程仪 B.GPSC.雷达 D.相对计程仪
3636. 某船真航向 240°, 测得某物标真方位 030°, 则该物标的相对方位(舷角)为: A.150° B.210° C.030° D.150° 左
3637. 某轮相对计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ ,  $L_1=110'$  .5, 船速 16kn, 顺风顺流航行, 流速 3kn, 风使船增速 1.5kn, 2h 后计程仪读数  $L_2$  为: A.142' .5B.145' .5C.151' .5D.148' .5
3638. 实际测得的物标垂直角 $\beta$  与公式中的垂直角 $\alpha$  不等的主要原因是: A.船舶摇摆的影响 B.吃水的影响 C.六分仪的观测误差 D.测者具有一定的眼高
3639. 某轮计划由 23° 10' .2N, 106° 26' .5W, 航行到 52° 55' .0N, 173° 00' .0E, 则该轮的大圆始航向为: A.319° B.311° C.049° D.041°
3640. “春季星空”是以赤经等于\_\_\_\_\_为中心线展开的星空。A.90° B.180° C.270° D.0°
3641. 由于光点的影响, 会产生测方位的误差, 该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离成正比 B.回波离屏幕中心越近, 误差越小 C.与回波离屏幕中心的距离没有关系 D.回波离屏幕中心越远, 误差越小
3642. 真航向是\_\_\_\_\_。A.真北和陀螺北之间的夹角 B.真北和航向线之间的夹角 C.陀螺北和航向线之间的夹角 D.真北和方位线之间的夹角
3643. 在北半球, 若两点间的大圆始航向为 045°, 则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.等于 045° B.不一定 C.大于 045° D.小于 045°
3644. 中版《潮汐表》包括下列哪些表? I、主港潮汐预报表; II、潮流预报表; III、调和常数表; IV、差比数和潮信表; V、潮时差与潮高差表 A. I、II、IV B.III、IV、V C.II、III、V D. I、II、III
3645. 表征地球椭球体大小和形状的参数有长半轴  $a$ 、短半轴  $b$ 、扁率  $c$  和偏心率  $e$ , 它们的相互关系是: A. $e^2 = a^2 - b^2$  B. $c = e \cdot a$  C. $e = c/a$  D. $e^2 \approx 2c$
3646. 英版海图图式“Co”表示: A.珊瑚 B.贝壳 C.泥 D.粘土
3647. 关于墨卡托算法的适用范围, 下列哪个说法是错误的? A.墨卡托算法不适用于船舶沿等纬圈航行 B.墨卡托算法适用于船舶跨赤道航行 C.墨卡托算法不适用于船舶在南北方向航行 D.墨卡托算法适用于船舶在任何海区航行
3648. 船舶由西十二时区进入东十二时区船钟应: A.拨慢 1 小时 B.拨快 1 小时 C.不拨 D.指示世界时
3649. 某轮真航向 030°, 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为 113°, 陀螺差 2° E, 则实测风流压

差为：A.  $-5^{\circ}$  B.  $-3^{\circ}$  C.  $+5^{\circ}$  D.  $+3^{\circ}$

3650. 某船航行中发现前方有海图标注，该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A. 东侧 B. 南侧 C. 西侧 D. 北侧

3651. 过浅滩航行需要候潮时，船舶过浅滩最佳时机是在当地：A. 低潮前 1 小时 B. 高潮后 1 小时 C. 高潮前 1 小时 D. 低潮后 1 小时

3652. 某轮真航向  $030^{\circ}$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $117^{\circ}$ ，陀螺差  $2^{\circ} W$ ，则实测风流压差为：A.  $-5^{\circ}$  B.  $+5^{\circ}$  C.  $+3^{\circ}$  D.  $-3^{\circ}$

3653. AIS 用于船舶避碰，可以克服雷达/ARPA\_\_\_\_\_方面的缺陷。A. 假回波 B. 量程 C. 运动模式 D. 显示方式

3654. 船舶由西十二时区进入东十二时区船钟应：A. 指示世界时 B. 拨慢 1 小时 C. 拨快 1 小时 D. 不拨

3655. 夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快(3)5 秒，表明其\_\_\_\_\_存在危险物。A. 北侧 B. 东侧 C. 南侧 D. 西侧

3656. 检查磁罗经的灵敏度是否符合要求，主要是检查：A. 罗盘浮力的大小 B. 罗盘轴帽和轴针间摩擦力的大小 C. 罗盘转动惯量的大小 D. 罗盘磁性的大小

3657. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为  $596mm$ ， $5^{\circ} N$  纬线上  $1'$  经差的图长为  $2mm$ ，B 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为  $298mm$ ，则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为：A. 无法计算 B.  $1mm$  C.  $2mm$  D.  $2 \times \cos 5^{\circ} mm$

3658. 在北半球，若两点间的大圆始航向为  $270^{\circ}$ ，则恒向线航向\_\_\_\_\_。A. 小于  $270^{\circ}$  B. 大于  $270^{\circ}$  C. 等于  $270^{\circ}$  D. 无法确定

3659. 英版潮汐潮流中，流速前的正、负号是指：A. 流速的增加或减少 B. 涨潮流速和落潮流速 C. 涨潮流的流向和落潮流的流向 D. 流速加海流的速度和流速减海流的速度

3660. 中版海图底质注记中，缩写“泥.沙.贝”表示：A. 泥、沙、贝的混合底质，最上层为贝 B. 泥、沙、贝的混合底质，其中主要成分为泥 C. 泥、沙、贝的混合底质，最上层为泥 D. 泥、沙、贝的混合底质，其中主要成分为贝

3661. 沿岸航行选择转向物标时，应选择下列哪个物标？A. 灯船 B. 灯塔 C. 平坦的岬角 D. 浮标

3662. 从新月到上弦，潮差的变化是：A. 逐渐减小 B. 逐渐增大 C. 没有 D. 时大时小

3663. 某纬度圈上有两点，用该纬度上经度  $1'$  长度为单位量取其长度，所得数值为该两点间的\_\_\_\_\_，用该纬度处纬度  $1'$  长度为单位量取其距离，所得数值为该两点\_\_\_\_\_。A. 东西距，实际距离 B. 东西距，经差 C. 经差，纬差 D. 经差，东西距

3664. 安许茨 20 型陀螺罗经通常每\_\_\_\_\_年需更换一次支承液体。A. 4 B. 1 C. 2 D. 3

3665. 某点地理纬度的度量方法是：A. 自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0 \sim 180^{\circ}$  B. 自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0 \sim 90^{\circ}$  C. 自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围  $0 \sim 180^{\circ}$  D. 自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围  $0 \sim 90^{\circ}$

3666. 采用方位避险,如所选避险物标和危险物同在航线左侧,且避险物标位于危险物前方,避险方位为  $060^\circ$ ,陀罗差  $2^\circ E$ ,则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测真方位  $058^\circ$  B.实测陀罗方位  $062^\circ$  C.实测陀罗方位  $060^\circ$  D.实测真方位  $062^\circ$
3667. 对雷达波反射性能较好的物标形状为: A.圆柱形物体 B.平板组成的角反射体 C.锥形物体 D.球形物体
3668. 在狭窄且弯度较大的航道中,常采用的转向方法是: A.平行方位线转向法 B.导标方位转向法 C.利用叠标转向法 D.逐渐转向法
3669. 采用下列不同材料的物体,其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。 A.海水 B.石头 C.金属 D.木质
3670. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时, GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。 A.GPS No fix B.GPS Self Test Error C.DGPS Error D.DOP Error
3671. 船舶不得不进入冰区时,应慢速并且保持船首与冰区边缘成直角驶入,一旦船首进入冰区后,应\_\_\_\_\_以维持船首向和控制船舶运动。 I、速度不变; II、适当加速; III、适当减速 A. II B. I 或 II C. III D. I
3672. 陆标定位时,有远近不等的数个物标分布在船周围,我们在选取时\_\_\_\_\_。 A.应考虑夹角适当,不必考虑物标的远近 B.应远近搭配选用 C.应选用离船远些的物标 D.应选用离船近些的物标,且夹角适当
3673. 主要供船舶在海上航行使用,也可供海洋调查、海洋研究参考使用的海图叫做: A.航行图 B.海区总图 C.参考图 D.港湾图
3674. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.地理纬度 B.地理坐标 C.地理经度 D.两点间的东西距
3675. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行,发现海图上有如下标志,则: A.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船右舷航行 B.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船左舷航行 C.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船右舷航行 D.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船左舷航行
3676. 天文三角形的三个角是: A.天体时角、天体方位角和天体极距 B.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体方位角、天体时角和天体赤纬
3677. 利用海图上的往复潮流资料计算流速,在转流时的流速应为: A.最大流速 B.接近于零 C.平均流速 D.1/2 最大流速
3678. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.DB.CC.AD.B
3679. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示,则标志线①是\_\_\_\_\_。 A.发射零点标志线调整到船舶吃水深度 B.固定深度标志线 C.发射零点标志线 D.水深标志线
3680. GPS 卫星导航仪在定位过程中根据\_\_\_\_\_识别各颗 GPS 卫星。 A.伪码 B.时间顺序 C.频率 D.莫尔斯码呼号
3681. 中版海图新图的出版和发行情况通常刊印在海图的\_\_\_\_\_。 A.海图标题栏内 B.海图图廓的 4 个角上 C.图廓外右下角 D.图廓外下边中间
3682. 某船真航向  $080^\circ$ ,实测风流压差  $+10^\circ$ ,船舶航行到离左舷物标最近时的物标舷角为: A.  $270^\circ$  B.  $080^\circ$  C.  $260^\circ$  D.  $280^\circ$



3683. 中版海图底质注记中, 缩写“泥.沙.贝”表示: A.泥、沙、贝的混合底质, 最上层为贝 B.泥、沙、贝的混合底质, 最上层为泥 C.泥、沙、贝的混合底质, 其中主要成分为泥 D.泥、沙、贝的混合底质, 其中主要成分为贝
3684. 有流无风影响下, 船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差, 就是当时的\_\_\_\_。A.罗经差 B.风压差 C.风流压差 D.流压差
3685. 两距离定位中, 如何判断相交的两点哪一个是观测船位? I、靠近推算船位的点; II、根据物标的大致方位判断; III、根据物标的距离判断; IV、根据之前连续观测的船位的连线 A. I、III、IV B. I、II、IV C. I、II、III、IV D. I、II、III
3686. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_。A.圆柱形物体 B.锥形物体 C.球形物体 D.平板组成的角反射体
3687. 地理坐标的基准线是: I、经线; II、纬线; III、赤道; IV、格林子午线 A. II、III B. I、II C. I、III D. III、IV
3688. 海浪干扰强弱与雷达工作波长的关系为: A.波长越短, 强度越弱 B.波长越长, 强度越弱 C.波长越长, 强度越强 D.强弱与波长无关
3689. 为减小雷达测方位定位误差, 船舶摇摆时, 下述说法\_\_\_\_是错的。A.横摇大时, 尽可能选择测正横方向的物标 B.纵摇大时, 尽可能选择测首尾方向的物标 C.应尽可能选择船舶正平时测量方位 D.船首线宽度应不大于  $0.5^\circ$
3690. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.地理坐标 B.两点间的东西距 C.地理经度 D.地理纬度
3691. 在周日视运动中, 太阳由测者\_\_\_\_起, 向\_\_\_\_所经历的时间间隔称为视时。A.午圈/东 B.子圈/东 C.午圈/西 D.子圈/西
3692. 你船无风无流时船速为 10 节, 现顺风顺流各 2 节, 则电磁计程仪显示的航速应为\_\_\_\_; 多普勒计程仪显示的对地航速应为\_\_\_\_。A.10 节, 14 节 B.10 节, 12 节 C.14 节, 12 节 D.12 节, 14 节
3693. 某船航行中发现前方有海图标注, 该船应该在该灯标的\_\_\_\_通过是安全的。A.北侧 B.东侧 C.南侧 D.西侧
3694. 雷达应答器发射\_\_\_\_编码脉冲。A.ASC 码 B.莫尔斯码 C.ASC II 码 D.格雷码
3695. 当新航线两侧存在航行障碍物时, 宜采用下列哪种转向方法? I、正横转向; II、导标方位转向; III、平行方位线转向 A. I、II B. I、II、III C. I、III D. II、III
3696. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.i+s B.视差 C.蒙气差 D.眼高差
3697. 6 月 22 日, 测者纬度  $\varphi = 30^\circ N$ , 太阳的中天高度等于: A.  $83^\circ 27'$  B.  $60^\circ$  C.  $36^\circ 33'$  D.  $30^\circ$
3698. \_\_\_\_的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。I、S 波段; II、X 波段; III、C 波段 A. III B. I C. II D. I、II、III
3699. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险? A.实测真方位  $058^\circ$  B.实测陀螺方位  $058^\circ$  C.实测陀螺

方位 060° D.实测真方位 062°

3700. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中, 不正确的是: A.天线高度越高, 干扰越强 B.脉冲宽度越窄, 干扰越强 C.天线转速越慢, 干扰越强 D.垂直波束越大, 干扰越强

3701. 由测者午圈起, 沿天赤道向东或向西度量到天体时圈的角度, 从 0° ~180° 计算称为: A.天体半圆地方时角 B.天体圆周方位角 C.天体半圆方位角 D.天体圆周地方时角

3702. 海图作业过程中, 下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.海图作业中存在的方位与距离误差 B.观测陆标得到的船位的经纬度 C.填写航海日志的具体时间 D.所采用的风和流的资料

3703. 远离海岸航行, 应充分利用测天定位, 在正常情况下, 每昼夜至少有\_\_\_\_\_个测天船位。A.2B.3C.4D.1

3704. GPS 卫星导航系统测速原理核心问题讲的是测\_\_\_\_\_求速度。A.伪距离差 B.多普勒频移积分值 C.多普勒频移 D.伪距离

3705. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_\_。A.海水 B.石头 C.木质 D.金属

3706. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成 15°, 第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成 30°, 且两次观测之间的航程为 14 海里, 则船与物标 M 正横时的距离为: A.28n mile B.7n mile C.14n mile D.12n mile

3707. 采用物标正横转向法, 应选择\_\_\_\_\_附近, 转向\_\_\_\_\_侧的孤立、显著的物标作为转向物标。A.航线, 异名 B.转向点, 同名 C.转向点, 异名 D.航线, 同名

3708. 岛礁区航行, 利用物标“串视”导航, 实际是要求船舶航行过程中保持\_\_\_\_\_。A.物标的方位不变 B.船舶的航向不变 C.方位与航向都变化 D.方位与航向都不变

3709. \_\_\_\_\_的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。I、S 波段; II、X 波段; III、C 波段 A.III B. I C. II D. I、II、III

3710. 航行中船舶一般是用\_\_\_\_\_测定航速的。A.GPS B.雷达 C.相对计程仪 D.绝对计程仪

3711. 英版海图净空高度起算面可能是: I、平均大潮高潮面; II、平均高高潮面; III、平均海面 A.II、III B. I、II、III C. I、II D. I、II

3712. 拟定大圆航线时, 确定各分点之间间隔的一般原则为: I、每隔经差 5° /10° 取一分点; II、每隔经差 10° /20° 取一分点; III、每隔约一昼夜航程取一分点 A. I、II B. I、III C. I、II、III D. II、III

3713. 海图上某地往复流箭矢上标注的一个数字是: A.小潮日的最大流速 B.平均流速 C.大潮日的最大流速 D.大潮日和小潮日流速的平均值

3714. 航迹绘算法是根据什么资料在海图上作图, 画出推算航迹和定位的? A.航向、航程和气象资料 B.航向、航程和风流资料 C.方位、航程和气象资料 D.航向、方位、距离和风流资料

3715. 某轮沿某叠标线航行, 图示叠标方位为 180°, 罗经航向 357°, 罗经差 -2°, 则风流压差为: A.-2° B.+5° C.-5° D.+2°

3716. 下列选项哪些是光栅扫描海图 (Raster charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. I C. I、II D. III、IV

3717. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况 B.航程最短, 不一定航时最省 C.应尽可能使船舶一路顺流 D.应尽可能使船舶一路顺风

3718. 解决航海实际问题时, 将地球形状视为圆球体的有: I、定义地理坐标; II、定义海里; III、绘制简易墨卡托海图; IV、航迹计算中的平均纬度算法; V、航迹计算中的墨卡托算法; VI、设计大圆航线 A. III、IV、V、VI B. II、III、IV、VI C. III、IV、VI D. I、II、III、IV、VI

3719. 一般情况下, 船舶在冰区航行, 当有破冰船引航时, 航速通常由\_\_\_\_\_指定。I、破冰船; II、本船; III、两船协商 A. I B. II C. I 或 II D. III

3720. 中版海图和航标表所标灯塔射程与下列哪项因素无关? A.测者实际眼高 B.灯高 C.灯光强度 D.地面曲率

3721. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.大气衰减 B.欠折射 C.超折射 D.雷达波束发生绕射

3722. 英版海图图式“ ”表示\_\_\_\_\_。A.建筑物的高程 B.建筑物基部到建筑物顶部的高度 C.高程基准面到建筑物基部的高度 D.高程基准面到建筑物顶部的高度

3723. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N$ ,  $106^{\circ} 26' .5W$ , 航行到  $52^{\circ} 55' .0N$ ,  $173^{\circ} 00' .0E$ , 则该轮的大圆始航向为: A.  $041^{\circ}$  B.  $319^{\circ}$  C.  $311^{\circ}$  D.  $049^{\circ}$

3724. 半圆方向  $150^{\circ} SW$  换算成圆周方向为: A.  $300^{\circ}$  B.  $240^{\circ}$  C.  $210^{\circ}$  D.  $330^{\circ}$

3725. 天体上中天时, 其地方时角等于\_\_\_\_\_, 半圆方位角等于\_\_\_\_\_, 位置角等于\_\_\_\_\_。A.  $180^{\circ} / 0^{\circ} / 180^{\circ}$  B.  $0^{\circ} / 180^{\circ} / 180^{\circ}$  C.  $0^{\circ} / 0^{\circ} / 0^{\circ}$  D.  $0^{\circ} / 180^{\circ} / 0^{\circ}$

3726. 海图上所标比高是指: A.高程基准面至物标顶端的高度 B.物标基部地面至其顶端的高度 C.海底至物标顶端的高度 D.高程基准面至物标基部地面的高度

3727. 某轮  $TC265^{\circ}$ , 测得某灯塔  $CB237^{\circ}$ , 罗经差  $1^{\circ} .5$  航行 10n mile 后, 又测得该灯塔  $TB220^{\circ}$ , 试问船与该灯塔正横时距离为: A. 13.2n mile B. 12n mile C. 10n mile D. 15n mile

3728. AIS Class C 表示的是: A.基站 B.其他船载自动识别系统 C.搜救飞机及直升机用 AIS D.通用船载自动识别系统

3729. 某轮计划由  $12^{\circ} 00' .0N$ ,  $83^{\circ} 41' .0W$  航行到  $74^{\circ} 29' .8N$ ,  $19^{\circ} 12' .5E$ , 则该轮的大圆始航向为: A.  $15^{\circ}$  B.  $015^{\circ}$  C.  $75^{\circ}$  D.  $075^{\circ}$

3730. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.视差 B.眼高差 C.蒙气差 D.  $i+s$

3731. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成  $15^{\circ}$ , 第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成  $30^{\circ}$ , 且两次观测之间的航程为 14 海里, 则船与物标 M 正横时的距离为: A. 14n mile B. 7n mile C. 28n

mileD.12n mile

3732. 船舶对水航速  $V_L$ ，对地航速  $V_G$ ，船速  $V_E$ ，如果  $V_G < V_L < V_E$ ，则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下。A.顺风顺流 B.顺风顶流 C.顶风顶流 D.顶风顺流
3733. “高潮间隙”是指\_\_\_\_\_。A.两次高潮的时间间隔 B.从月中天到当天第一个高潮时的时间间隔 C.高潮与低潮的时间间隔 D.从满月到大潮高潮时的时间间隔
3734. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.天极 B.天顶和天底 C.E 点和 W 点 D.N 点和 S 点
3735. 某轮排水量 15000t，以船速 14kn 航行一天，燃油耗油 30t，在中途港加载 1000t 后，船舶仍以 14kn 速度航行，则每日燃油消耗量是多少？ A.31.3t B.31.9t C.33.3t D.32.7t
3736. 在不同的墨卡托海图上，同一纬度的纬度渐长率\_\_\_\_\_。A.不一定，取决于 1 赤道里的长度 B.相等 C.在比例尺小的海图上高 D.在比例尺大的海图上高
3737. 天体周日视运动的原因是：A.地球自转而产生的天体相对运动的现象 B.地球绕太阳公转的结果 C.天体绕地球运动的结果 D.天体绕太阳公转的结果
3738. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.格雷码 B.ASC 码 C.ASC II 码 D.莫尔斯码
3739. 起航点  $35^\circ S$ ， $120^\circ E$ ，到达点  $35^\circ S$ ， $150^\circ E$ ，两点间大圆航线所经过的纬度\_\_\_\_\_。A.大于  $35^\circ S$  B.无法确定 C.小于  $35^\circ S$  D.等于  $35^\circ S$
3740. GPS 导航仪日常关机后，再次启动时发现导航仪显示的船位错误，并长时间不进行更新，此时应该\_\_\_\_\_。A.关闭 GPS 导航仪后，再重新开机 B.正确设定 GPS 初始船位 C.更换导航仪内部的电池 D.清除内部历书，进行冷启动
3741. 灯质“AIFIRW”表示：A.闪光灯有红光弧和白光弧 B.闪白光和闪红光 C.互光灯，一个周期内红、白交替发光，常明不灭 D.一个周期内交替闪一次红光和一次白光
3742. 雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于\_\_\_\_\_。I、物标的实际距离；II、物标到间接反射体的距离；III、间接反射体到天线的距离 A. II+III B. I+II+III C. I+II D. I+III
3743. 罗经点方向 NNW 换算成圆周方向为：A. $337^\circ$  B. $326^\circ$  C. $292^\circ$  D. $303^\circ$  E. $75^\circ$
3744. 视频中显示的标志是\_\_\_\_\_。(点击放大) A.方位标 B.专用标 C.孤立危险物标 D.安全水域标
3745. 关于水流，以下正确的是：I、流向是指流的来向；II、流向是指流的去向；III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、II、III B. I、II C. II、III D. I、III
3746. 下列说法中正确的是\_\_\_\_\_。A.不同的大地坐标系，但地理坐标是一样的 B.因采用的大地坐标系不同，同一地点在不同版本的海图中经纬度可能不一致 C.无论使用什么样的海图，GPS 中显示的船位与海图中的位置是完全一致的 D.各国采用的大地坐标系不同，主要考虑地球椭球体参数的精度问题
3747. 多普勒计程仪是应用多普勒效应进行测速和累计航程的，当超声波声源与接收者相互靠近时，接收者接收到的声波频率与声源频率相比\_\_\_\_\_。A.无影响 B.变小 C.相等 D.变大

3748. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中, 正确的是\_\_\_\_\_。A. 荧光屏越大, 方位扩展就越大 B. 远处回波扩展的实际距离大 C. 近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 D. 荧光屏越大, 方位扩展就越小
3749. 航向正东, 受北风、北流影响, 则风压差 $\alpha$  和流压差 $\beta$  为: A.  $\alpha < 0, \beta < 0$  B.  $\alpha < 0, \beta > 0$  C.  $\alpha > 0, \beta > 0$  D.  $\alpha > 0, \beta < 0$
3750. 夜间由海上驶离我国沿海某港口, 发现前方有一红色混合联闪光灯浮, 表明: A. 该标为推荐航道左侧标, 应将其置于本船左侧通过 B. 该标为推荐航道左侧标, 应将其置于本船右侧通过 C. 该标为推荐航道右侧标, 应将其置于本船右侧通过 D. 该标为推荐航道右侧标, 应将其置于本船左侧通过
3751. 明礁是指\_\_\_\_\_。A. 深度基准面适淹的礁石 B. 平均大潮高潮时露出的孤立岩石 C. 平均大潮高潮面下, 深度基准面以上的孤立岩石 D. 深度基准面以下的孤立岩石
3752. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $230^\circ$ , 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标陀螺方位  $051^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则该轮应: A. 无法确定 B. 保持原航向 C. 向右调整航向 D. 向左调整航向
3753. 英版海图图式中, 缩写“PD”是指: A. 对危险物的位置有怀疑 B. 危险物的位置未经精确测量 C. 对礁石、浅滩等的存在有疑问 D. 深度可能小于已注明的水深注记
3754. 某轮罗航向  $060^\circ$ , 磁差  $3^\circ E$ 、自差  $2^\circ E$ , 则右正横处物标的磁方位是: A.  $150^\circ$  B.  $155^\circ$  C.  $149^\circ$  D.  $152^\circ$
3755. 船舶驾驶台中的主机转速与船速对照表, 是在下列哪种情况下进行测定的? I、船舶满载; II、船舶半载; III、船舶压载 A. I、II、III B. I、II C. I、III D. II、III
3756. 某轮吃水 10 米, 测深时潮高 6 米, 测深仪读数 21 米, 当时的实际水深为: A. 31 米 B. 37 米 C. 25 米 D. 5 米
3757. 下列行星中, 离地球最远且可供航海定位的是: A. 土星 B. 木星 C. 火星 D. 金星
3758. 中国沿海某半日潮港, 涨潮流箭矢上标注  $4kn$ , 则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为: A.  $4kn$  B.  $3kn$  C.  $2kn$  D.  $1kn$
3759. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为  $-0150$ , 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A. 1328 B. 1342 C. 1003 D. 0948
3760. 英版《潮汐表》有以下哪些索引? I、主港索引; II、附港索引; III、地理索引; IV、关键词索引 A. I、III B. I、II、IV C. I、II、III D. II、III
3761. 为减小雷达测方位定位误差, 船舶摇摆时, 下述说法\_\_\_\_\_是错的。A. 船首线宽度应不大于  $0.5^\circ$  B. 应尽可能选择船舶正平时测量方位 C. 纵摇大时, 尽可能选择测首尾方向的物标 D. 横摇大时, 尽可能选择测正横方向的物标
3762. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物后方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ E$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? I、实测陀罗方位  $060^\circ$ ; II、实测陀罗方位  $058^\circ$ ; III、实测真方位  $062^\circ$  A. II、III B. I~III C. I、II D. I、III
3763. 明礁是指\_\_\_\_\_。A. 深度基准面适淹的礁石 B. 平均大潮高潮时露出的孤立岩石 C. 平均大潮高潮面下, 深度基准面以上的孤立岩石 D. 深度基准面以下的孤立岩石



3764. 下列哪些因素能影响风压差的大小? I、船型; II、风速; III、风舷角; IV、吃水; V、海流 A. II~V B. I~III, V C. I~IV D. I~V

3765. 某轮顺流航行, 船速 15 节, 流速 2 节, 2 小时后相对计程仪读数差为 32' .0, 计程仪改正率 -10%, 则该轮对水航程为: A. 24' .8 B. 32' .8 C. 28' .8 D. 35' .2

3766. 船舶驾驶台中的主机转速与船速对照表, 是在下列哪种情况下进行测定的? I、船舶满载; II、船舶半载; III、船舶压载 A. I、II、III B. I、II C. I、III D. II、III

3767. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中, 正确的是\_\_\_\_。A. 荧光屏越大, 方位扩展就越大 B. 远处回波扩展的实际距离大 C. 近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 D. 荧光屏越大, 方位扩展就越小

3768. GPS 导航仪日常关机后, 再次启动时发现导航仪显示的船位错误, 并长时间不进行更新, 此时应该\_\_\_\_。A. 关闭 GPS 导航仪后, 再重新开机 B. 正确设定 GPS 初始船位 C. 更换导航仪内部的电池 D. 清除内部历书, 进行冷启动

3769. 潮差比是\_\_\_\_之比。A. 主港潮差与附港潮差 B. 附港最大潮差与主港最大潮差 C. 附港平均潮差与主港平均潮差 D. 主港平均潮差与附港平均潮差

3770. 恒向线在地面的形状可能是: I、子午线; II、球面螺旋线; III、等纬圈 A. I、III B. I、II C. II、III D. I~III

3771. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I~IV B. I~V C. II、III、IV D. I、II、IV、V

3772. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_。A. 圆柱形物体 B. 锥形物体 C. 球形物体 D. 平板组成的角反射体

3773. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物后方, 避险方位为  $060^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ$  E, 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? I、实测陀罗方位  $060^\circ$ ; II、实测陀罗方位  $058^\circ$ ; III、实测真方位  $062^\circ$  A. II、III B. I~III C. I、II D. I、III

3774. 船舶对水航速  $V_L$ , 对地航速  $V_G$ , 船速  $V_E$ , 如果  $V_G < V_L < V_E$ , 则船舶航行在\_\_\_\_的情况下。A. 顺风顺流 B. 顺风顶流 C. 顶风顶流 D. 顶风顺流

3775. 某船由  $45^\circ$  S,  $12^\circ$  W 起航, 航行进入东半球, 航程不超过 1500 海里, 则该船经差的方向为: A. 西 B. 东、西均可 C. 东 D. 无法判断

3776. 船舶不得不进入冰区时, 应慢速并且保持船首与冰区边缘成直角驶入, 一旦船首进入冰区后, 应\_\_\_\_以维持船首向和控制船舶运动。I、速度不变; II、适当加速; III、适当减速 A. I 或 II B. I C. II D. III

3777. 光栅海图是一种\_\_\_\_。A. 有边界的电子海图 B. 无边界的电子海图 C. 覆盖全球的电子海图 D. 可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图

3778. 某船真航向  $240^\circ$ , 测得某物标真方位  $080^\circ$ , 则该物标的相对方位(舷角)为: A.  $220^\circ$  B.  $160^\circ$  C.  $160^\circ$  右 D.  $160^\circ$  左

3779. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I~IV B. I~V C. II、III、IV D. I、II、IV、V

3780. 航海学中的地球形状是指：A.地球圆球体 B.地球椭圆体 C.大地水准面围成的几何体 D.地球自然表面围成的几何体
3781. 航行在冰区的船舶应注意：I、尽量在下风方向接近冰区；II、尽量选择冰块凹陷处进入；III、用慢速，直角驶进；IV、提高船速，小角度进入 A. I、II B. I、II、III C. I、II、IV D. II、III
3782. 某船 TC356°，1025 测得某灯塔 TB022° .5，无风流影响，若采用特殊移线定位欲使灯塔正横距离等于两次观测之间的航程，则第二次观测方位应为：A.045° B.056° C.041° D.086°
3783. 某纬度圈上有两点，用该纬度上经度 1' 长度为单位量取其长度，所得数值为该两点间的\_\_\_\_\_，用该纬度处纬度 1' 长度为单位量取其距离，所得数值为该两点\_\_\_\_\_。A.东西距，经差 B.经差，纬差 C.经差，东西距 D.东西距，实际距离
3784. 在大圆海图上，下列哪个不是直线？A.任意等纬圈 B.任意大圆 C.任意子午线 D.赤道
3785. 某船接近某入口航道，发现海图上有一标志，该船应将该标置于\_\_\_\_\_通过。A.任意一舷 B.远离该标 C.左舷 D.右舷
3786. 过东、西两点的垂直圈称为：I、子午圈；II、卯酉圈；III、东西圈 A. I、II、III B. II、III C. I、II D. I、III
3787. 已知主港高潮时为 1633，且主附港时差资料见下表，则对应该主港低潮时的附港潮时差为：  
A.0012B.0025C.-0012D.-0025
3788. 真航向是\_\_\_\_\_。A.真北和方位线之间的夹角 B.陀螺北和航向线之间的夹角 C.真北和陀螺北之间的夹角 D.真北和航向线之间的夹角
3789. 加入 VTS 监管水域的船舶应向 VTS 中心提供\_\_\_\_\_等信息。A.航道交通流量和通航环境情况 B.航区气温、气压、能见度方面的水文气象 C.船舶航行动态、进（出）港目的、载货情况、人员状况 D.航行计划、船舶保安计划
3790. 某船顺风顺流航行，船速 14 节，流速 1 节，2 小时后相对计程仪读数差为 31' .0，计程仪改正率  $L=+5\%$ ，则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。A.34.6B.36.6C.35.0D.32.6
3791. 英版海图净空高度起算面可能是：I、平均大潮高潮面；II、平均高高潮面；III、平均海面 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II
3792. 船舶航行时，雷达选择对水真运动显示方式，荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是：A.同向船 B.水上漂浮物 C.同向同速船 D.小岛等静止的物标
3793. 为减小雷达测方位定位误差，船舶摇摆时，下述说法\_\_\_\_\_是错的。A.船首线宽度应不大于 0.5° B.横摇大时，尽可能选择测正横方向的物标 C.应尽可能选择船舶正平时测量方位 D.纵摇大时，尽可能选择测首尾方向的物标
3794. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.方位定位时物标的真方位 B.船位差的方向和距离 C.船舶与危险物之间的距离 D.推算船位的误差
3795. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于：A.外补偿法 B.力矩补偿法 C.电磁补偿法 D.内补偿法

3796. 沿岸航行确定离岸距离时, 下列哪个因素可不必考虑? A.船舶操纵性能 B.航程的长短 C.定位的难易 D.本船货载情况
3797. 某船真航向  $300^\circ$ , 测得某物标真方位  $350^\circ$ , 则该物标的相对方位(舷角)为: A. $50^\circ$  右 B. $50^\circ$  左 C. $350^\circ$  D. $290^\circ$  右
3798. 某轮顺流航行, 船速 15 节, 流速 2 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $32' .0$ , 计程仪改正率  $-10\%$ , 则该轮对水航程为: A. $28' .8$ B. $24' .8$ C. $32' .8$ D. $35' .2$
3799. 在一个周期内连续熄灭两次或两次以上, 明长于暗的灯质为: A.等明暗光 B.联明暗光 C.互光 D.明暗光
3800. 雷达应答器发射\_\_\_\_\_编码脉冲。A.格雷码 B.莫尔斯码 C.ASC 码 D.ASC II 码
3801. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I ~ IV B. I ~ V C. II、III、IV D. I、II、IV、V
3802. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.i+s B.眼高差 C.视差 D.蒙气差
3803. 多普勒计程仪是应用多普勒效应进行测速和累计航程的, 当超声波声源与接收者相互靠近时, 接收者接收到的声波频率与声源频率相比\_\_\_\_\_。A.变大 B.相等 C.无影响 D.变小
3804. 明礁是指\_\_\_\_\_。A.深度基准面以下的孤立岩石 B.平均大潮高潮面下, 深度基准面以上的孤立岩石 C.平均大潮高潮时露出的孤立岩石 D.深度基准面适淹的礁石
3805. 某船由  $45^\circ S, 12^\circ W$  起航, 航行进入东半球, 航程不超过 1500 海里, 则该船经差的方向为: A.无法判断 B.东 C.西 D.东、西均可
3806. 起航点  $35^\circ S, 120^\circ E$ , 到达点  $35^\circ S, 150^\circ E$ , 两点间大圆航线所经过的纬度\_\_\_\_\_。A.无法确定 B.大于  $35^\circ S$  C.等于  $35^\circ S$  D.小于  $35^\circ S$
3807. 高斯投影, 即高斯-克吕格投影, 其投影方式为\_\_\_\_\_。A.圆柱投影 B.条件投影 C.平面投影 D.圆锥投影
3808. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.平板组成的角反射体 B.锥形物体 C.圆柱形物体 D.球形物体
3809. 本船雷达天线海面以上高度 16 米, 前方有半径为 2 海里的圆形小岛, 四周低, 中间为山峰, 海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时, 雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰与岸线间的某处 B.山峰 C.离船最近的岸线 D.离船最远处的岸线
3810. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于: A.外补偿法 B.力矩补偿法 C.电磁补偿法 D.内补偿法
3811. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示, 则标志线①是\_\_\_\_\_。A.发射零点标志线调整到船舶吃水深度 B.水深标志线 C.发射零点标志线 D.固定深度标志线
3812. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.N 点和 S 点 B.天极 C.天顶和天底 D.E 点和 W 点

3813. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I~IV B. I~V C. II、III、IV D. I、II、IV、V

3814. 夜间由海上驶离我国沿海某港口,发现前方有一红色混合联闪光灯浮,表明: A.该标为推荐航道左侧标,应将其置于本船左侧通过 B.该标为推荐航道右侧标,应将其置于本船右侧通过 C.该标为推荐航道左侧标,应将其置于本船右侧通过 D.该标为推荐航道右侧标,应将其置于本船左侧通过

3815. 目前世界各授时台播发无线电对时时号,它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第II卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A. I、II B. II、III C. II、III、IV D. I、II、III

3816. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。 A.等于该图的最高纬度 B.可能不在该图内 C.等于该图的最低纬度 D.等于该图的平均纬度

3817. 一年中视太阳日的长短逐日不一致的主要原因是: A.地球自转 B.地球公转的速度不均匀 C.地球自转的速度不均匀 D.地球公转

3818. A船位于(00°, 170° E), B船位于(00°, 155° W)处,如果A船航向060°, B船航向235°,则A船处在B船的什么舷角上? A.35°右 B.大于035° C.30°右 D.60°右

3819. 下列哪些内容是航海员使用海图时应注意的问题? I、首先改正大比例尺海图; II、航线避开海图空白处; III、及时改正航行警告; IV、新购置的海图资料不一定最新; V、出版国家 A. I~V B. I~IV C. I、II、IV、V D. II、III、IV

3820. 观测船位记入航海日志时,应记入\_\_\_\_\_。 I、观测者姓名; II、时间; III、物标名称; IV、经纬度; V、有关读数及改正量; VI、观测方法 A. I~V B. I~VI C. II~IV D. II、III、V

3821. 某船接近某入口航道,发现海图上有一标志,该船应将该标置于\_\_\_\_\_通过。 A.任意一舷 B.远离该标 C.左舷 D.右舷

3822. 罗经点方向N/E换算成圆周方向为: A.79° .25 B.348° .75 C.011° .25 D.11° .25

3823. 我船航向000°,某船位于我船左舷10°,距离5海里,若该船航向为200°,两船保向保速,则5分钟后,该船位于我船舷角(半圆法度量)\_\_\_\_\_。 A.增大 B.减小 C.不变 D.不确定

3824. 我国某主港某日高潮潮高为4.2m,某附港潮差比为1.30,改正值+14cm,则该附港的高潮潮高为: A.5.46m B.5.32m C.5.60m D.6.68m

3825. 半圆方向150° SW换算成圆周方向为: A.300° B.330° C.240° D.210°

3826. 天文三角形的三个角是: A.天体时角、天体方位角和天体极距 B.天体方位角、天体时角和天体赤纬 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角

3827. 采用方位避险,如所选避险物标和危险物同在航线左侧,且避险物标位于危险物后方,避险方位为060°,陀罗差2° E,则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? I、实测陀罗方位060°; II、实测陀罗方位058°; III、实测真方位062° A. I、III B. I、II C. I~III D. II、III

3828. 下列行星中，离地球最远且可供航海定位的是：A.火星 B.木星 C.土星 D.金星
3829. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.AB.CC.BD.D
3830. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.右侧 B.任意一侧 C.左侧 D.远离该标
3831. 某轮船速 16kn，航行 2h 后相对计程仪读数差为 30' .0，计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ ，已知该轮实际航程为 32n mile，则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.无风无流 B.顶流顺风 C.顶风顺流 D.顶风顶流
3832. 关于大洋航行说法正确的是：A.接近海岸时由于物标稀少，不必担心物标识别有误 B.要重视罗经工作状态，注意磁罗经与陀螺罗经的比对 C.大洋航行最好用主机转速估算航程，不必使用计程仪 D.大洋中由于没有物标，可以间隔瞭望
3833. 某船 TC356°，1025 测得某灯塔 TB022° .5，无风流影响，若采用特殊移线定位欲使灯塔正横距离等于两次观测之间的航程，则第二次观测方位应为：A.045° B.056° C.086° D.041°
3834. 英版潮汐潮流中，关于流速前正、负号的说法中正确的是：I、正号一般代表涨潮流向；II、负号一般代表落潮流向；III、正负号代表的具体流向在表中有说明 A.II、III B.I、II、III C.I、II D.I、III
3835. 关于水流，以下正确的是：I、流向是指流的来向；II、流向是指流的去向；III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A.I、III B.I、II、III C.I、II D.II、III
3836. 某船由 45° S，12° W 起航，航行进入东半球，航程不超过 1500 海里，则该船经差的方向为：A.东 B.无法判断 C.西 D.东、西均可
3837. 把一定时间内测得的几个观测船位，用平差的方法以直线“连接”，该直线的方向与真航向之差即为风流压差，这种测定风流压差的方法为：A.正横方位法 B.连续定位法 C.雷达观测法 D.叠标导航法
3838. 在用六分仪测物标垂直角求距离时，如果物标的高度 (H)、测者距物标的距离 (D)、测者眼高(e)和物标垂足到岸水线的距离 (d) 满足： $D \gg H > e$  和  $H > d$ ，则测距误差\_\_\_\_\_。A. $< e$  B. $< 2e$  C. $> 3e$  D. $< 3e$
3839. 英版海图图式“”表示：A.部分船体露出深度基准面的沉船 B.干出沉船 C.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 D.深度不明的水下沉船
3840. 小潮差是指相邻的\_\_\_\_\_之差。A.大潮高潮潮高与大潮低潮潮高 B.小潮高潮潮高与小潮低潮潮高 C.大潮高潮潮高与小潮低潮潮高 D.小潮高潮潮高与大潮低潮潮高
3841. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.海图作业中存在的方位与距离误差 B.观测陆标得到的船位的经纬度 C.填写航海日志的具体时间 D.所采用的风和流的资料
3842. 有流无风影响下，船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差，就是当时的\_\_\_\_\_。A.流压差 B.风压差 C.罗经差 D.风流压差
3843. 沿岸航行，大船的航线应设计在\_\_\_\_\_。I、10m 等深线以外；II、20m 等深线以外；III、水深大于吃水的海区 A.II、III B.I C.II D.III



3844. AIS 可以用于船与船之间的\_\_\_\_\_。 I、识别； II、监视； III、避碰； IV、定位； V、通信 A. I~IV B. I、III、IV C. I~V D. I~III
3845. 某船真航向为  $000^{\circ}$ ，海区内北风 6 级，则风舷角为： A.  $0^{\circ}$  B.  $90^{\circ}$  C.  $120^{\circ}$  D.  $180^{\circ}$
3846. 解决航海实际问题时，将地球形状视为圆球体的有： I、定义地理坐标； II、定义海里； III、绘制简易墨卡托海图； IV、航迹计算中的平均纬度算法； V、航迹计算中的墨卡托算法； VI、设计大圆航线 A. III、IV、V、VI B. II、III、IV、VI C. III、IV、VI D. I、II、III、IV、VI
3847. 若已知两船 M、N 同位于北半球，且 N 船是在 M 船正西 400 海里处，而已知两船的经差为  $14^{\circ} W$ ，则两船所在纬度是： A. 同在  $60^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 B. 同在  $61^{\circ} 33.8' N$  的纬线上 C. 不在同一纬线上 D. 同在  $61^{\circ} N$  的纬线上
3848. 船舶由东向西过日界线，船钟应： A. 不拨 B. 拨慢 1 小时 C. 拨快 1 小时 D. 拨慢 12 小时
3849. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。 A. 任意一侧 B. 左侧 C. 远离该标 D. 右侧
3850. 某船沿极圈 ( $66^{\circ} 30' N$ ) 航行，已知计程仪改正率为 0.0%，无航行和推算误差，则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。 A. 一致 B. 落后 C. 超前 D. 不一定
3851. 拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪些因素？ I、风流对航行的影响； II、船员技术水平； III、有无避险物标； IV、危险物的测量精度 A. I~II B. I~IV C. I~III D. I、II、IV
3852. 在太阳周年视运动中，其赤经变化最慢时是在\_\_\_\_\_。 A. 春分点 B. 秋分点 C. 近日点 D. 远日点
3853. 已知墨卡托海图 A 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为 596mm， $5^{\circ} N$  纬线上  $1'$  经差的图长为 2mm，B 图上  $5^{\circ} N$  纬线到赤道的子午线图长为 298mm，则 B 图的赤道上  $1'$  经差的图长为： A. 无法计算 B. 2mm C. 1mm D.  $2 \times \cos 5^{\circ} mm$
3854. 某轮在狭水道航行，计划航向  $110^{\circ}$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位  $290^{\circ}$ ，该轮磁差  $4^{\circ} E$ ，自差  $2^{\circ} W$ ，则该轮应： A. 向左调整航向 B. 无法确定 C. 向右调整航向 D. 保持原航向
3855. 为减小雷达测距船位误差，对首尾向和正横方向物标的测量顺序应该是（在不能同时观测的情况下）： I、先首尾方向，后正横方向； II、先正横方向，后首尾方向； III、与先后次序无关 A. I B. III C. II D. I 或 II
3856. 下重式陀螺罗经在起动过程中，当主轴指北端向子午面靠拢时，阻尼力矩起到\_\_\_\_\_的作用。 I、增进其靠拢； II、阻止其靠拢； III、不起作用 A. I B. III C. I 或 II D. II
3857. 下列有关陀螺罗经误差的说法中，错误的是： A. 第一类冲击误差在船舶机动终了后约 1 小时即可消失 B. 采用外补偿法消除速度误差时，陀螺罗经主轴的原稳定位置不变 C. 速度误差与船舶所在地的纬度无关 D. 采用垂直轴阻尼法的陀螺罗经产生纬度误差
3858. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。 A. 天体高度方位表 B. 航海天文历 C. 航海表 D. 太阳方位表
3859. 某船  $TC356^{\circ}$ ，1025 测得某灯塔  $TB022^{\circ}.5$ ，无风流影响，若采用特殊移线定位欲使灯塔正横距离等于两

次观测之间的航程，则第二次观测方位应为：A.041° B.086° C.056° D.045°

3860. 南海某港属于不正规日潮混合潮，其特点是：A.在半个朔望月中，日潮的总天数超过 7 天 B.在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过 7 天 C.在半个朔望月中，日潮的总天数不超过 7 天 D.在半个朔望月中，日潮的天数连续超过 7 天

3861. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m，若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm，则在同一张图上的 60° 纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近？A.1cm B.0.5cm C.2cm D.1.414cm

3862. 出港航行，利用船尾的方位叠标导航，如发现后标偏在前标的左面，表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_（测者自海上观测叠标时的左右），应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.左面，向右 B.左面，向左 C.右面，向左 D.右面，向右

3863. 由于荧光屏光点直径导致的回波变形在\_\_\_\_\_最大。A.距荧光屏中心三分之二处 B.距荧光屏中心二分之一处 C.荧光屏边缘附近 D.荧光屏中心附近

3864. 关于雷达上多次反射回波的说法中，错误的是\_\_\_\_\_。A.真回波与假回波的强度不同 B.真回波与假回波方位一致 C.真回波位于假回波的外侧 D.相邻的真回波与假回波之间的距离间隔近似相等

3865. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据？I、测量时间；II、海图比例尺；III、新购置图；IV、航标位置；V、地貌精度 A.III~V B.I~V C.II~IV D.I、II、IV、V

3866. 主要供船舶在海上航行使用，也可供海洋调查、海洋研究参考使用的海图叫做：A.港湾图 B.参考图 C.海区总图 D.航行图

3867. 对雷达波反射性能较好的物标形状为\_\_\_\_\_。A.球形物体 B.锥形物体 C.平板组成的角反射体 D.圆柱形物体

3868. 某船在菲律宾沿海夜间出港航行，发现一标志的灯光节奏如视频中所示，则船舶应从标志\_\_\_\_\_通过。（点击放大）A.北方 B.南方 C.左侧 D.右侧

3869. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航，如航行中发现本船位于两标连线的右侧，表明本船\_\_\_\_\_。A.行驶在航道内，应保向航行 B.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向右转向 C.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向左转向 D.已进入航道左侧的浅水区，应立刻向右转向

3870. 已知第一次观测物标 M 所得方位位置线 P1 与航向线交成 15°，第二次观测物标 M 所得方位位置线 P2 与航向线交成 30°，且两次观测之间的航程为 14 海里，则船与物标 M 正横时的距离为：A.7n mile B.28n mile C.12n mile D.14n mile

3871. 测者眼高为 9m，物标高程为 36m，则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.12.54 B.6.27 C.18.81 D.19.84

3872. 关于大洋航行说法正确的是：A.大洋可航水域充足，对推算船位不作要求 B.大洋航行应每天利用太阳出没或低高度各测一次罗经差 C.大洋可航水域充足，对罗经误差 不作要求 D.由于大洋航行时间长，一般不使用计程仪

3873. 某轮顺流航行，船速 15 节，流速 2 节，2 小时后相对计程仪读数差为 32' .0，计程仪改正率 -10%，则该轮对水航程为：A.28' .8 B.32' .8 C.24' .8 D.35' .2

3874. 在雷达近量程档观测，发现两侧笔直岸线在荧光屏上呈向扫描中心凸出的曲线，说明：A.多次反射回波 B.雷达测距误差为“+” C.是岸线的二次扫描假回波 D.雷达测距误差为“-”

3875. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_, 且剩磁\_\_\_\_\_。A.容易; 小 B.容易; 大 C.不易; 大 D.不易; 小
3876. 根据 IALA 浮标制度的规定, 下列哪些国家属于 B 系统: I、中国; II、日本; III、南北美洲; IV、欧洲  
A.II、IV B.II、III、IV C.I~IV D.II、III
3877. 某轮排水量 16000 吨, 以 16 节速度航行一天, 耗油 32 吨, 若中途加载 4000 吨, 仍以 16 节速度航行, 则每日耗油量为\_\_\_\_\_。A.39 吨 B.37 吨 C.40 吨 D.35 吨
3878. 斯伯利 37 型罗经起动时, 将转换开关放在“启动”档等待 10 分钟作用是: A.使陀螺马达达到额定转速 B.使贮液缸水平 C.使陀螺球主轴水平 D.使主罗经刻度盘水平
3879. 磁罗经产生自差的主要原因是: I、感应船磁; II、地磁; III、永久船磁 A.I、III B.II、III C.I、II D.I~III
3880. 斯伯利 37 型罗经起动时, 将转换开关放在“启动”档等待 10 分钟作用是: A.使主罗经刻度盘水平 B.使贮液缸水平 C.使陀螺马达达到额定转速 D.使陀螺球主轴水平
3881. 某轮船速 15kn, 航行 2h 后相对计程仪读数差为 28' .0, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ , 已知该轮实际航程为 26n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顺风顺流 B.顶风顺流 C.顶流顺风 D.顶风顶流
3882. 极切大圆海图的图网特点是: A.纬线为由极点向外辐射的直线, 而所有经线为以极点为圆心的同心圆 B.所有等纬差的纬线呈等间距、相互平行的直线 C.经线为由极点向外辐射的直线, 而所有纬线为以极点为圆心的同心圆 D.所有等经差的经线呈等间距、相互平行的直线
3883. 利用单物标三方位测定风流合压差时, 通过作图可求得\_\_\_\_\_。A.航迹线平行线 B.计划航线平行线 C.航向线平行线 D.航迹线
3884. 船舶在海上航行时由西 9 时区进入西 8 时区, 一次性拨船钟应: A.拨快 20min B.拨慢 1h C.拨慢 20min D.拨快 1h
3885. 磁罗经罗盆内混合液体中放入酒精其作用是: A.稀释 B.消毒 C.降低结冰点 D.降低比重
3886. 某轮 TC325°, 船速 12 节, 1200 测得某物标 TB298° .5, 1230 又测得该物标 TB280°, 则预计正横该物标的时间和距离为: A.1240, 6n mile B.1300, 5n mile C.1250, 5n mile D.1300, 6n mile
3887. 纬度是以\_\_\_\_\_作为基准线计量的。A.格林经线 B.赤道 C.等纬圈 D.测者经线
3888. 多普勒计程仪是应用多普勒效应进行测速和累计航程的, 当超声波声源与接收者相互靠近时, 接收者接收到的声波频率与声源频率相比\_\_\_\_\_。A.无影响 B.变小 C.相等 D.变大
3889. 将世界时时刻刻分成 UT0、UT1 和 UT2 是考虑了\_\_\_\_\_的因素。A.地球公转的速度不均匀 B.地球自转的速度不均匀 C.地球自转 D.地球公转
3890. 某轮陀螺航向 030°, 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为 297°, 陀螺差 2° E, 则实测风流压差为: A.-5° B.+5° C.+3° D.-3°

3891. 关于水流, 以下正确的是: I、流向是指流的来向; II、流向是指流的去向; III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、II、III B. I、II C. II、III D. I、III

3892. 用六分仪测量物标的垂直角后, 必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A. 视差 B. 眼高差 C. 蒙气差 D. i+s

3893. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为-0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A. 1328 B. 1342 C. 1003 D. 0948

3894. 在天测罗经差中, 当罗经面的倾斜角一定时, 所测天体的高度越\_\_\_\_\_, 观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_\_。 I、高/小; II、低/大; III、低/小 A. II B. III C. I D. I 或 II

3895. 海浪干扰强弱与雷达工作波长的关系为: A. 波长越长, 强度越弱 B. 波长越长, 强度越强 C. 强弱与波长无关 D. 波长越短, 强度越弱

3896. 某轮船速 12kn, 顶风顺流航行, 流速 2kn, 风使船减速 1kn, 则 1h 后船舶实际航程为: A. 11n mile B. 12n mile C. 13n mile D. 14n mile

3897. 要了解有关冰的术语, 冰区操作等冰区航行知识可查阅: A. 英版《航路指南》 B. 英版《航海员手册》 C. 英版《世界大洋航路》 D. 英版航路设计图

3898. 通常情况下, 测深辨位的准确性与下列哪些因素有关? I、测深和潮高的改正的准确性; II、计划航线上水深变化规律; III、海图上所标水深点位置和水深的准确性 A. I、II、III B. I、II C. I、III D. II、III

3899. 实际上, 大潮发生在\_\_\_\_\_。 A. 朔望日之前 B. 朔望日之后 C. 月中天 D. 朔望日

3900. 下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中, 哪一个准确? A. 墨卡托海图上某点各个方向的局部比例尺可能都不相同 B. 墨卡托海图上各点局部比例尺相同 C. 墨卡托海图上同一纬线上各点的局部比例尺不同 D. 墨卡托海图上某点各方向局部比例尺相同

3901. 某轮远航归来, 见前方一灯塔塔顶部刚好露出水天线, 在中版海图上查得该灯塔旁标注有“闪 6 秒 75 米 15 海里”, 已知某船眼高 16m, 则船与灯塔相距大约为: A. 15.0n mile B. 26.5n mile C. 20.0n mile D. 22.8n mile

3902. 中分纬度是\_\_\_\_\_。 A. 平均纬度 B. 两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度 C. 起航点与到达点的平均纬度 D. 东西距与经差的比值

3903. 测者眼高为 25m, 物标高程为 25m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。 A. 20.9 B. 12.54 C. 10.45 D. 8.36

3904. 船舶对水航速  $V_L$ , 对地航速  $V_G$ , 船速  $V_E$ , 如果  $V_G < V_L < V_E$ , 则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下。 A. 顺风顺流 B. 顺风顶流 C. 顶风顶流 D. 顶风顺流

3905. 由于雷达波水平波束宽度导致的回波变形是指\_\_\_\_\_。 A. 回波的方位小于物标实际的方位 B. 雷达扫描中心到回波的张角小于实际船位到物标的张角 C. 雷达扫描中心到回波的张角大于实际船位到物标的张角 D. 回波的方位大于物标实际的方位

3906. 雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于\_\_\_\_\_。 I、物标的实际距离; II、物标到间接反射体的距离; III、间接反射体到天线的距离 A. I + III B. II + III C. I + II D. I + II + III



3907. 下列哪种海图不属于航海图? A.参考图 B.总图 C.航行图 D.港湾图
3908. 英版海图图式“fs”表示该区底质为: A.细沙 B.岩石 C.粗沙 D.淤泥
3909. 北部湾属于正规日潮,其特点是: A.在半个朔望月中,半日潮的天数连续超过7天 B.在半个朔望月中,日潮的总天数不超过7天 C.在半个朔望月中,日潮的总天数超过7天 D.在半个朔望月中,日潮的天数连续超过7天
3910. 陆标定位时,有远近不等的数个物标分布在船周围,我们在选取时\_\_\_\_。A.应选用离船近些的物标,且夹角适当 B.应远近搭配选用 C.应选用离船远些的物标 D.应考虑夹角适当,不必考虑物标的远近
3911. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A. I B. II C. I、II、III D. III
3912. 陆标定位时,有远近不等的数个物标分布在船周围,我们在选取时\_\_\_\_。A.应选用离船近些的物标,且夹角适当 B.应远近搭配选用 C.应选用离船远些的物标 D.应考虑夹角适当,不必考虑物标的远近
3913. 在拆装安许茨型主罗经时,取出的陀螺球应\_\_\_\_放在专用座垫上。A.随便 B.倾斜 C.倒置 D.正
3914. 磁罗经在下列哪种情况下不存在自差? A.船在船坞里 B.在木船上 C.锚泊船上 D.在新出厂的船上
3915. 在天测罗经差中,当罗经面的倾斜角一定时,所测天体的高度越\_\_\_\_,观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_。I、高/小; II、低/大; III、低/小 A. II B. III C. I D. I 或 II
3916. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I~IV B. I~V C. II、III、IV D. I、II、IV、V
3917. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示,则标志线①是\_\_\_\_。A.固定深度标志线 B.发射零点标志线 C.发射零点标志线调整到船舶吃水深度 D.水深标志线
3918. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.位置线不相交 B.所测物标的距离通过或然船位区 C.连续观测船位点沿直线分布 D.位置线相交
3919. 某轮排水量 15000t,以船速 14kn 航行一天,燃油耗油 30t,在中途港加载 1000t 后,船舶仍以 14kn 速度航行,则每日燃油消耗量是多少? A.31.3t B.31.9t C.33.3t D.32.7t
3920. 雷达抑制旁瓣回波的方法是\_\_\_\_。A.适当使用 STCB.适当使用 AFCC.增大 GAIN D.适当减少亮度
3921. 船舶在岛礁区航行时,有关“开门”、“关门”说法正确的是: A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确但需要雷达观测 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确、直观,只需要借助罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,直观且不依赖罗经 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确但较费时
3922. 下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中,哪一个准确? A.墨卡托海图上某点各个方向的局部比例尺可能都不相同 B.墨卡托海图上各点局部比例尺相同 C.墨卡托海图上同一纬线上各点的局部比例尺不同 D.墨卡托海图上某点各方向局部比例尺相同



3923. 在拆装安许茨型主罗经时, 取出的陀螺球应\_\_\_\_\_放在专用座垫上。A.随便 B.倾斜 C.倒置 D.正
3924. 在拆装安许茨型主罗经时, 取出的陀螺球应\_\_\_\_\_放在专用座垫上。A.随便 B.倾斜 C.倒置 D.正
3925. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示, 则标志线①是\_\_\_\_\_。A.固定深度标志线 B.发射零点标志线 C.发射零点标志线调整到船舶吃水深度 D.水深标志线
3926. 6月22日, 测者纬度 $\varphi = 30^\circ \text{N}$ , 太阳的中天高度等于: A. $30^\circ$  B. $83^\circ 27'$  C. $60^\circ$  D. $36^\circ 33'$
3927. 某船由 $45^\circ \text{S}$ ,  $12^\circ \text{W}$ 起航, 航行进入东半球, 航程不超过1500海里, 则该船经差的方向为: A.西 B.东、西均可 C.东 D.无法判断
3928. 影响雷达测方位误差的设备因素中, 下述说法正确的是: A.隙缝波导天线主波束轴向偏移角是稳定的, 不影响方位误差 B.脉冲宽度越窄, 方位误差越小 C.天线水平波束宽度越窄, 方位误差越小 D.CRT直径越大, 光点直径越小, 方位误差越大
3929. 能在雷达荧光屏上显示出编码脉冲的是\_\_\_\_\_。A.雷达 B.雷达指向标 C.角反射器 D.雷达应答器
3930. 下列哪个是求测陀螺差的公式? A. $\Delta G = TB - GBB$  B. $\Delta G = GB - TBC$  C. $\Delta G = TC - GBD$  D. $\Delta G = GB - TC$
3931. 我国某地高潮间隙0450, 概算农历五月初六的高潮时间约为: A.0726, 1950 B.0850, 2114 C.1050, 2314 D.0825, 2050
3932. 某轮船速15kn, 航行2h后相对计程仪读数差为 $28' .0$ , 计程仪改正率 $\Delta L = 0\%$ , 已知该轮实际航程为26n mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶流顺风 B.顶风顺流 C.顺风顺流 D.顶风顶流
3933. 为尽早发现遇难者清晰显示搜救雷达应答器的信号, 下述操作哪些是正确的? I、仔细调谐, 使各种回波均清晰, 饱满; II、有意暂时调偏调谐, 使海浪、物标等回波均减弱或消失; III、尽量减小增益 A. I B. II C. II、III D. III
3934. 采用下列不同材料的物体, 其反射雷达波能力最差的是\_\_\_\_\_。A.金属 B.木质 C.海水 D.石头
3935. 沿岸航行中, 利用异名侧物标进行转向时, 若发现船舶至转向物标的横距比预定的距离大, 则应\_\_\_\_\_转向, 以使船舶转向后行驶在计划航线上。A.提前 B.大舵角 C.小舵角 D.延后
3936. 利用英版《潮汐表》求某附港潮汐, 可首先从\_\_\_\_\_查该附港的编号, 然后根据编号在潮时差与潮高差表中查得所需资料。A.目录 B.辅助用表 C.主港索引 D.地理索引
3937. 风流合压差符号的确定原则是: A.左舷受风, 右舷受流时为正 B.右舷受风, 流时为正 C.左舷受流, 右舷受风时为正 D.船偏在航向线的右面为正
3938. 利用船首叠标导航, 叠标方位 $270^\circ$ , 驶真航向 $265^\circ$ 时, 恰好保持前后标成一直线, 表明: I、船舶应向右转向; II、受较大东北流的影响; III、罗经有偏差 A. II B. I C. III D. II 或 III
3939. 在周日视运动中, 太阳中心连续两次经过某地\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为1视太阳日。A.午圈 B.子圈 C.东西圈 D.子午圈

3940. 夜间船舶在我国沿海航行,发现某浮标灯质为:快(6)+长闪 15 秒,则应将其置于\_\_\_\_\_通过。A.西侧 B.南侧 C.北侧 D.东侧
3941. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. II、III、IV B. I~IV C. I~V D. I、II、IV、V
3942. 雷达荧光屏上多次反射回波的特点是: I、在同一方向上; II、距离间隔均等于真回波距离; III、越往外面,回波越弱 A. II、III B. I~III C. I、III D. I、II
3943. 某轮顺风顶流航行,船速 18 节,流速 2 节,风对船舶航速的影响为 1 节,计程仪改正率+8%,0400 计程仪读数  $L_1=100'.0$ ,则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.  $138'.9$  B.  $127'.8$  C.  $135'.2$  D.  $131'.5$
3944. 在北半球,若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ ,则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.等于  $245^\circ$  B.无法确定 C.小于  $245^\circ$  D.大于  $245^\circ$
3945. 某地经度为  $123^\circ E$ ,区时  $ZT=1200$  时太阳上中天,则时差为: A. -8 m B. -12 m C. 8 m D. 0m
3946. 本船雷达天线海面以上高度 16 米,前方有半径为 2 海里的圆形小岛,四周低,中间为山峰,海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时,雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.离船最远处的岸线 B.山峰与岸线间的某处 C.山峰 D.离船最近的岸线
3947. 中国沿海某海区海图上往复流箭矢上的数字为: 4kn,则该海区农历初三的最大流速为: A. 1.5kn B. 3kn C. 4kn D. 2kn
3948. 下列哪些因素能影响风压差的大小? I、船型; II、风速; III、风舷角; IV、吃水; V、海流 A. II~V B. I~III, V C. I~IV D. I~V
3949. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ ,测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ ),如欲使在第二次观测该灯标时,能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离,则第二次观测的罗方位应为: A.  $058^\circ$  B.  $094^\circ$  C.  $238^\circ$  D.  $274^\circ$
3950. 天文三角形的三个角是: A. 天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 B. 天体时角、天体方位角和天体极距 C. 天体方位角、天体时角和天体赤纬 D. 天体顶距、天体时角和天体方位角
3951. 单物标方位距离定位的优点是: I、两条位置线的交角为  $90^\circ$ ; II、作图简单; III、只需一个物标 A. I、III B. II、III C. I、II D. I、II、III
3952. 一般新出厂的磁罗经消除自差的顺序为: A. 近似消除象限自差及次半圆自差、倾斜自差、半圆自差、象限自差 B. 倾斜自差、近似消除象限自差、半圆自差、象限自差 C. 半圆自差、倾斜自差、象限自差 D. 倾斜自差、半圆自差、象限自差
3953. 表示海图比例尺的常用方法有: I、数字比例尺; II、直线比例尺; III、文字比例尺 A. I、III B. II、III C. I、II、III D. I、II
3954. 下列选项哪些是光栅扫描海图(Raster charts)所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. I、II、III、IV B. I C. III、IV D. I、II

3955. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺, 该轮额定光力射程 20 海里, 你船眼高 54 英尺, 当气象能见度为 10 海里时, 该灯塔灯光最大可见距离为: A.大于 20 海里 B.等于 20 海里 C.等于 18 海里 D.大于 18 海里
3956. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1843m, 若投影到墨卡托海图上的图长为 1cm, 则在同一张图上的 60° 纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近? A.1.414cm B.0.5cm C.2cm D.1cm
3957. 只能反映出风对船舶速度的影响而无法反映水流对船速的影响的计程仪为: A.电磁计程仪 B.绝对计程仪 C.声相关计程仪 D.多普勒计程仪
3958. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.雷达波束发生绕射 B.大气衰减 C.欠折射 D.超折射
3959. 在 GPS 卫星导航系统中, 水平方向精度几何因子为: A.GDOP B.VDOP C.TDOP D.HDOP
3960. 下列有关航线选择的说法中, 哪一个正确? A.应尽可能使船舶一路顺风 B.充分考虑流的顺逆, 可不考虑风的情况 C.航程最短, 不一定航时最省 D.应尽可能使船舶一路顺流
3961. 关于海里的说法, 下列哪个说法是错误的? A.1 海里的实际长度随纬度的变化而变化 B.地球椭圆子午线上纬度 1' 的弧长 C.我国和国际上都将 1852m 定为 1 海里的标准长度 D.将 1852m 定为 1 海里的标准长度后, 在纬度 45° 附近产生的误差最大
3962. 通常情况下, 实际水深与图注水深之差\_\_\_\_\_。A.大于 0 B.小于 0 C.无法确定 D.等于 0
3963. 中版海图和航标表所标灯塔射程与下列哪项因素无关? A.地面曲率 B.灯光强度 C.测者实际眼高 D.灯高
3964. 在用六分仪测物标垂直角求距离时, 如果物标的高度 (H)、测者距物标的距离 (D)、测者眼高(e)和物标垂足到岸水线的距离 (d) 满足:  $D > H > e$  和  $H > d$ , 则测距误差\_\_\_\_\_。A. < e B. < 2e C. > 3e D. < 3e
3965. 海图高程单位通常在\_\_\_\_\_中加以说明。A.海图出版和发行情况栏 B.海图标题栏 C.小改正栏 D.图幅尺寸栏
3966. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船左舷通过 B.应远离该灯浮通过 C.应从该灯任意一侧通过 D.将灯浮置于本船右舷通过
3967. 关于海里的说法, 下列哪个说法是错误的? A.1 海里的实际长度随纬度的变化而变化 B.地球椭圆子午线上纬度 1' 的弧长 C.我国和国际上都将 1852m 定为 1 海里的标准长度 D.将 1852m 定为 1 海里的标准长度后, 在纬度 45° 附近产生的误差最大
3968. 在大圆海图上, 下列哪个不是直线? A.赤道 B.任意等纬圈 C.任意大圆 D.任意子午线
3969. 天体上中天时, 其地方时角等于\_\_\_\_\_, 半圆方位角等于\_\_\_\_\_, 位置角等于\_\_\_\_\_。A.0° /180° /0° B.180° /0° /180° C.0° /180° /180° D.0° /0° /0°
3970. 拟订大洋航线的原则是: A.航线垂直于等深线 B.航程最短 C.航线顺着洋流 D.安全经济
3971. 某船拟由 (42oN、140oE) 驶往 (40oN、120oE), 则恒向线航程为: A.913.6n mile B.910.5n mile C.915.3n mile D.917.9n mile

3972. 半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处小潮日涨潮流第一小时内的平均流速为：  
A.4/3kn B.8/3kn C.2/3kn D.2kn
3973. 检查磁罗经的灵敏度是否符合要求，主要是检查：A.罗盘轴帽和轴针间摩擦力的大小 B.罗盘转动惯量的大小 C.罗盘浮力的大小 D.罗盘磁性的大小
3974. 我国某轮航行在西七区，应在船时\_\_\_\_\_发传真才能使国内总公司在 5 月 12 日早 0800 收到该传真。A.0800 (12/5) B.0900 (11/5) C.2300 (12/5) D.1700 (11/5)
3975. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ ，测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ )，如欲使在第二次观测该灯标时，能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离，则第二次观测的罗方位应为：A. $058^\circ$  B. $094^\circ$  C. $238^\circ$  D. $274^\circ$
3976. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据？I、测深线的间距；II、测量时间；III、岸形的描绘；IV、小改正；V、出版国家 A. I、II、IV、V B. I~IV C. II、III、IV D. I~V
3977. 在北半球，若两点间的大圆始航向为  $270^\circ$ ，则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.无法确定 B.等于  $270^\circ$  C.小于  $270^\circ$  D.大于  $270^\circ$
3978. 某轮在狭水道航行，计划航向  $060^\circ$ ，选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航，如航行中实测该导标罗方位  $238^\circ$ ，该轮磁差  $4^\circ E$ ，自差  $2^\circ W$ ，则该轮应：A.向右调整航向 B.无法确定 C.向左调整航向 D.保持原航向
3979. 由于荧光屏光点直径导致的回波变形在\_\_\_\_\_最大。A.距荧光屏中心二分之一处 B.荧光屏中心附近 C.荧光屏边缘附近 D.距荧光屏中心三分之二处
3980. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A.GPS No fix B.GPS Self Test Error C.DGPS Error D.DOP Error
3981. 沿岸航行选择转向物标时，应选择下列哪个物标？A.灯塔 B.浮标 C.灯船 D.平坦的岬角
3982. 已知太阳在某地上中天的时差等于  $-2m15s$ ，则该天太阳上中天的地方平时为：  
A.11h57m45s B.11h02m45s C.11h58m45s D.12h02m15s
3983. 在用六分仪测物标垂直角求距离时，要求物标的高度 (H)、测者距物标的距离 (D) 和测者眼高 (e) 应满足\_\_\_\_\_。A. $H > D > e$  B. $D < H > e$  C. $D > H > e$  D. $D \approx H > e$
3984. 我国某地高潮间隙 0450，概算农历五月初六的高潮时间约为：A.0726, 1950 B.0850, 2114 C.1050, 2314 D.0825, 2050
3985. 地球曲率导致的雷达回波失真，是由于\_\_\_\_\_。A.雷达水平波束宽度较宽 B.雷达波几乎沿直线传播 C.雷达垂直波束宽度较宽 D.雷达荧光屏光点直径太大
3986. \_\_\_\_\_的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。I、S 波段；II、X 波段；III、C 波段 A.III B. I C. II D. I、II、III
3987. 回声测深仪深度刻度盘上“0”点闪光的时刻，表示：A.超声波传到海底 B.超声波开始接收 C.超声波开始发射 D.超声波返回海面

3988. 已知起航点纬度 $\varphi_1 = 08^\circ 36' .4N$ , 两地间纬差  $D\varphi = 15^\circ 24' .0S$ , 则到达点纬度 $\varphi_2$  为: A.  $06^\circ 47' .6S$  B.  $07^\circ 47' .6S$  C.  $24^\circ 00' .4S$  D.  $07^\circ 12' .4S$
3989. 拟定大圆航线时, 确定各分点之间间隔的一般原则为: I、每隔经差  $5^\circ / 10^\circ$  取一分点; II、每隔经差  $10^\circ / 20^\circ$  取一分点; III、每隔约一昼夜航程取一分点 A. I、II B. II、III C. I、III D. I、II、III
3990. 雷达抑制旁瓣回波的方法是\_\_\_\_\_。 A. 适当使用 STCB. 适当使用 AFCC. 增大 GAIN D. 适当减少亮度
3991. 航向为  $090^\circ$  时, 恒向线与\_\_\_\_\_重合。 A. 等纬圈 B. 赤道 C. 子午圈 D. 格林子午圈
3992. 下列哪个是求测陀螺差的公式? A.  $\Delta G = GB - TBB$  B.  $\Delta G = TC - GBC$  C.  $\Delta G = GB - TCD$  D.  $\Delta G = TB - GB$
3993. 方位投影大都是透视投影, 视点在球心的方位投影称为: I、心射投影; II、极射投影; III、日晷投影 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
3994. 方位投影大都是透视投影, 视点在球面的方位投影称为: A. 日晷投影 B. 极射投影 C. 心射投影 D. 外射投影
3995. 在 GPS 卫星导航系统中, TDOP 为: A. 三维位置精度几何因子 B. 高程精度几何因子 C. 精度几何因子 D. 时钟偏差因子
3996. 出港航行, 利用船尾的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的左面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。 A. 左面, 向右 B. 右面, 向左 C. 左面, 向左 D. 右面, 向右
3997. 某纬度圈上有两点, 用该纬度上经度  $1'$  长度为单位量取其长度, 所得数值为该两点间的\_\_\_\_\_, 用该纬度处纬度  $1'$  长度为单位量取其距离, 所得数值为该两点\_\_\_\_\_。 A. 东西距, 经差 B. 东西距, 实际距离 C. 经差, 东西距 D. 经差, 纬差
3998. AIS 系统中, 船舶间进行通信使用的船舶识别是: A. IMO 码 B. 呼号 C. MMSI 码 D. 船名
3999. 船舶由西十二时区进入东十二时区船钟应: A. 拨快 1 小时 B. 拨慢 1 小时 C. 不拨 D. 指示世界时
4000. 有出没的天体其赤纬 Dec 应满足: A.  $Dec > 90^\circ - \varphi$  B.  $Dec \geq 90^\circ - \varphi$  C.  $Dec < 90^\circ - \varphi$  D.  $Dec = 90^\circ - \varphi$
4001. 已知主港高潮时为 0913, 且主附港时差资料见下表, 则对应该主港高潮时的附港潮时差为: A. -0039 B. -0018 C. 0018 D. 0039
4002. 在天文三角形 PNZB 中, PN 为仰极, Z 为天顶, B 为天体, 则该三角形的 ZB 弧称为: A. 余纬 B. 极距 C. 天体高度 D. 顶距
4003. 沿岸航行, 大船的航线应设计在\_\_\_\_\_。 I、10m 等深线以外; II、20m 等深线以外; III、水深大于吃水的海区 A. II、III B. III C. I D. II
4004. 在海图作业中, 航向的标注应按照\_\_\_\_\_次序标出。 I、风流压差值; II、计划航向对应的陀螺罗经航向; III、陀螺罗经差; IV、计划航向 A. III、I、II、IV B. IV、II、III、I C. II、IV、I、III D. I、II、III、IV
4005. 英版海图图式中, 缩写“PD”是指: A. 对危险物的位置有怀疑 B. 危险物的位置未经精确测量 C. 深度可能小



于已注明的水深注记 D.对礁石、浅滩等的存在有疑问

4006. 雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于\_\_\_\_\_。I、物标的实际距离；II、物标到间接反射体的距离；III、间接反射体到天线的距离 A. I + III B. I + II + III C. II + III D. I + II
4007. 已知主港高潮时为 1633，且主附港时差资料见下表，则对应该主港低潮时的附港潮时差为：  
A.-0012 B.0012 C.0025 D.-0025
4008. 斯伯利 37 型罗经起动时，将转换开关放在“启动”档等待 10 分钟作用是：A.使主罗经刻度盘水平 B.使贮液缸水平 C.使陀螺马达达到额定转速 D.使陀螺球主轴水平
4009. 某船接近某入口航道，发现海图上有一标志，该船应将该标置于\_\_\_\_\_通过。A.左舷 B.任意一舷 C.远离该标 D.右舷
4010. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为：A.1kn B.4kn C.2kn D.3kn
4011. 采用下列不同材料的物体，其反射雷达波能力最强的是\_\_\_\_\_。A.木质 B.金属 C.石头 D.海水
4012. 罗经点方向 SE/E 换算成圆周方向为：A.123° .75 B.068° .75 C.146° .25 D.101° .25
4013. 拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪些因素？I、风流对航行的影响；II、船员技术水平；III、有无避险物标；IV、危险物的测量精度 A. I ~ IV B. I ~ II C. I、II、IV D. I ~ III
4014. 陀罗差随下列哪些因素的变化而变化？A.方位 B.航速和纬度 C.时间 D.航向
4015. 确定大圆航线的方法有：I、大圆海图法；II、大圆改正量法；III、公式计算法或查表法 A. II、III B. I、II C. I、II、III D. I、III
4016. 某船真航向为 000o，海区北风 6 级，则风舷角为：A.90o B.120o C.0o D.180o
4017. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.所采用的风和流的资料 B.观测陆标得到的船位的经纬度 C.海图作业中存在的方位与距离误差 D.填写航海日志的具体时间
4018. 影响自由陀螺仪主轴不能稳定指北的最主要因素是：A.地球自转角速度的水平分量 B.地球自转角速度的垂直分量 C.陀螺仪本身的特性 D.在陀螺仪主轴上外加力矩
4019. 利用设置在航道左侧的前后两个浮标导航，如航行中发现本船位于两标连线的右侧，表明本船\_\_\_\_\_。A.已进入航道左侧的浅水区，应立刻向右转向 B.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向左转向 C.行驶在航道内，应保向航行 D.已进入航道右侧的浅水区，应立刻向右转向
4020. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时，潮时差需进行内插的为：A.第一卷和第二卷的欧洲各港 B.四卷均要求 C.第二卷和第三卷 D.第三卷和第四卷
4021. 某船沿极圈（66° 30' N）航行，已知计程仪改正率为 0.0%，无航行和推算误差，则在海图上按计程仪航程推算的推算船位比实际船位（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A.落后 B.一致 C.超前 D.不一定

4022. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油, 而后恢复原来船速, 问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港? A.120.4tB.150.2tC.139.8tD.181.9t
4023. 已知起航点纬度 $\varphi_1=18^\circ 14' .5S$ , 两地间纬差 $D\varphi =13^\circ 02' .3S$ , 则到达点纬度 $\varphi_2$  为: A. $05^\circ 12' .2S$ B. $05^\circ 12' .2N$ C. $21^\circ 16' .8S$ D. $31^\circ 16' .8S$
4024. 罗经点方向 SSW 换算成圆周方向为: A. $191^\circ .25$ B. $202^\circ .5$ C. $247^\circ .5$ D. $213^\circ .75$
4025. 下列有关陀螺航向度量的说法中, 正确的是: A.由真北逆时针度量到航向线, 度量范围  $000^\circ \sim 360^\circ$  B.由陀螺北顺时针度量到航向线, 度量范围  $000^\circ \sim 360^\circ$  C.由真北顺时针度量到航向线, 度量范围  $000^\circ \sim 360^\circ$  D.由陀螺北逆时针度量到航向线, 度量范围  $000^\circ \sim 360^\circ$
4026. 为减小雷达测方位定位误差, 船舶摇摆时, 下述说法\_\_\_\_\_是错的。A.船首线宽度应不大于  $0.5^\circ$  B.纵摇大时, 尽可能选择测首尾方向的物标 C.横摇大时, 尽可能选择测正横方向的物标 D.应尽可能选择船舶正平时测量方位
4027. 雷达固定距标与活动距标不一致时, 应以\_\_\_\_\_为准, 调整\_\_\_\_\_。A.活动距标, 固定距标 B.固定距标, 活动距标 C.最大量程, 活动距标 D.最小量程, 固定距标
4028. 我国沿海推荐航道左侧标的特征为: A.绿色罐形, 中间有一条或多条红色横纹 B.红色罐形, 中间有一条或多条绿色横纹 C.绿色锥形, 中间有一条或多条红色横纹 D.红色锥形, 中间有一条或多条绿色横纹
4029. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.远离该标 B.右侧 C.左侧 D.任意一侧
4030. 声相关计程仪的“相关”是指下列哪项因素? A.前向接收换能器先后两次收到的回波信号 B.发射换能器经过时间间隔 $T$  先后发射的超声波信号 C.前向和后向接收换能器经过时间间隔 $T$  先后收到的回波信号 D.后向接收换能器先后两次接收到的回波信号
4031. 某船以 18kn 航行 1000n mile, 需要燃油 100t。现仅存燃油 80t, 但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港, 该船应采用的船速为: A.17knB.15knC.16knD.18kn
4032. 下列天体坐标受地球自转影响的是: A.时角 B.共轭赤经 C.赤纬 D.赤经
4033. GPS 卫星导航仪为了减小对流层折射引起的定位误差, 采用\_\_\_\_\_。A.只接收仰角为  $5^\circ \sim 85^\circ$  内的 GPS 卫星信号 B.接收 1575.42 兆赫和 1227.60 兆赫两种 GPS 载波频率 C.高稳定的本振频率 D.操作者将 HDOP 置于 10
4034. 下列有关墨卡托投影的特性的叙述中, 哪一项是正确的? A.在墨卡托投影海图上任意两点间直线连接线, 除赤道外, 都不属于大圆弧 B.在大圆海图上, 恒向线都是直线 C.在墨卡托海图上, 大圆航线都是曲线, 北半球凹向北极、南半球凹向南极 D.等角正圆柱投影(即墨卡托投影)海图上, 任意两点间的直线连接线, 不可能都属于恒向线
4035. 某船顺风顺流航行, 船速 14 节, 流速 1 节, 2 小时后相对计程仪读数差为  $31' .0$ , 计程仪改正率  $L=+5\%$ , 则该船实际航程为\_\_\_\_\_海里。A.34.6B.36.6C.32.6D.35.0
4036. 某轮吃水 10 米, 测深时潮高 6 米, 测深仪读数 21 米, 当时的实际水深为: A.5 米 B.31 米 C.37 米 D.25 米

4037. 某轮计划由  $12^{\circ} 00' .0N, 83^{\circ} 41' .0W$  航行到  $74^{\circ} 29' .8N, 19^{\circ} 12' .5E$ , 则该轮的大圆始航向为: A.  $015^{\circ}$  B.  $075^{\circ}$  C.  $15^{\circ}$  D.  $75^{\circ}$
4038. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A. 两点间的东西距 B. 地理经度 C. 地理纬度 D. 地理坐标
4039. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于: A. 内补偿法 B. 力矩补偿法 C. 电磁补偿法 D. 外补偿法
4040. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t. 现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程. 若船舶计划加速 1kn, 问船舶到达中途港时还剩下多少燃油. A. 4.2t B. 5.1t C. 4.9t D. 3.8t
4041. 陆标定位时, 有远近不等的数个物标分布在船周围, 我们在选取时\_\_\_\_\_. A. 应远近搭配选用 B. 应选用离船远些的物标 C. 应选用离船近些的物标, 且夹角适当 D. 应考虑夹角适当, 不必考虑物标的远近
4042. 海图水面处直体数字注记的水深数字表示: A. 实测水深或小比例尺海图上所标水深 B. 测到一定深度尚未着底的深度 C. 干出高度 D. 深度不准或取自旧水深资料或小比例尺图的水深
4043. 主、附港的潮时差为“+”, 说明: A. 附港位于主港的西面 B. 附港位于主港的东面 C. 附港高、低潮潮时早于主港 D. 附港高、低潮潮时晚于主港
4044. 单物标方位距离定位的优点是: I、两条位置线的交角为  $90^{\circ}$ ; II、作图简单; III、只需一个物标 A. I、III B. I、II C. II、III D. I、II、III
4045. 用雷达观测法实测风流压差, 调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行, 如电子方位线偏在航向线左面  $3^{\circ}$ , 罗经差  $2^{\circ} E$ , 则实测风流压差为: A.  $+3^{\circ}$  B.  $-5^{\circ}$  C.  $+5^{\circ}$  D.  $-3^{\circ}$
4046. 要了解有关冰的术语, 冰区操作等冰区航行知识可查阅: A. 英版航路设计图 B. 英版《航路指南》 C. 英版《航海员手册》 D. 英版《世界大洋航路》
4047. 某轮陀罗航向  $210^{\circ}$ , 陀罗差  $2^{\circ} W$ , 则左正横处物标的陀螺方位是: A.  $122^{\circ}$  B.  $118^{\circ}$  C.  $270^{\circ}$  D.  $120^{\circ}$
4048. 高斯投影, 即高斯-克吕格投影, 其投影方式为\_\_\_\_\_. A. 平面投影 B. 圆锥投影 C. 圆柱投影 D. 条件投影
4049. 一般新出厂的磁罗经消除自差的顺序为: A. 近似消除象限自差及次半圆自差、倾斜自差、半圆自差、象限自差 B. 半圆自差、倾斜自差、象限自差 C. 倾斜自差、近似消除象限自差、半圆自差、象限自差 D. 倾斜自差、半圆自差、象限自差
4050. 本船雷达天线海面以上高度为 16 米, 前方小岛岸线与在小岛中央高 25m 的山峰的水平距离为 4 海里, 当本船离小岛岸线的距离为 12 海里时, 欲用小岛距离定位, 应用 VRM 测量该岛回波\_\_\_\_\_部位. A. 距内缘三分之一处 B. 外缘 (最远处) C. 中央 D. 内缘 (最近处)
4051. 中版图式“ ”表示: A. 鱼栅 B. 沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区 C. 深度不明的障碍物 D. 贝类养殖场
4052. 在海图作业中, 航向的标注应按照\_\_\_\_\_次序标出. I、风流压差值; II、计划航向对应的陀螺罗经航向; III、陀螺罗经差; IV、计划航向 A. III、I、II、IV B. II、IV、I、III C. IV、II、III、I D. I、II、III、IV
4053. 太阳在周年视运动中, 当其赤经等于  $90^{\circ}$  时, 在黄道上的一点为: A. 春分点 B. 夏至点 C. 冬至点 D. 秋分点

4054. 在航迹推算中, 已知真航向、船速和风流资料求计划航迹向时, 应该采用\_\_\_\_\_的作图方式。A.先风后流 B.先流后风 C.先求出风流合压差 D.不需考虑风流的先后
4055. 船舶驾驶台中的主机转速与船速对照表, 是在下列哪种情况下进行测定的? I、船舶满载; II、船舶半载; III、船舶压载 A. I、III B. I、II C. II、III D. I、II、III
4056. 关于水流, 以下正确的是: I、流向是指流的来向; II、流向是指流的去向; III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
4057. 已知某地经度 $\lambda = 117^\circ E$ , 此时时差等于+8m, 太阳在该地上中天的区时为: A.1208 B.1148 C.1152 D.1204
4058. 雷达扫描中心偏离方位度盘中心时, 可能影响\_\_\_\_\_。A.方位分辨力 B.距离分辨力 C.测方位精度 D.测距精度
4059. 一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约\_\_\_\_\_。A.13 分钟 B.4 分钟 C.4 秒钟 D.51 秒钟
4060. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_, 且剩磁\_\_\_\_\_。A.容易; 大 B.不易; 大 C.不易; 小 D.容易; 小
4061. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.两点间的东西距 B.地理经度 C.地理纬度 D.地理坐标
4062. 下列哪些内容应成为航海员判定海图资料是否可信的依据? I、测深线的间距; II、测量时间; III、岸形的描绘; IV、小改正; V、出版国家 A. I ~ V B. II、III、IV C. I ~ IV D. I、II、IV、V
4063. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示, 则标志线①是\_\_\_\_\_。A.水深标志线 B.固定深度标志线 C.发射零点标志线 D.发射零点标志线调整到船舶吃水深度
4064. 测者眼高为 9m, 物标高程为 36m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.12.54 B.19.84 C.18.81 D.6.27
4065. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差, 随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A.不变 B.减小 C.增大 D.有时增大, 有时变小
4066. 天体赤经是指从春分点起, 沿天赤道\_\_\_\_\_的一段弧距。A.向西量到天体时圈 B.向西量到测者午圈 C.向东量到测者午圈 D.向东量到天体时圈
4067. 英版海图图式中, 缩写“WK”代表: A.沉船 B.大型助航浮标 C.深吃水航路 D.灯塔
4068. 在周日视运动中, 太阳由测者\_\_\_\_\_起, 向\_\_\_\_\_所经历的时间间隔称为视时。A.午圈/东 B.午圈/西 C.子圈/西 D.子圈/东
4069. 下列形状对雷达波反射性能最强的是: A.球状物体 B.平板状物体 C.角反射器 D.圆柱状物体
4070. 船舶在海上航行时灯塔光源中心至水面的实际高度通常比英版海图上该灯塔灯高\_\_\_\_\_。A.大 B.不能确定 C.相等 D.小
4071. 为确保船舶航行安全, 拟定沿岸航线时, 考虑到海图上有关水深和底质的限制, 最好应避免: I、孤立的岩礁以及水深变化明显比周围浅的点滩; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域; IV、珊瑚礁附近未经系统扫海测量、水深浅于 100m 的水域 A. I、II、IV B. II ~ IV C. I ~ III D. I ~ IV



4072. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A. 欠折射 B. 大气衰减 C. 雷达波束发生绕射 D. 超折射
4073. 下列哪个是求测陀螺差的公式? A.  $\Delta G = TB - GBB$ . B.  $\Delta G = GB - TCC$ . C.  $\Delta G = GB - TBD$ . D.  $\Delta G = TC - GB$
4074. 利用物标的初显距离和方位定位, 观测船位精度差的主要原因是: A. 初显方位观测误差大 B. 初显距离测定困难造成方位测定出现差异时观测误差加大 C. 位置线夹角不好 D. 初显距离测定困难, 同时误差大
4075. 主、附港的潮时差为“+”, 说明: A. 附港高、低潮潮时早于主港 B. 附港位于主港的西面 C. 附港位于主港的东面 D. 附港高、低潮潮时晚于主港
4076. 船舶在岛礁区航行时, 利用物标“串视”的方法转向、避险, 其实质是利用 \_\_\_\_\_ 来转向避险。A. 水平角位置线 B. 方位叠标位置线 C. 距离位置线 D. 垂直角位置线
4077. 某纬度圈上有两点, 用该纬度上经度 1' 长度为单位量取其长度, 所得数值为该两点间的\_\_\_\_\_, 用该纬度处纬度 1' 长度为单位量取其距离, 所得数值为该两点\_\_\_\_\_。A. 东西距, 经差 B. 经差, 纬差 C. 东西距, 实际距离 D. 经差, 东西距
4078. 下列有关光栅海图和矢量数字海图的重要特征, 不正确的是: I、光栅海图由制作海图经数字化处理而形成, 其海图精度得到了较大的提高; II、光栅海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放; III、矢量数字海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放 A. I ~ III B. I、II C. I、III D. II、III
4079. 拟订大洋航线的原则是: A. 航程最短 B. 航线顺着洋流 C. 安全经济 D. 航线垂直于等深线
4080. 一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约\_\_\_\_\_。A. 51 秒钟 B. 13 分钟 C. 4 分钟 D. 4 秒钟
4081. 在潮汐推算中, 如主港 3 月 6 日低潮时为 2357, 低潮时差为 +0103, 则相应的附港低潮潮时为: A. 3 月 6 日 2254 B. 3 月 6 日 0100 C. 3 月 7 日 0003 D. 3 月 7 日 0100
4082. 天体上中天时, 其地方时角等于\_\_\_\_\_, 半圆方位角等于\_\_\_\_\_, 位置角等于\_\_\_\_\_。A.  $0^\circ / 180^\circ / 0^\circ$  B.  $180^\circ / 0^\circ / 180^\circ$  C.  $0^\circ / 0^\circ / 0^\circ$  D.  $0^\circ / 180^\circ / 180^\circ$
4083. A 船位于 ( $00^\circ$ ,  $170^\circ E$ ), B 船位于 ( $00^\circ$ ,  $155^\circ W$ ) 处, 如果 A 船航向  $060^\circ$ , B 船航向  $235^\circ$ , 则 A 船处在 B 船的什么舷角上? A. 大于  $035^\circ$  B.  $35^\circ$  右 C.  $30^\circ$  右 D.  $60^\circ$  右
4084. 测量物标小水平角求距离, 船与物标两端之间的距离 DA 与 DB 应满足什么条件? A. 没有特殊要求 B.  $DA - DB = d$  C.  $DB - DA = d$  D. 大致相等
4085. 船舶进入我国某港口时, 发现下面的灯浮, 则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A. 将灯浮置于本船南面通过 B. 将灯浮置于本船西面通过 C. 将灯浮置于本船东面通过 D. 将灯浮置于本船北面通过
4086. 某轮真航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $113^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则实测风流压差为: A.  $-3^\circ$  B.  $-5^\circ$  C.  $+3^\circ$  D.  $+5^\circ$
4087. 船舶不得不进入冰区时, 应慢速并且保持船首与冰区边缘成直角驶入, 一旦船首进入冰区后, 应\_\_\_\_\_以维持船首向和控制船舶运动。I、速度不变; II、适当加速; III、适当减速 A. I B. II C. III D. I 或 II



4088. 斯伯利 37 型罗经启动时, 将转换开关放在“启动”档等待 10 分钟作用是: A.使陀螺马达达到额定转速 B.使贮液缸水平 C.使陀螺球主轴水平 D.使主罗经刻度盘水平
4089. 下列哪些因素能影响风压差的大小? I、船型; II、风速; III、风舷角; IV、吃水; V、海流 A. I~III, V B. II~V C. I~IV D. I~V
4090. 英版海图图式“”表示: A.深度不明的水下沉船 B.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 C.部分船体露出深度基准面的沉船 D.干出沉船
4091. 下列哪条曲线可能不是恒向线? A.任意大圆 B.子午圈 C.等纬圈 D.赤道
4092. 下列哪种情况下, 某船船速与实际航速(对地航速)相同? A.有风无流 B.有风流 C.有流无风 D.无风流
4093. 某船以 18kn 航行 1000n mile, 需要燃油 100t。现仅存燃油 80t, 但至目的港尚有 1200n mile 的航程。为了使船舶能在不增加燃油的情况下续航至目的港, 该船应采用的船速为: A.16kn B.18kn C.15kn D.17kn
4094. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后, 随动系统自动投入工作。A.10 分钟 B.30 分钟 C.10 秒钟 D.60 分钟
4095. 高斯投影, 即高斯-克吕格投影, 其投影方式为\_\_\_\_\_。A.圆锥投影 B.平面投影 C.圆柱投影 D.条件投影
4096. 方位投影大都是透视投影, 视点在球心的方位投影称为: I、心射投影; II、极射投影; III、日晷投影 A. I、II、III B. II、III C. I、II D. I、III
4097. 利用观测太阳方位求磁罗经自差时, 太阳的高度最好\_\_\_\_\_。A.等于 90° B.高于 45° C.低于 30° D.在 60° 附近
4098. 在潮汐推算中, 如主港 3 月 6 日低潮时为 2357, 低潮时差为+0103, 则相应的附港低潮潮时为: A.3 月 7 日 0100 B.3 月 6 日 2254 C.3 月 7 日 0003 D.3 月 6 日 0100
4099. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中, 不正确的是: A.天线高度越高, 干扰越强 B.脉冲宽度越窄, 干扰越强 C.天线转速越慢, 干扰越强 D.垂直波束越大, 干扰越强
4100. 下列哪种海图不属于航海图? A.港湾图 B.总图 C.航行图 D.参考图
4101. 船舶对水航速  $V_L$ , 对地航速  $V_G$ , 船速  $V_E$ , 如果  $V_G < V_L < V_E$ , 则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下。A.顺风顶流 B.顶风顶流 C.顺风顺流 D.顶风顺流
4102. 通常情况下, 测深辨位的准确性与下列哪些因素有关? I、测深和潮高的改正的准确性; II、计划航线上水深变化规律; III、海图上所标水深点位置和水深的准确性 A. II、III B. I、III C. I、II D. I、II、III
4103. 某轮罗航向 060°, 磁差 3° E、自差 2° E, 则右正横处物标的磁方位是: A.152° B.155° C.150° D.149°
4104. 按照 AIS 性能指标要求, 能够为船载 AIS 提供速度信息的设备是: A.GPS 导航仪 B.罗经 C.ARPAD.计程仪
4105. 下列不属于船舶交通管理系统主要功能的有: A.航行协助 B.交通组织 C.救捞服务 D.信息服务

4106. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A.III B. I C. II D. I、II、III

4107. GPS 导航仪日常关机后,再次启动时发现导航仪显示的船位错误,并长时间不进行更新,此时应该\_\_\_\_\_。  
A.清除内部历书,进行冷启动 B.正确设定 GPS 初始船位 C.关闭 GPS 导航仪后,再重新开机 D.更换导航仪内部的电池

4108. 为确保船舶航行安全,拟定沿岸航线时,考虑到海图上有关水深和底质的限制,最好应避免: I、孤立的岩礁以及水深变化明显比周围浅的点滩; II、连续的长礁脉及其边缘附近; III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域; IV、珊瑚礁附近未经系统扫海测量、水深浅于 100m 的水域 A. I、II、IV B. II~IV C. I~III D. I~IV

4109. 我国沿海推荐航道左侧标的特征为: A.绿色罐形,中间有一条或多条红色横纹 B.绿色锥形,中间有一条或多条红色横纹 C.红色锥形,中间有一条或多条绿色横纹 D.红色罐形,中间有一条或多条绿色横纹

4110. 用雷达观测法实测风流压差,调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行,如电子方位线偏在航向线左面  $5^\circ$ ,罗经差  $2^\circ E$ ,则实测风流压差为: A.  $+3^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-5^\circ$  D.  $-3^\circ$

4111. 船舶在海上航行时灯塔光源中心至水面的实际高度通常比英版海图上该灯塔灯高\_\_\_\_\_。 A.不能确定 B.小 C.相等 D.大

4112. 拟定沿岸航线,确定航线离岸距离时应考虑下列哪些因素? I、通航密度; II、转向和避让的旋回余地; III、船舶操纵性能; IV、测定船位的难易 A. I、II、III B. II~IV C. I~IV D. I、III、IV

4113. 利用单物标三方位测定风流合压差时,通过作图可求得\_\_\_\_\_。 A.航迹线平行线 B.航向线平行线 C.计划航线平行线 D.航迹线

4114. 下列选项哪些不是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. II、III、IV B. I、II C. I D. III、IV

4115. 雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是: I、方位是物标的实际方位; II、距离等于实际距离减去  $CT/2$  (注: T 为脉冲重复周期); III、回波形状严重失真 A. I、III B. I、II C. I~III D. II、III

4116. 沿岸航行确定避开危险物的安全距离时,下列哪个因素可不必考虑? A.危险物附近海图测量的精度 B.从最后一个实测船位至危险物的航程和所需的航行时间 C.驾驶员年龄大小 D.危险物附近有无显著的可供定位和避险的物标

4117. 下列哪种航线属于气象航线? I、气导公司的推荐航线; II、《航路指南》中的推荐航线; III、《世界大洋航路》中的推荐航线 A. I、II、III B. II C. III D. I

4118. 用六分仪测量物标的垂直角后,必须进行哪些修正才能代入公式  $D=1.856H/\alpha'$  求距离? A.眼高差 B.视差 C.  $i+sD$  D.蒙气差

4119. 某船真航向  $300^\circ$ ,测得某物标真方位  $350^\circ$ ,则该物标的相对方位(舷角)为: A.  $350^\circ$  B.  $290^\circ$  右 C.  $50^\circ$  右 D.  $50^\circ$  左

4120. 某轮在狭水道航行,计划航向  $110^\circ$ ,选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航,如航行中实测该导标罗方位  $290^\circ$ ,该轮磁差  $4^\circ E$ ,自差  $2^\circ W$ ,则该轮应: A.保持原航向 B.向右调整航向 C.向左调整航向 D.无法确

定

4121. 根据 DGPS 基准站位置与 GPS 卫星星历, 测算伪距修正值并播发给作用区内的用户, 对用户测量的数据进行修正, 使用户获得高精度定位, 称为: A.局域 DGPS B.位置 DGPS C.广域 DGPS D.伪距 DGPS
4122. 关于水流, 以下正确的是: I、流向是指流的来向; II、流向是指流的去向; III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II
4123. 过浅滩航行需要候潮时, 船舶过浅滩最佳时机是在当地: A.低潮后 1 小时 B.高潮后 1 小时 C.高潮前 1 小时 D.低潮前 1 小时
4124. 某船由  $45^{\circ} S$ ,  $12^{\circ} W$  起航, 航行进入东半球, 航程不超过 1500 海里, 则该船经差的方向为: A.东、西均可 B.东 C.西 D.无法判断
4125. 沿岸航行确定离岸距离时, 下列哪个因素可不必考虑? A.定位的难易 B.船舶操纵性能 C.航程的长短 D.本船货载情况
4126. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A.AB.BC.CD.D
4127. 下列说法中正确的是\_\_\_\_\_。A.因采用的大地坐标系不同, 同一地点在不同版本的海图中经纬度可能不一致 B.无论使用什么样的海图, GPS 中显示的船位与海图中的位置是完全一致的 C.各国采用的大地坐标系不同, 主要考虑地球椭圆柱体参数的精度问题 D.不同的大地坐标系, 但地理坐标是一样的
4128. 罗经点方向 NW/N 换算成圆周方向为: A. $337^{\circ}$  B. $303^{\circ}$  C. $315^{\circ}$  D. $326^{\circ}$
4129. 太阳真出比太阳视出要\_\_\_\_\_, 太阳真没比太阳视没要\_\_\_\_\_。A.晚/晚 B.早/早 C.早/晚 D.晚/早
4130. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物前方, 避险方位为  $060^{\circ}$ , 陀罗差  $2^{\circ} E$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测陀罗方位  $062^{\circ}$  B.实测陀罗方位  $060^{\circ}$  C.实测真方位  $058^{\circ}$  D.实测真方位  $062^{\circ}$
4131. 某船航行中发现前方有海图标注, 该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.西侧 B.南侧 C.北侧 D.东侧
4132. 有流无风影响下, 船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差, 就是当时的\_\_\_\_\_。A.风流压差 B.风压差 C.罗经差 D.流压差
4133. 我船航向  $000^{\circ}$ , 某船位于我船左舷  $10^{\circ}$ , 距离 5 海里, 若该船航向为  $200^{\circ}$ , 两船保向保速, 则 5 分钟后, 该船位于我船舷角(半圆法度量)\_\_\_\_\_。A.不变 B.不确定 C.增大 D.减小
4134. 回声测深仪换能器的安装位置, 一般应选择在: A.靠近机舱处 B.船中向后(1/2~1/3)船长处 C.靠近船首处 D.距船首(1/2~1/3)船长处
4135. 某船接近某入口航道, 发现海图上有一灯标标志, 则可判断该灯标\_\_\_\_\_。A.为专用标志 B.属于 A 区域 C.为左侧标 D.属于 B 区域
4136. 某轮计划由  $14^{\circ} 02' .2S$ ,  $116^{\circ} 06' .0E$  航行到  $05^{\circ} 50' .0N$ ,  $079^{\circ} 02' .0E$ , 则相应的大圆始航向为: A. $296^{\circ}$  B. $154^{\circ}$  C. $116^{\circ}$  D. $306^{\circ}$

4137. 大圆海图上的直线是：A.大圆弧 B.方位线 C.恒位线 D.恒向线
4138. 对水航速是\_\_\_\_\_。A.船舶在仅仅受到风的影响下的对水航速 B.船舶在仅仅受到流的影响下的对水航速 C.船舶在各种风流情况下的对地航速 D.船舶在各种风流情况下的对水航速
4139. 产生雷达回波大小失真的原因，不包括\_\_\_\_\_。A.垂直波束宽度 B.水平波束宽度 C.荧光屏光点直径 D.脉冲宽度
4140. 为减小雷达测距定位误差，在测量远处山峰回波时，应该：A.用VRM外缘与回波内缘相切 B.用VRM内缘与回波内缘相切 C.用VRM内缘与回波外缘相切 D.用VRM外缘与回波外缘相切
4141. 测者眼高为16m，物标高程为25m，则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.10.45 B.18.81 C.6.27 D.8.36
4142. 实际测得的物标垂直角 $\beta$ 与公式中的垂直角 $\alpha$ 不等的主要原因是：A.六分仪的观测误差 B.船舶摇摆的影响 C.测者具有一定的眼高 D.吃水的影响
4143. 北部湾属于正规日潮，其特点是：A.在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过7天 B.在半个朔望月中，日潮的总天数不超过7天 C.在半个朔望月中，日潮的总天数超过7天 D.在半个朔望月中，日潮的天数连续超过7天
4144. 船舶航行过时区时，驾驶员应\_\_\_\_\_。A.拨钟后通知船长 B.立即拨钟 C.根据船长的命令拨钟 D.根据驾驶员间协商拨钟
4145. 一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约\_\_\_\_\_。A.4分钟 B.4秒钟 C.13分钟 D.51秒钟
4146. 方位投影大都是透视投影，视点在球心的方位投影称为：I、心射投影；II、极射投影；III、日晷投影 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
4147. 过浅滩航行需要候潮时，船舶过浅滩最佳时机是在当地：A.高潮后1小时 B.高潮前1小时 C.低潮后1小时 D.低潮前1小时
4148. 采用方位避险，如所选避险物标和危险物同在航线左侧，且避险物标位于危险物前方，避险方位为 $060^\circ$ ，陀罗差 $2^\circ E$ ，则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险？A.实测真方位 $058^\circ$  B.实测陀罗方位 $060^\circ$  C.实测真方位 $062^\circ$  D.实测陀罗方位 $062^\circ$
4149. 某地磁差资料为：Var.  $0^\circ 40' E$  (1979), decrease about  $2' .5$  annually, 则该地1999年的磁差为：A.  $0^\circ 10' W$  B.  $1^\circ 30' E$  C.  $1^\circ 05' E$  D.  $0^\circ 15' W$
4150. 关于雷达上多次反射回波的说法中，错误的是\_\_\_\_\_。A.真回波与假回波的强度不同 B.真回波与假回波方位一致 C.真回波位于假回波的外侧 D.相邻的真回波与假回波之间的距离间隔近似相等
4151. 利用观测太阳方位求磁罗经自差时，太阳的高度最好\_\_\_\_\_。A.高于 $45^\circ$  B.低于 $30^\circ$  C.等于 $90^\circ$  D.在 $60^\circ$ 附近
4152. 在使用罗兰C接收机测量时差时，是通过测量信号的\_\_\_\_\_进行定位的。I、脉冲包络时差；II、载波相位差；III、多普勒频移 A. I~III B. II、III C. I、III D. I、II

4153. 表示海图比例尺的常用方法有： I、数字比例尺； II、直线比例尺； III、文字比例尺 A. I、III B. II、III C. I、II、III D. I、II
4154. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1^{\circ} 0' .0$  Southward, Longitude  $0^{\circ} 12' .2$  Westward”字样，GPS 的经、纬度读数为： $33^{\circ} 40' .2N, 010^{\circ} 12' .5E$ ，则用于海图上定位的数据应为：A. $33^{\circ} 40' .2N, 010^{\circ} 12' .5E$  B. $33^{\circ} 39' .0N, 010^{\circ} 12' .7E$  C. $33^{\circ} 40' .2N, 010^{\circ} 12' .3E$  D. $33^{\circ} 39' .2N, 010^{\circ} 12' .3E$
4155. 船舶在岛礁区航行的主要特点有： I、航道狭窄； II、水流复杂且较急； III、危险物多； IV、可供定位和导航的物标较多； V、海区测量不充分 A. I ~ V B. II ~ IV C. I、II、IV、V D. II ~ V
4156. 某陀螺航向  $120^{\circ}$ ，陀螺差  $2^{\circ} E$ ，则左正横处物标的真方位是：A. $032^{\circ}$  B. $028^{\circ}$  C. $270^{\circ}$  D. $030^{\circ}$
4157. 某地磁差资料为：Var.  $0^{\circ} 40' E$  (1979), decrease about  $2' .5$  annually, 则该地 1999 年的磁差为：A. $0^{\circ} 10' W$  B. $1^{\circ} 30' E$  C. $1^{\circ} 05' E$  D. $0^{\circ} 15' W$
4158. 船舶由西十二时区进入东十二时区船钟应：A.拨快 1 小时 B.拨慢 1 小时 C.不拨 D.指示世界时
4159. 某轮船速 16kn，航行 2h 后相对计程仪读数差为  $30' .0$ ，计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ ，已知该轮实际航程为 32n mile，则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.无风无流 B.顶流顺风 C.顶风顺流 D.顶风顶流
4160. 过东、西两点的垂直圈称为： I、子午圈； II、卯酉圈； III、东西圈 A. I、II B. I、III C. II、III D. I、II、III
4161. 把一定时间内测得的几个观测船位，用平差的方法以直线“连接”，该直线的方向与真航向之差即为风流压差，这种测定风流压差的方法为：A.正横方位法 B.连续定位法 C.雷达观测法 D.叠标导航法
4162. 下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，不正确的是：A.垂直波束越大，干扰越强 B.天线转速越慢，干扰越强 C.天线高度越高，干扰越强 D.脉冲宽度越窄，干扰越强
4163. 罗经点方向 SSW 换算成圆周方向为：A. $202^{\circ}$  B. $213^{\circ}$  C. $247^{\circ}$  D. $191^{\circ}$
4164. 陀螺罗经的基线误差是指罗经基线与船首尾线\_\_\_\_\_，而由此产生的\_\_\_\_\_误差。A.平行，指向 B.平行，偏离真北 C.不平行，偏离真北 D.不平行，读数
4165. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N, 106^{\circ} 26' .5W$ ，航行到  $52^{\circ} 55' .0N, 173^{\circ} 00' .0E$ ，则该轮的大圆始航向为：A. $319^{\circ}$  B. $049^{\circ}$  C. $041^{\circ}$  D. $311^{\circ}$
4166. 纬度是以\_\_\_\_\_作为基准线计量的。A.格林经线 B.赤道 C.等纬圈 D.测者经线
4167. 中版海图水深大于 31m 的，水上注记注至\_\_\_\_\_。A.1cm B.整米 C.0.1m D.0.5m
4168. GPS 卫星导航系统由\_\_\_\_\_颗卫星组成。A.28 B.32 C.20 D.24
4169. 测者眼高为 16m，物标高程为 36m，则物标地理能见距离为\_\_\_\_\_海里。A.8.36 B.12.54 C.20.9 D.10.45
4170. 利用等高线识别物标时，草绘间断线\_\_\_\_\_。A.视当时航行情况决定是否利用 B.既说明高程也反映山形，应加以利用 C.既不能说明高程也不反映山形，无参考价值 D.不说明高程但反映山形，应加以利用



4171. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ ，测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ )，如欲使在第二次观测该灯标时，能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离，则第二次观测的罗方位应为：A.  $058^\circ$  B.  $094^\circ$  C.  $238^\circ$  D.  $274^\circ$
4172. 已知主港高潮时为 0913，且主附港时差资料见下表，则对应该主港高潮时的附港潮时差为：A. -0039 B. -0018 C. 0018 D. 0039
4173. 某轮由赤道向南航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则 1h 后推算船位位于实际船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。A. 南面 B. 不一定 C. 同一点 D. 北面
4174. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为：A. 2kn B. 1kn C. 4kn D. 3kn
4175. 半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处小潮日涨潮流第一小时内的平均流速为：A.  $4/3$ kn B.  $8/3$ kn C.  $2/3$ kn D. 2kn
4176. 中国沿海某海区海图上往复流箭矢上的数字为：4kn，则该海区农历初三的最大流速为：A. 3kn B. 4kn C. 1.5kn D. 2kn
4177. 某轮计划由  $14^\circ 02' .2S, 116^\circ 06' .0E$  航行到  $05^\circ 50' .0N, 079^\circ 02' .0E$ ，则相应的大圆始航向为：A.  $296^\circ$  B.  $306^\circ$  C.  $154^\circ$  D.  $116^\circ$
4178. 下列有关雷达距离叠标灵敏度的说法中，哪些正确？I、两标志间距离愈大，叠标愈灵敏；II、船至两标志的连线距离愈大，灵敏度愈差；III、船舶位于两标连线上时，灵敏度最高 A. II、III B. I、II C. I、II、III D. I、III
4179. 罗经点方向 N/E 换算成圆周方向为：A.  $348^\circ$  B.  $75^\circ$  C.  $11^\circ$  D.  $011^\circ$  .25
4180. 某轮陀罗航向  $300^\circ$ ，陀罗差  $2^\circ E$ ，则右正横处物标的真方位是：A.  $090^\circ$  B.  $032^\circ$  C.  $030^\circ$  D.  $028^\circ$
4181. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面  $3^\circ$ ，罗经差  $2^\circ W$ ，则实测风流压差为：A.  $-3^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $-5^\circ$  D.  $+5^\circ$
4182. 声相关计程仪的“相关”是指下列哪项因素？A. 发射换能器经过时间间隔  $\tau$  先后发射的超声波信号 B. 前向和后向接收换能器经过时间间隔  $\tau$  先后收到的回波信号 C. 前向接收换能器先后两次收到的回波信号 D. 后向接收换能器先后两次接收到的回波信号
4183. 在拓制海图上，水深“20”，表示水深为：A. 36.6 米 B. 20 英尺 C. 20 米 D. 0.2 米
4184. 磁罗经产生自差的主要原因是：I、感应船磁；II、地磁；III、永久船磁 A. I~III B. II、III C. I、II D. I、III
4185. 声相关计程仪的“相关”是指下列哪项因素？A. 发射换能器经过时间间隔  $\tau$  先后发射的超声波信号 B. 前向和后向接收换能器经过时间间隔  $\tau$  先后收到的回波信号 C. 前向接收换能器先后两次收到的回波信号 D. 后向接收换能器先后两次接收到的回波信号
4186. 中版图式“ ”表示：A. 沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区 B. 贝类养殖场 C. 深度不明的障碍物 D. 鱼栅

4187. 在航迹推算中, 风流压差小于多少时可不予考虑? A.2o.5B.1oC.2oD.1o.5
4188. 为尽早发现遇难者清晰显示搜救雷达应答器的信号, 下述操作哪些是正确的? I、仔细调谐, 使各种回波均清晰, 饱满; II、有意暂时调偏调谐, 使海浪、物标等回波均减弱或消失; III、尽量减小增益 A. II B. II、III C. I D. III
4189. 某轮计划由  $23^{\circ} 10' .2N, 106^{\circ} 26' .5W$ , 航行到  $52^{\circ} 55' .0N, 173^{\circ} 00' .0E$ , 则该轮的大圆始航向为: A.  $311^{\circ}$  B.  $319^{\circ}$  C.  $049^{\circ}$  D.  $041^{\circ}$
4190. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中, 正确的是\_\_\_\_\_。A. 荧光屏越大, 方位扩展就越大 B. 近处与远处回波扩展的实际距离是相同的 C. 荧光屏越大, 方位扩展就越小 D. 远处回波扩展的实际距离大
4191. 墨卡托航法最可能出现较大误差是在\_\_\_\_\_。A. 赤道附近 B. 高纬度海区 C. 中纬度海区 D. 低纬度海区
4192. 某轮  $TC325^{\circ}$ , 船速 12 节, 1200 测得某物标  $TB298^{\circ} .5$ , 1230 又测得该物标  $TB280^{\circ}$ , 则预计正横该物标的时间和距离为: A. 1300, 6n mile B. 1300, 5n mile C. 1250, 5n mile D. 1240, 6n mile
4193. 高斯投影, 即高斯-克吕格投影, 其投影方式为\_\_\_\_\_。A. 圆柱投影 B. 平面投影 C. 圆锥投影 D. 条件投影
4194. 英版《潮汐表》有以下哪些索引? I、主港索引; II、附港索引; III、地理索引; IV、关键词索引 A. II、III B. I、II、III C. I、II、IV D. I、III
4195. GPS 卫星导航仪电离层折射误差主要在\_\_\_\_\_。A. 两极 B. 经度方向 C. 赤道附近 D. 纬度方向
4196. 某轮由 A 点 ( $55^{\circ} N, 120^{\circ} E$ ) 航行到 B 点 ( $65^{\circ} N, 130^{\circ} E$ ), 则 AB 间的东西距为: A. 344.1 海里 B. 253.6 海里 C. 600 海里 D. 300 海里
4197. 暗礁是指: A. 深度基准面以下的孤立岩石 B. 深度基准面适淹的礁石 C. 平均大潮高潮面下, 深度基准面以上的孤立岩石 D. 平均大潮高潮时露出的孤立岩石
4198. 采用方位避险, 如所选避险物标和危险物同在航线左侧, 且避险物标位于危险物后方, 避险方位为  $060^{\circ}$ , 陀罗差  $2^{\circ} E$ , 则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? I、实测陀罗方位  $060^{\circ}$ ; II、实测陀罗方位  $058^{\circ}$ ; III、实测真方位  $062^{\circ}$  A. II、III B. I ~ III C. I、II D. I、III
4199. 某轮排水量 15000t, 以船速 14kn 航行一天, 燃油耗油 30t, 在中途港加载 1000t 后, 船舶仍以 14kn 速度航行, 则每日燃油消耗量是多少? A. 33.3t B. 32.7t C. 31.9t D. 31.3t
4200. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程。若船舶计划加速 1kn, 问船舶到达中途港时还剩下多少燃油。A. 3.8t B. 4.2t C. 4.9t D. 5.1t
4201. 根据 DGPS 基准站位置与 GPS 卫星星历, 测算伪距修正值并播发给作用区内的用户, 对用户测量的数据进行修正, 使用户获得高精度定位, 称为: A. 局域 DGPS B. 位置 DGPS C. 广域 DGPS D. 伪距 DGPS
4202. 墨卡托航法最可能出现较大误差是在\_\_\_\_\_。A. 赤道附近 B. 高纬度海区 C. 中纬度海区 D. 低纬度海区
4203. 船舶驾驶台中的主机转速与船速对照表, 是在下列哪种情况下进行测定的? I、船舶满载; II、船舶半载;

III、船舶压载 A. I、II、III B. I、II C. I、III D. II、III

4204. 中版图式“ ”表示: A.贝类养殖场 B.鱼栅 C.深度不明的障碍物 D.沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区
4205. 在拓制海图上,水深“20”,表示水深为: A.20 拓 B.20 英尺 C.20 米 D.0.2 米
4206. 比例尺一般大于 1: 10 万,图上主要以表示港湾、锚地为主,详细表示海岸的性质、水深、底质、航行障碍物、助航设备、港湾设施、锚地、港区界限和港务机关等要素,并附有潮信表的海图叫做: A.海区总图 B.参考图 C.航行图 D.港湾图
4207. 若从安许茨 4 型罗经贮液缸抽出支承液体,再加入同量的甘油,则支承液体的\_\_\_\_\_。A.浮力减小 B.导电率增加 C.浮力增加 D.导电率不变
4208. 下列有关墨卡托投影的特性的叙述中,哪一项是正确的? A.在大圆海图上,恒向线都是直线 B.在墨卡托投影海图上任意两点间直线连接线,除赤道外,都不属于大圆弧 C.等角正圆柱投影(即墨卡托投影)海图上,任意两点间的直线连接线,不可能都属于恒向线 D.在墨卡托海图上,大圆航线都是曲线,北半球凹向北极、南半球凹向南极
4209. 船舶航行时,雷达选择对水真运动显示方式,荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是: A.水上漂浮物 B.同向同速船 C.小岛等静止的物标 D.同向船
4210. 船舶驾驶台中的主机转速与船速对照表,是在下列哪种情况下进行测定的? I、船舶满载; II、船舶半载; III、船舶压载 A. I、II、III B. I、II C. I、III D. II、III
4211. 雷达抑制旁瓣回波的方法是\_\_\_\_\_。A.适当使用 AFCB.适当减少亮度 C.适当使用 STCD.增大 GAIN
4212. 某轮陀罗航向  $300^\circ$ , 陀罗差  $2^\circ E$ , 则右正横处物标的真方位是: A. $032^\circ$  B. $090^\circ$  C. $030^\circ$  D. $028^\circ$
4213. 测量物标小水平角求距离,船与物标两端之间的距离 DA 与 DB 应满足什么条件? A.DA-DB=dB.DB-DA =dC.大致相等 D.没有特殊要求
4214. 海图高程单位通常在\_\_\_\_\_中加以说明。A.小改正栏 B.海图出版和发行情况栏 C.图幅尺寸栏 D.海图标题栏
4215. 下列关于计程仪的说法,不妥的是: A.绝对计程仪可测对地速度 B.声相关计程仪是绝对计程仪 C.多普勒计程仪可测对地速度 D.船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度
4216. 在海图作业中,  $\Delta G$  表示\_\_\_\_\_。A.自差 B.罗经差 C.陀罗差 D.磁差
4217. 船用回声测深仪采用超声波进行测深,其主要优点是: A.传播速度快 B.抗可闻声干扰性好 C.能量损耗小 D.绕射性强
4218. 某轮真航向  $030^\circ$ , 航行中用雷达测得物标距离最近时的陀罗方位为  $117^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则实测风流压差为: A. $-5^\circ$  B. $+5^\circ$  C. $+3^\circ$  D. $-3^\circ$
4219. 为减小雷达测距定位误差,在测量远处山峰回波时,应该: A.用 VRM 内缘与回波内缘相切 B.用 VRM 外缘与回波外缘相切 C.用 VRM 内缘与回波外缘相切 D.用 VRM 外缘与回波内缘相切

4220. 某轮罗航向  $CC=184^\circ$ ，测得 A 灯塔罗方位  $CB=139^\circ$  ( $\Delta C=-1^\circ$ )，如欲使在第二次观测该灯标时，能正好使两次观测之间的航程等于船与该灯塔的正横距离，则第二次观测的罗方位应为：A.  $238^\circ$  B.  $058^\circ$  C.  $094^\circ$  D.  $274^\circ$
4221. 要了解某张海图的现行版日期时可查阅：I、英版航海通告累积表；II、英版航海通告年度摘要；III、季末版航海通告 A. I 或 II B. II C. I D. III
4222. 航向为  $090^\circ$  时，恒向线与\_\_\_\_\_重合。A. 子午圈 B. 等纬圈 C. 赤道 D. 格林子午圈
4223. 在周日视运动中，当天体赤纬等于  $0^\circ$  时，天体将出于\_\_\_\_\_没于\_\_\_\_\_。A. 东南/西南 B. 东北/西北 C. 正东/正西 D. 正南/正北
4224. 下列哪种海图不属于航海图？A. 港湾图 B. 参考图 C. 航行图 D. 总图
4225. 下列选项哪些不是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征？I、数字化的海图信息是单一的图像文件；II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据；III、可以提供警戒区自动报警；IV、可以提供危险区自动报警 A. III、IV B. I C. I、II D. II、III、IV
4226. 安许茨 20 型陀螺罗经通常每\_\_\_\_\_年需更换一次支承液体。A. 4 B. 1 C. 2 D. 3
4227. 某轮从 ( $10^{\circ}30' S$ 、 $115^{\circ}30' E$ ) 航行到 ( $20^{\circ}30' S$ 、 $130^{\circ}30' E$ )，则应驶的恒向线航向为：A.  $304^{\circ}.7$  B.  $235^{\circ}.3$  C.  $124^{\circ}.7$  D.  $055^{\circ}.3$
4228. 在中、低纬海区，当测者与物标的距离小于\_\_\_\_\_n mile 时，可用直线（恒向线）代替恒位线画在海图上进行方位定位。A. 80 B. 30 C. 100 D. 50
4229. 本船雷达天线海面以上高度 16 米，前方有半径为 2 海里的圆形小岛，四周低，中间为山峰，海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时，雷达荧光屏上该岛回波的内缘（离船最近处）对应于小岛的\_\_\_\_\_。A. 离船最远处的岸线 B. 离船最近的岸线 C. 山峰与岸线间的某处 D. 山峰
4230. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A. 可能不在该图内 B. 等于该图的平均纬度 C. 等于该图的最高纬度 D. 等于该图的最低纬度
4231. 自由陀螺仪的主轴动量矩指北，若加一外力矩，其方向水平向西，则主轴指北端\_\_\_\_\_进动。A. 水平向东 B. 水平向西 C. 垂直向上 D. 垂直向下
4232. 某船船速 20kn，航行 1000n mile，需要燃油 120t。现仅存燃油 110t，至中途港尚有 800n mile 的航程。若船舶计划加速 1kn，问船舶到达中途港时还剩下多少燃油。A. 3.8t B. 4.2t C. 5.1t D. 4.9t
4233. 航行中船舶一般是用\_\_\_\_\_测定航速的。A. 绝对计程仪 B. 雷达 C. GPSD. 相对计程仪
4234. 罗经点方向 SSW 换算成圆周方向为：A.  $202^\circ$  B.  $213^\circ$  C.  $247^\circ$  D.  $191^\circ$  E.  $25^\circ$
4235. 利用等高线识别物标时，草绘间断线\_\_\_\_\_。A. 视当时航行情况决定是否利用 B. 既说明高程也反映山形，应加以利用 C. 既不能说明高程也不反映山形，无参考价值 D. 不说明高程但反映山形，应加以利用
4236. 下列关于在中版海图中底质注记顺序的描述，那一个是错误的？A. 先形容词后底质种类 B. 混合底质，则应先写成份多的，后写成份少的 C. 上为海底的性质，下为海水深度 D. 不同深层底质，先上层及其深度，再下层



4237. 某船位于(00o、001oW),真航向090o,航程260海里,则到达点的经度为: A.3.5oEB.3.3oWC.3.5oWD.3.3oE
4238. 采用方位避险,如所选避险物标和危险物同在航线左侧,且避险物标位于危险物前方,避险方位为060°,陀螺差2°W,则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险? A.实测陀螺方位060° B.实测真方位058° C.实测陀螺方位058° D.实测真方位062°
4239. 用雷达观测法实测风流压差,调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行,如电子方位线偏在航向线左面5°,罗经差2°E,则实测风流压差为: A.-3° B.+3° C.-5° D.+5°
4240. 方位投影大都是透视投影,视点在球心的方位投影称为: I、心射投影; II、极射投影; III、日晷投影 A. II、III B. I、IIIC. I、II、IIID. I、II
4241. GPS卫星导航仪在定位过程中根据\_\_\_\_\_识别各颗GPS卫星。 A.伪码 B.时间顺序 C.莫尔斯码呼号 D.频率
4242. 陀螺方位是\_\_\_\_\_。 A.陀螺北和航向线之间的夹角 B.真北和航向线之间的夹角 C.陀螺北和方位线之间的夹角 D.真北和方位线之间的夹角
4243. 某纬度圈上有两点,用该纬度上经度1'长度为单位量取其长度,所得数值为该两点间的\_\_\_\_\_,用该纬度处纬度1'长度为单位量取其距离,所得数值为该两点\_\_\_\_\_. A.东西距,经差 B.东西距,实际距离 C.经差,东西距 D.经差,纬差
4244. 在潮汐推算中,如主港3月6日低潮时为2357,低潮时差为+0103,则相应的附港低潮潮时为: A.3月7日0100B.3月6日2254C.3月7日0003D.3月6日0100
4245. 某船夜间航行,海图上在航线附近距本船约7.0处有一灯塔标注,查灯标表得该灯塔的备注栏:W000°~090°(90°),关于该灯塔灯光下列说法正确的是: A.当该灯塔位于本船180°~270°之间时能见到白光,可见光范围270° B.当该灯塔位于本船000°~090°之间时能见到白光,可见光范围90° C.当该灯塔位于本船000°~090°之间时能见到白光,可见光范围270° D.当该灯塔位于本船180°~270°之间时能见到白光,可见光范围90°
4246. 沿岸航行选择转向物标时,应选择下列哪个物标? A.灯塔 B.浮标 C.灯船 D.平坦的岬角
4247. 当船位在不同坐标系的海图之间进行转换定位时,应进行经纬度的修正,该修正值通常刊印在海图何处? A.图廓外上方 B.图廓外下方 C.海图标题栏的“注意(Note)”栏中 D.图名上方
4248. 船用回声测深仪采用超声波进行测深,其主要优点是: A.能量损耗小 B.抗可闻声干扰性好 C.传播速度高 D.绕射性强
4249. 按设置地点不同,航标可分为: A.灯塔、灯桩、立标 B.沿海航标、内河航标、船闸航标 C.灯船、灯浮、浮标 D.发光航标、不发光航标、音响航标、无线电航标
4250. 为尽早发现遇难者清晰显示搜救雷达应答器的信号,下述操作哪些是正确的? I、仔细调谐,使各种回波均清晰,饱满; II、有意暂时调偏调谐,使海浪、物标等回波均减弱或消失; III、尽量减小增益 A. II B. IIIC. II、III D. I
4251. 单物标方位距离定位的优点是: I、两条位置线的交角为90°; II、作图简单; III、只需一个物标 A. I、II、III B. I、IIIC. I、II D. II、III



4252. 由于光点的影响,会产生测方位的误差,该误差的大小与回波离屏幕中心的关系是\_\_\_\_\_。A.与回波离屏幕中心的距离没有关系 B.与回波离屏幕中心的距离成正比 C.回波离屏幕中心越远,误差越小 D.回波离屏幕中心越近,误差越小
4253. 我国某轮航行在西七区,应在船时\_\_\_\_\_发传真才能使国内总公司在5月12日早0800收到该传真。A.1700 (11/5) B.0800 (12/5) C.0900 (11/5) D.2300 (12/5)
4254. 真航向是\_\_\_\_\_。A.真北和方位线之间的夹角 B.陀螺北和航向线之间的夹角 C.真北和陀螺北之间的夹角 D.真北和航向线之间的夹角
4255. 某轮计划由  $12^{\circ} 00' .0N, 83^{\circ} 41' .0W$  航行到  $74^{\circ} 29' .8N, 19^{\circ} 12' .5E$ , 则该轮的大圆始航向为: A.  $15^{\circ}$  B.  $75^{\circ}$  C.  $075^{\circ}$  D.  $015^{\circ}$
4256. 小潮差是指相邻的\_\_\_\_\_之差。A.小潮高潮潮高与小潮低潮潮高 B.大潮高潮潮高与小潮低潮潮高 C.大潮高潮潮高与大潮低潮潮高 D.小潮高潮潮高与大潮低潮潮高
4257. 两方位定位时,关于物标的观测顺序,下列哪个说法不正确? A.先测弱光灯,后测强光灯 B.先测定光灯,后测闪光灯 C.先测首尾方向的物标,后测正横方向的物标 D.先测周期长的灯光,后测周期短的灯光
4258. 北部湾属于正规日潮,其特点是: A.在半个朔望月中,半日潮的天数连续超过7天 B.在半个朔望月中,日潮的总天数不超过7天 C.在半个朔望月中,日潮的总天数超过7天 D.在半个朔望月中,日潮的天数连续超过7天
4259. 加入VTS监管水域的船舶应向VTS中心提供\_\_\_\_\_等信息。A.航区气温、气压、能见度方面的水文气象 B.航道交通流量和通航环境情况 C.航行计划、船舶保安计划 D.船舶航行动态、进(出)港目的、载货情况、人员状况
4260. 天体上中天时,其地方时角等于\_\_\_\_\_,半圆方位角等于\_\_\_\_\_,位置角等于\_\_\_\_\_。A.  $0^{\circ} / 180^{\circ} / 0^{\circ}$  B.  $180^{\circ} / 0^{\circ} / 180^{\circ}$  C.  $0^{\circ} / 180^{\circ} / 180^{\circ}$  D.  $0^{\circ} / 0^{\circ} / 0^{\circ}$
4261. GPS卫星导航仪为了减小对流层折射引起的定位误差,采用\_\_\_\_\_。A.操作者将HDOP置于10 B.只接收仰角为  $5^{\circ} \sim 85^{\circ}$  内的GPS卫星信号 C.高稳定的本振频率 D.接收1575.42兆赫和1227.60兆赫两种GPS载波频率
4262. 当新航线两侧存在航行障碍物时,宜采用下列哪种转向方法? I、正横转向; II、导标方位转向; III、平行方位线转向 A. I、III B. II、III C. I、II D. I、II、III
4263. 关于多航向航迹计算求纬差,下列说法哪个正确? A.起止点之间的直线航程与各航向的平均值的余弦的乘积 B.不能通过算法求取 C.各点之间的航程和与各航向的平均值的余弦的乘积 D.分别求出各航向上的纬差并求和
4264. 采用方位避险,如所选避险物标和危险物同在航线左侧,且避险物标位于危险物前方,避险方位为  $060^{\circ}$ , 陀罗差  $2^{\circ}$  E,则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险? A.实测真方位  $062^{\circ}$  B.实测真方位  $058^{\circ}$  C.实测陀罗方位  $062^{\circ}$  D.实测陀罗方位  $060^{\circ}$
4265. 明礁上所标的数字表示: A.水深 B.明礁的高程 C.干出高度 D.平均海面以上的高度
4266. 下列哪个是求测陀螺差的公式? A.  $\Delta G = GB - TBB$  B.  $\Delta G = TC - GBC$  C.  $\Delta G = GB - TCD$  D.  $\Delta G = TB - GB$
4267. 船舶航行时,雷达选择对水真运动显示方式,荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是: A.同向同速船

B.水上漂浮物 C.同向船 D.小岛等静止的物标

4268. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行,发现海图上有如下标志,则: A.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船左舷航行 B.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船右舷航行 C.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船左舷航行 D.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船右舷航行

4269. 英版海图净空高度起算面可能是: I、平均大潮高潮面; II、平均高高潮面; III、平均海面 A. I、II B. II、III C. I、II、III D. I、III

4270. 已知主港高潮时为 0913,且主附港时差资料见下表,则对应该主港高潮时的附港潮时差为: A.-0018 B.0018 C.-0039 D.0039

4271. 本船雷达天线海面以上高度为 16 米,前方小岛岸线与在小岛中央高 25m 的山峰的水平距离为 4 海里,当本船离小岛岸线的距离为 12 海里时,欲用小岛距离定位,应用 VRM 测量该岛回波\_\_\_\_\_部位。 A.距内缘三分之一处 B.外缘(最远处) C.内缘(最近处) D.中央

4272. 某船 2008 年 12 月 12 日在某处航行,航线上该处海图水深 28.6 米,该船在 0600 时刻用回声测深仪测得该处的水深 20.1 米。查该年度中版《潮汐表》该处当日潮汐情况如下: 0120 315cm; 0754 81cm,则该船的吃水为: A.9.8 米 B.11.8 米 C.10.8 米 D.8.8 米

4273. 某轮在狭水道航行,计划航向 060°,选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航,如航行中实测该导标罗方位 238°,该轮磁差 4° E,自差 2° W,则该轮应: A.向左调整航向 B.无法确定 C.向右调整航向 D.保持原航向

4274. 关于水流,以下正确的是: I、流向是指流的来向; II、流向是指流的去向; III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. II、III B. I、II、III C. I、II D. I、III

4275. 英版海图图式中,缩写“WK”代表: A.灯塔 B.大型助航浮标 C.沉船 D.深吃水航路

4276. 航向为 180° 时,恒向线与\_\_\_\_\_重合。 A.格林子午圈 B.赤道 C.等纬圈 D.子午圈

4277. 某轮在某国沿海沿计划航线 CA 航行,发现海图上有如下标志,则: A.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船右舷航行 B.该浮标系统属于 A 系统,应该把该标放在本船左舷航行 C.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船右舷航行 D.该浮标系统属于 B 系统,应该把该标放在本船左舷航行

4278. GPS 导航仪日常关机后,再次启动时发现导航仪显示的船位错误,并长时间不进行更新,此时应该\_\_\_\_\_。 A.关闭 GPS 导航仪后,再重新开机 B.正确设定 GPS 初始船位 C.更换导航仪内部的电池 D.清除内部历书,进行冷启动

4279. 由于雷达波水平波束的影响导致雷达波方位扩展的说法中,正确的是\_\_\_\_\_。 A.荧光屏越大,方位扩展就越小 B.远处回波扩展的实际距离大 C.荧光屏越大,方位扩展就越大 D.近处与远处回波扩展的实际距离是相同的

4280. 实际上,大潮发生在\_\_\_\_\_。 A.月中天 B.朔望日之前 C.朔望日之后 D.朔望日

4281. 过浅滩航行需要候潮时,船舶过浅滩最佳时机是在当地: A.低潮后 1 小时 B.低潮前 1 小时 C.高潮前 1 小时 D.高潮后 1 小时

4282. 下列说法中正确的是\_\_\_\_\_。 A.因采用的大地坐标系不同,同一地点在不同版本的海图中经纬度可能不一

致 B.无论使用什么样的海图，GPS 中显示的船位与海图中的位置是完全一致的 C.不同的大地坐标系，但地理坐标是一样的 D.各国采用的大地坐标系不同，主要考虑地球椭圆柱体参数的精度问题

4283. 我国某主港某日高潮潮时为 1138，其附港高潮时差为-0150，改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为：  
A.1003B.0948C.1328D.1342

4284. 硬铁磁化较软铁磁化来得\_\_\_\_\_，且剩磁\_\_\_\_\_。A.不易；大 B.容易；大 C.容易；小 D.不易；小

4285. 夜间由海上驶离我国沿海某港口，发现前方有一红色混合联闪光灯浮，表明：A.该标为推荐航道右侧标，应将其置于本船左侧通过 B.该标为推荐航道左侧标，应将其置于本船左侧通过 C.该标为推荐航道左侧标，应将其置于本船右侧通过 D.该标为推荐航道右侧标，应将其置于本船右侧通过

4286. 关于多航向航迹计算求纬差，下列说法哪个正确？A.起止点之间的直线航程与各航向的平均值的余弦的乘积 B.分别求出各航向上的纬差并求和 C.不能通过计算法求取 D.各点之间的航程和与各航向的平均值的余弦的乘积

4287. 某轮排水量 15000t，以船速 14kn 航行一天，燃油耗油 30t，在中途港加载 1000t 后，船舶仍以 14kn 速度航行，则每日燃油消耗量是多少？A.33.3tB.32.7tC.31.3tD.31.9t

4288. 关于大洋航行说法正确的是：A.要重视罗经工作状况，注意磁罗经与陀螺罗经的比对 B.接近海岸时由于物标稀少，不必担心物标识别有误 C.大洋航行最好用主机转速估算航程，不必使用计程仪 D.大洋中由于没有物标，可以间隔瞭望

4289. 比例尺一般大于 1: 10 万，图上主要以表示港湾、锚地为主，详细表示海岸的性质、水深、底质、航行障碍物、助航设备、港湾设施、锚地、港区界限和港务机关等要素，并附有潮信表的海图叫做：A.航行图 B.海区总图 C.参考图 D.港湾图

4290. 某轮罗航向 060°，磁差 3° E、自差 2° E，则右正横处物标的磁方位是：A.152° B.150° C.149° D.155°

4291. 水深受限时，船舶到达浅滩前，应及时调整吃水，使船舶处于：I、首倾；II、尾倾；III、平吃水 A. I B. III C. II D. II 或 III

4292. 某地磁差资料为：Var. 0° 40' E (1979)，decrease about 2' .5 annually，则该地 1999 年的磁差为：A.0° 15' WB.1° 30' EC.0° 10' WD.1° 05' E

4293. 某港某日的潮汐资料为：0200，1.0m；0800，4.0m。该日 0700 的潮高为：A.3.2mB.3.8mC.3.7mD.3.4m

4294. 航向为 180° 时，恒向线与\_\_\_\_\_重合。A.格林子午圈 B.赤道 C.等纬圈 D.子午圈

4295. 利用英版《潮汐表》求某附港潮汐，可首先从\_\_\_\_\_查该附港的编号，然后根据编号在潮时差与潮高差表中查得所需资料。A.辅助用表 B.地理索引 C.目录 D.主港索引

4296. 船舶定向、定速航行，利用两物标距离定位，下列哪种情况说明观测船位是可靠的？I、观测船位成直线分布；II、船位间距与航时成正比；III、观测船位成曲线分布 A. I 或 II 或 III B. II 或 III C. I 或 III D. I 或 II

4297. 利用观测太阳方位求磁罗经自差时，太阳的高度最好\_\_\_\_\_。A.在 60° 附近 B.低于 30° C.高于 45° D.等于 90°

4298. 船舶航行时, 雷达选择对水真运动显示方式, 荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是: A.水上漂浮物 B.同向同速船 C.小岛等静止的物标 D.同向船
4299. 若赤道上 1' 纬度的墨卡托投影图长为 1cm, 则在同一张图上的 60° 纬度处的 1' 纬度的图长与下列哪一值最接近? A.2cm B.0.5cm C.1cm D.1.414cm
4300. 船舶由东向西过日界线, 船钟应: A.不拨 B.拨快 1 小时 C.拨慢 12 小时 D.拨慢 1 小时
4301. 对水航速是\_\_\_\_。A.船舶在仅仅受到风的影响下的对水航速 B.船舶在各种风流情况下的对水航速 C.船舶在仅仅受到流的影响下的对水航速 D.船舶在各种风流情况下的对地航速
4302. 下列哪个是求测陀螺差的公式? A.  $\Delta G = TC - GBB$ .  $\Delta G = GB - TBC$ .  $\Delta G = TB - GBD$ .  $\Delta G = GB - TC$
4303. 下列哪种海图不属于航海图? A.航行图 B.参考图 C.总图 D.港湾图
4304. 在能见度良好时, 沿岸航线距陡峭海岸的最近距离不应小于: A.1n mile B.5n mile C.10n mile D.2n mile
4305. 某轮陀罗航向 210°, 陀罗差 2° W, 则左正横处物标的陀螺方位是: A.270° B.118° C.122° D.120°
4306. 潮差比是\_\_\_\_之比。A.附港最大潮差与主港最大潮差 B.主港潮差与附港潮差 C.主港平均潮差与附港平均潮差 D.附港平均潮差与主港平均潮差
4307. 能够测量并显示航速、航程和水深的计程仪是: A.声相关计程 B.水压计程仪 C.电磁计程仪 D.多普勒计程仪
4308. 岛礁区航行, 利用物标“串视”导航, 实际是要求船舶航行过程中保持\_\_\_\_。A.方位与航向都不变 B.物标的方位不变 C.方位与航向都变化 D.船舶的航向不变
4309. 地球椭圆体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于: A.地理坐标 B.两点间的东西距 C.地理纬度 D.地理经度
4310. 测者眼高为 16m, 物标高程为 25m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_海里。A.8.36 B.18.81 C.10.45 D.6.27
4311. 拟订大洋航线的原则是: A.安全经济 B.航线顺着洋流 C.航线垂直于等深线 D.航程最短
4312. 下列哪个是求测陀螺差的公式? A.  $\Delta G = TC - GBB$ .  $\Delta G = GB - TBC$ .  $\Delta G = TB - GBD$ .  $\Delta G = GB - TC$
4313. 某轮计划由 12° 00' .0N, 83° 41' .0W 航行到 74° 29' .8N, 19° 12' .5E, 则该轮的大圆始航向为: A.75° B.075° C.015° D.15°
4314. 在英版《潮汐表》第三卷和第四卷中印有几张供求任意时潮高和任意潮高的潮时用的曲线图? A.一张 B.每港一张 C.每主港一张 D.每附港一张
4315. 船舶在岛礁区航行时, 有关“开门”、“关门”说法正确的是: A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确、直观, 只需要借助罗经 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 直观且不依赖罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确但较费时 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确但需要雷达观测
4316. 雷达扫描中心偏离方位度盘中心时, 可能影响\_\_\_\_。A.测距精度 B.距离分辨力 C.方位分辨力 D.测方位精



度

4317. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为-0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为:  
A.0948B.1342C.1003D.1328
4318. 英版海图图式“fs”表示该区底质为: A.淤泥 B.细沙 C.岩石 D.粗沙
4319. 中版海图图式“”表示: A.暗礁 B.变色的海水 C.干出礁 D.变色的障碍物
4320. 进港航行, 利用船首的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的左面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.左面, 向右 B.左面, 向左 C.右面, 向右 D.右面, 向左
4321. 小潮差是指相邻的\_\_\_\_\_之差。A.大潮高潮潮高与大潮低潮潮高 B.小潮高潮潮高与小潮低潮潮高 C.大潮高潮潮高与小潮低潮潮高 D.小潮高潮潮高与大潮低潮潮高
4322. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时, GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A.GPS Self Test ErrorB.DOP ErrorC.GPS No fixD.DGPS Error
4323. 某张墨卡托海图的基准纬度\_\_\_\_\_。A.等于该图的最高纬度 B.可能不在该图内 C.等于该图的平均纬度 D.等于该图的最低纬度
4324. 下列说法中正确的是\_\_\_\_\_。A.因采用的大地坐标系不同, 同一地点在不同版本的海图中经纬度可能不一致 B.各国采用的大地坐标系不同, 主要考虑地球椭球体参数的精度问题 C.无论使用什么样的海图, GPS 中显示的船位与海图中的位置是完全一致的 D.不同的大地坐标系, 但地理坐标是一样的
4325. 船舶在岛礁区航行时, 有关“开门”、“关门”说法正确的是: A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确、直观, 只需要借助罗经 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确但需要雷达观测 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 准确但较费时 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线, 直观且不依赖罗经
4326. 进港航行, 利用船首的方位叠标导航, 如发现后标偏在前标的左面, 表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右), 应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.右面, 向右 B.左面, 向右 C.右面, 向左 D.左面, 向左
4327. 下列哪种海图不属于航海图? A.总图 B.航行图 C.参考图 D.港湾图
4328. 某轮在狭水道航行, 计划航向 060°, 选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标罗方位 238°, 该轮磁差 4° E, 自差 2° W, 则该轮应: A.向左调整航向 B.向右调整航向 C.无法确定 D.保持原航向
4329. 在同一张墨卡托海图上, 设 1855m 的地面长度的赤道图长为 1cm, 则在 30° 纬度线上, 1855m 地面长度的图长约为: A.1.155cmB.0.5cmC.0.866cmD.1cm
4330. 用雷达观测法实测风流压差, 调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行, 如电子方位线偏在航向线左面 5°, 罗经差 2° E, 则实测风流压差为: A.-5° B.+5° C.-3° D.+3°
4331. 要查阅某张英版海图的新版发行情况应查阅该图的\_\_\_\_\_。A.海图标题栏 B.海图右下角 C.海图左下角 D.图廓外下边中间偏右侧位置



4332. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为：  
A.4knB.2knC.3knD.1kn
4333. 利用英版《潮汐表》求某附港潮汐，可首先从\_\_\_\_\_查该附港的编号，然后根据编号在潮时差与潮高差表中查得所需资料。A.目录 B.辅助用表 C.主港索引 D.地理索引
4334. 由起航点  $10^{\circ} 02' N$ ， $006^{\circ} 05' E$  至到达点  $02^{\circ} 58' S$ ， $001^{\circ} 57' W$  的纬差与经差为：A. $13^{\circ} N$ ， $008^{\circ} 02' EB$ . $13^{\circ} S$ ， $008^{\circ} 02' EC$ . $13^{\circ} N$ ， $008^{\circ} 02' WD$ . $13^{\circ} S$ ， $008^{\circ} 02' W$
4335. 斯伯利 37 型罗经起动时，将转换开关放在“旋转”档，并用“旋转开关”控制刻度盘的旋转，其目的是在陀螺马达还没有运转的情况下\_\_\_\_\_。I、使船首基线指向真航向；II、校正罗经基线误差；III、使船首基线指向真北；IV、使罗经主轴回到子午面内 A.II~IV B.I~III C.I、IV D.II、III
4336. 测者眼高为 16m，物标高程为 36m，则物标地理能见距离为\_\_\_\_\_海里。A.10.45 B.8.36 C.12.54 D.20.9
4337. 磁罗经在下列哪种情况下不存在自差？A.船在船坞里 B.在木船上 C.在新出厂的船上 D.锚泊船上
4338. 某轮顺风顶流航行，船速 18 节，流速 2 节，风对船舶航速的影响为 1 节，计程仪改正率+8%，0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ ，则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为：A. $131' .5$ B. $138' .9$ C. $135' .2$ D. $127' .8$
4339. 下列哪个国家或地区适用 IALA 国际海区水上助航标志制度 B 区域的规定？A.日本 B.新加坡 C.澳洲 D.香港
4340. 颜色不变，明暗交替且时间相等的灯质为：A.明暗光 B.联明暗光 C.互光 D.等明暗光
4341. 在雷达上，二次扫描回波的距离比物标的实际距离\_\_\_\_\_。（c 为雷达波传播的速度；T 为雷达的脉冲重复周期）A.远 c•TB.远 c•T/2C.近 c•TD.近 c•T/2
4342. 航向为  $180^{\circ}$  时，恒向线与\_\_\_\_\_重合。A.子午圈 B.等纬圈 C.赤道 D.格林子午圈
4343. 下列关于对中国船舶报告系统（CHISREP）中报告的有关规定的理解与判定不正确的是\_\_\_\_\_。A.航行计划报告是在进入 CHISREP 区域的划定界限前 24h 至进入后 2h 之内发出 B.当船舶抵达中国沿海港口后或驶离 CHISREP 区域界限前 1h 内应发送最终报告 C.CHISREP 的报告共有 7 种类型，报告以 CHISREP 加报告类型识别字母开头，以报告项 Z 结尾 D.船舶改变其计划航线时或船舶的实际船位偏离计划航线超过 2h 的航程时应发送变更报告（DR）
4344. 某船夜间航行，海图上在航线附近距本船约 7.0 处有一灯塔标注，查灯标表得该灯塔的备注栏： $W000^{\circ} \sim 090^{\circ}$ （ $90^{\circ}$ ），关于该灯塔灯光下列说法正确的是：A.当该灯塔位于本船  $180^{\circ} \sim 270^{\circ}$  之间时能见到白光，可见光范围  $270^{\circ}$  B.当该灯塔位于本船  $000^{\circ} \sim 090^{\circ}$  之间时能见到白光，可见光范围  $270^{\circ}$  C.当该灯塔位于本船  $000^{\circ} \sim 090^{\circ}$  之间时能见到白光，可见光范围  $90^{\circ}$  D.当该灯塔位于本船  $180^{\circ} \sim 270^{\circ}$  之间时能见到白光，可见光范围  $90^{\circ}$
4345. 6 月 22 日到 9 月 23 日，太阳赤纬为\_\_\_\_\_，并且逐渐\_\_\_\_\_。A.南/增大 B.北/增大 C.北/减小 D.南/减小
4346. 船用导航雷达可以测量船舶周围水面物标的\_\_\_\_\_。A.方位、深度 B.航向、航速 C.距离、高度 D.方位、距离
4347. 天文三角形的三个角是：A.天体顶距、天体时角和天体方位角 B.天体时角、天体方位角和天体极距 C.天体方位角、天体时角和天体赤纬 D.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角

4348. 地球曲率导致的雷达回波失真,是由于\_\_\_\_\_。A.雷达垂直波束宽度较宽 B.雷达波几乎沿直线传播 C.雷达荧光屏光点直径太大 D.雷达水平波束宽度较宽
4349. 航海学中的地球形状是指: A.地球圆球体 B.地球椭圆柱体 C.大地水准面围成的几何体 D.地球自然表面围成的几何体
4350. 下列形状对雷达波反射性能最强的是: A.球状物体 B.平板状物体 C.角反射器 D.圆柱状物体
4351. 在英版《潮汐表》第三卷和第四卷中印有几张供求任意时潮高和任意潮高的潮时用的曲线图? A.每附港一张 B.每主港一张 C.一张 D.每港一张
4352. 磁罗经自差随航向变化的原因是: A.船所在地区有磁场异常现象 B.观测不准确 C.各种自差力与罗经航向有不同的函数关系 D.磁罗经结构有缺陷
4353. 下列哪个是求测陀螺差的公式? A.  $\Delta G = TB - GBB$  B.  $\Delta G = GB - TCC$  C.  $\Delta G = GB - TBD$  D.  $\Delta G = TC - GB$
4354. 根据 IMO 船舶报告系统文件,最终报告(FR, Final report)是: A.加入报告系统做出的确认报告 B.在报告系统覆盖区域内的最后一个船位报告 C.在离开报告系统覆盖区域内某一港口之前作出的报告 D.离开报告系统覆盖区域时做出的报告
4355. 天文三角形的三个角是: A.天体方位角、天体时角和天体赤纬 B.天体时角、天体方位角和天体极距 C.天体顶距、天体时角和天体方位角 D.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角
4356. 某船接近某入口航道,发现海图上有一灯标标志,则可判断该灯标\_\_\_\_\_。A.为左侧标 B.属于 A 区域 C.属于 B 区域 D.为专用标志
4357. 本船雷达天线海面以上高度 16 米,前方有半径为 2 海里的圆形小岛,四周低,中间为山峰,海面以上高度为 49 米。当本船离小岛 4 海里时,雷达荧光屏上该岛回波的内缘(离船最近处)对应于小岛的\_\_\_\_\_。A.山峰与岸线间的某处 B.山峰 C.离船最近的岸线 D.离船最远处的岸线
4358. 关于多航向航迹计算求经差,下列说法正确的是: A.  $\sum D\lambda = \sum DeP \times \text{Sec}(\text{到达点纬度})$  B.  $\sum D\lambda = \sum DeP \times \text{Sec}(\text{起始点纬度})$  C.  $\sum D\lambda = \sum DeP \times \text{Sec}(\text{起止点的平均纬度})$  D.  $\sum D\lambda = \sum DeP \times \text{Sec}(\text{起止点的平均经度})$
4359. 中版海图,我国沿海系统测量区域采用\_\_\_\_\_为深度基准。A.理论最低潮面 B.天文最低潮面 C.平均低低潮面 D.平均大潮低潮面
4360. 我国某地的大潮升为 4.5 米,小潮升为 3.1 米,则小潮日的高潮潮高约为: A.3.1 米 B.4.3 米 C.3.8 米 D.4.5 米
4361. 在南半球,若两点间的恒向线航向为  $245^\circ$ ,则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.不一定 B.小于  $245^\circ$  C.等于  $245^\circ$  D.大于  $245^\circ$
4362. 根据 IMO 船舶报告系统文件,最终报告(FR, Final report)是: A.加入报告系统做出的确认报告 B.在离开报告系统覆盖区域内某一港口之前作出的报告 C.在报告系统覆盖区域内的最后一个船位报告 D.离开报告系统覆盖区域时做出的报告

4363. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.位置线不相交 B.所测物标的距离通过或然船位区 C.连续观测船位点沿直线分布 D.位置线相交
4364. 极切大圆海图的图网特点是: A.纬线为由极点向外辐射的直线, 而所有经线为以极点为圆心的同心圆 B.所有等经差的经线呈等间距、相互平行的直线 C.所有等纬差的纬线呈等间距、相互平行的直线 D.经线为由极点向外辐射的直线, 而所有纬线为以极点为圆心的同心圆
4365. 测者眼高为 9m, 物标高程为 36m, 则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。 A.19.84 B.18.81 C.12.54 D.6.27
4366. 某轮在狭水道航行, 计划航向  $120^\circ$ , 选择航线正前方某单一物标进行导标方位导航, 如航行中实测该导标陀螺方位  $120^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ E$ , 则该轮应: A.保持原航向 B.向左调整航向 C.向右调整航向 D.无法确定
4367. 日、月和行星的周日视运动的轨迹严格地讲应是: A.高度平行圈 B.连续的球面螺旋线 C.赤纬圈 D.周日平行圈
4368. 已知起航点纬度  $\varphi_1 = 36^\circ 12' .6N$ , 两地间纬差  $D\varphi = 08^\circ 06' .2N$ , 则到达点纬度  $\varphi_2$  为: A.  $34^\circ 18' .8N$  B.  $28^\circ 06' .4S$  C.  $44^\circ 18' .8N$  D.  $28^\circ 06' .4N$
4369. 船舶由东向西过日界线, 船钟应: A.拨慢 1 小时 B.不拨 C.拨慢 12 小时 D.拨快 1 小时
4370. 某轮排水量 16000 吨, 以 16 节速度航行一天, 耗油 32 吨, 若中途加载 4000 吨, 仍以 16 节速度航行, 则每日耗油量为\_\_\_\_\_。 A.39 吨 B.35 吨 C.40 吨 D.37 吨
4371. 在狭窄且弯度较大的航道中, 常采用的转向方法是: A.平行方位线转向法 B.导标方位转向法 C.利用叠标转向法 D.逐渐转向法
4372. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误? A.位置线不相交 B.所测物标的距离通过或然船位区 C.连续观测船位点沿直线分布 D.位置线相交
4373. 中国沿海某海区海图上往复流箭矢上的数字为: 4kn, 则该海区农历初三的最大流速为: A.3kn B.4kn C.1.5kn D.2kn
4374. 英版海图图式“”表示: A.深度不明的水下沉船 B.部分船体露出深度基准面的沉船 C.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 D.干出沉船
4375. 电子海图显示与信息系统的功能包括下列哪些内容? I、航线设计; II、定位及导航; III、航海信息咨询; IV、航行记录; V、雷达图像显示 A. II~IV B. I、II、IV C. I~V D. I、II、III、V
4376. 英版海图图式“”表示: A.深度不明的水下沉船 B.部分船体露出深度基准面的沉船 C.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 D.干出沉船
4377. 用雷达观测法实测风流压差, 调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行, 如电子方位线偏在航向线左面  $3^\circ$ , 罗经差  $2^\circ E$ , 则实测风流压差为: A.  $-3^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $+5^\circ$  D.  $-5^\circ$
4378. 每年 12 月 22 日太阳赤纬约为\_\_\_\_\_, 赤经约为\_\_\_\_\_。 A.  $0^\circ / 180^\circ$  B.  $0^\circ / 0^\circ$  C.  $23^\circ .5N / 90^\circ$  D.  $23^\circ .5S / 270^\circ$

4379. 已知太阳在某地上中天的时差等于  $-2m15s$ ，则该天太阳上中天的地方平时为：  
A.11h02m45s B.12h02m15s C.11h57m45s D.11h58m45s
4380. 回声测深仪深度刻度盘上“0”点闪光的时刻，表示：A.超声波开始接收 B.超声波返回海面 C.超声波传到海底 D.超声波开始发射
4381. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面  $3^\circ$ ，罗经差  $2^\circ E$ ，则实测风流压差为：A.  $-3^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $+5^\circ$  D.  $-5^\circ$
4382. 某轮排水量 15000t，以船速 14kn 航行一天，燃油耗油 30t，在中途港加载 1000t 后，若计划每日燃油消耗量仍是 30t，则船舶航行速度应为：A.17.3kn B.13.8kn C.15.1kn D.11.9kn
4383. 某驾驶员根据 GPS 所显示的位置在海图上进行锚位确定时，仔细定位后发现船已经近在防波堤边缘，原因可能是：A.海图精度不够 B.GPS 位置有误 C.GPS 与海图所使用的坐标系参数不一致 D.原因不明
4384. 自由陀螺仪的主轴动量矩指北，若加一外力矩，其方向水平向西，则主轴指北端\_\_\_\_\_进动。A.垂直向上 B.水平向东 C.水平向西 D.垂直向下
4385. 利用英版《潮汐表》求附港潮时时，潮时差需进行内插的为：A.第二卷和第三卷 B.第三卷和第四卷 C.四卷均要求 D.第一卷和第二卷的欧洲各港
4386. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.推算船位的误差 B.船位差的方向和距离 C.方位定位时物标的真方位 D.船舶与危险物之间的距离
4387. 本船雷达天线海面以上高度为 16 米，前方小岛岸线与在小岛中央高 25m 的山峰的水平距离为 4 海里，当本船离小岛岸线的距离为 12 海里时，欲用小岛距离定位，应用 VRM 测量该岛回波\_\_\_\_\_部位。A.外缘（最远处） B.内缘（最近处） C.距内缘三分之一处 D.中央
4388. 由起航点  $35^\circ N, 120^\circ E$  到  $45^\circ N, 160^\circ E$  的大圆航程为：A.1892n mile B.1812n mile C.2002n mile D.1912n mile
4389. 对发射与接收换能器相分离的回声测深仪，当在浅水区进行测深时，应修正\_\_\_\_\_误差。A.基线 B.声速 C.零点 D.海底斜面
4390. GPS 卫星导航仪为了减小对流层折射引起的定位误差，采用\_\_\_\_\_。A.接收 1575.42 兆赫和 1227.60 兆赫两种 GPS 载波频率 B.高稳定的本振频率 C.只接收仰角为  $5^\circ \sim 85^\circ$  内的 GPS 卫星信号 D.操作者将 HDOP 置于 10
4391. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。A.GPS No fix B.GPS Self Test Error C.DOP Error D.DGPS Error
4392. 6 月 22 日到 9 月 23 日，太阳赤纬为\_\_\_\_\_，并且逐渐\_\_\_\_\_。A.北/增大 B.南/增大 C.南/减小 D.北/减少
4393. AIS 系统中，船舶间进行通信使用的船舶识别是：A.呼号 B.IMO 码 C.船名 D.MMSI 码
4394. 在能见度良好时，沿岸航线距陡峭海岸的最近距离不应小于：A.1n mile B.2n mile C.10n mile D.5n mile
4395. 某轮计划由  $23^\circ 10' .2N, 106^\circ 26' .5W$ ，航行到  $52^\circ 55' .0N, 173^\circ 00' .0E$ ，则该轮的大圆始航向为：  
A.  $319^\circ$  B.  $311^\circ$  C.  $041^\circ$  D.  $049^\circ$



4396. 单物标方位距离定位的优点是： I、两条位置线的交角为  $90^\circ$ ； II、作图简单； III、只需一个物标 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
4397. 海图作业过程中，下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。 A.推算船位的误差 B.船位差的方向和距离 C.方位定位时物标的真方位 D.船舶与危险物之间的距离
4398. 关于大洋航行说法正确的是： A.要重视罗经工作状况，注意磁罗经与陀螺罗经的比对 B.大洋中由于没有物标，可以间隔瞭望 C.大洋航行最好用主机转速估算航程，不必使用计程仪 D.接近海岸时由于物标稀少，不必担心物标识别有误
4399. 在使用罗兰 C 接收机测量时差时，是通过测量信号的\_\_\_\_\_进行定位的。 I、脉冲包络时差； II、载波相位差； III、多普勒频移 A. II、III B. I ~ III C. I、III D. I、II
4400. 罗经点方向 NW/N 换算成圆周方向为： A.  $315^\circ$  B.  $326^\circ$  C.  $337^\circ$  D.  $303^\circ$  E.  $75^\circ$
4401. 斯伯利 37 型罗经起动时，将转换开关放在“旋转”档，并用“旋转开关”控制刻度盘的旋转，其目的是在陀螺马达还没有运转的情况下\_\_\_\_\_。 I、使船首基线指向真航向； II、校正罗经基线误差； III、使船首基线指向真北； IV、使罗经主轴回到子午面内 A. I ~ III B. II ~ IV C. II、III D. I、IV
4402. 雷达荧光屏上多次反射回波的特点是： I、在同一方向上； II、距离间隔均等于真回波距离； III、越往外面，回波越弱 A. I、II B. I、III C. II、III D. I ~ III
4403. 当 DGPS 数据错误或 DGPS 发射站不发射信号时，GPS 导航仪将显示\_\_\_\_\_。 A. GPS No fix B. GPS Self Test Error C. DOP Error D. DGPS Error
4404. 航用海图的基本要求是： A.无投影变形 B.图内各点局部比例尺相等 C.经线、纬线各自平行且相互垂直 D.恒向线在图上是直线和等角投影
4405. 利用船首叠标导航，叠标方位  $270^\circ$ ，驶真航向  $265^\circ$  时，恰好保持前后标成一直线，表明： I、船舶应向右转向； II、受较大东北流的影响； III、罗经有偏差 A. III B. I C. II 或 III D. II
4406. GPS 卫星导航系统由\_\_\_\_\_颗卫星组成。 A. 20 B. 24 C. 28 D. 32
4407. 相对计程仪显示的航程是\_\_\_\_\_。 A.船舶在无风流情况下的对水航程 B.船舶在仅仅受到风的影响下的对水航程 C.船舶在仅仅受到流的影响下的对水航程 D.船舶在各种风流情况下的对水航程
4408. 地球椭圆柱体某纬度圈上两点间劣弧弧距等于： A.两点间的东西距 B.地理经度 C.地理坐标 D.地理纬度
4409. 利用物标的初显距离和方位定位，观测船位精度差的主要原因是： A.初显距离测定困难，同时误差大 B.初显方位观测误差大 C.初显距离测定困难造成方位测定出现差异时观测误差加大 D.位置线夹角不好
4410. 在天文三角形 PNZB 中，PN 为仰极，Z 为天顶，B 为天体，则该三角形的 ZB 弧称为： A.顶距 B.极距 C.天体高度 D.余纬
4411. GPS 卫星导航系统可为船舶在\_\_\_\_\_。 I、江河、湖泊提供定位与导航； II、港口及狭窄水道提供定位与导航； III、近海及远洋提供定位与导航 A. I、II B. I、III C. II、III D. I ~ III



4412. 雷达荧光屏上多次反射回波的特点是\_\_\_\_\_。A.距离等于真回波距离 B.越向外侧强度越强 C.等间隔分布于真回波外侧 D.对称分布于真回波两侧
4413. 某轮在狭水道航行,计划航向  $060^\circ$ ,选择航线正后方某单一物标进行导标方位导航,如航行中实测该导标罗方位  $238^\circ$ ,该轮磁差  $4^\circ E$ ,自差  $2^\circ W$ ,则该轮应: A.无法确定 B.向右调整航向 C.向左调整航向 D.保持原航向
4414. 某船真航向为  $000^\circ$ ,海区北风 6 级,则风舷角为: A. $0^\circ$ B. $90^\circ$ C. $120^\circ$ D. $180^\circ$
4415. 船舶航行时, GPS 导航仪发出报警,并在屏幕上伴随闪烁显示“XTE”,此类报警是: A.到达警 B.偏航警 C.锚更警 D.距离警
4416. 中版海图图式“船”表示: A.已知深度的水下沉船 B.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船,数字为高程 C.部分船体露出深度基准面的沉船,数字为深度基准面以上的高度 D.干出沉船,数字为干出高度
4417. 过东、西两点的垂直圈称为: I、子午圈; II、卯酉圈; III、东西圈 A. I、II B. II、III C. I、III D. I、II、III
4418. 在 GPS 卫星导航系统中,水平方向精度几何因子为: A.HDOPB.GDOPC.TDOPD.VDOP
4419. 恒向线在地面的形状可能是: I、子午线; II、球面螺旋线; III、等纬圈 A. I、III B. I、II C. II、III D. I ~ III
4420. 已知太阳在某地上中天的时差等于  $-2m15s$ ,则该天太阳上中天的地方平时为: A.  $11h57m45s$  B.  $12h02m15s$  C.  $11h02m45s$  D.  $11h58m45s$
4421. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺,该轮额定光力射程 20 海里,你船眼高 54 英尺,当气象能见度为 15 海里时,该灯塔灯光最大可见距离为: A.等于 18 海里 B.大于 18 海里 C.大于 20 海里 D.等于 20 海里
4422. 罗经点方向 SE/E 换算成圆周方向为: A. $146^\circ$  .25 B. $123^\circ$  .75 C. $068^\circ$  .75 D. $101^\circ$  .25
4423. 某主港潮汐曲线如图,利用该图可以: A.求主港相邻高潮和低潮之间任意时流速 B.求主港相邻高潮和低潮之间任意时潮高 C.求主港高潮潮时和潮高 D.求主港低潮潮时和潮高
4424. 某船船速 20kn,航行 1000n mile,需要燃油 120t。现仅存燃油 110t,至中途港尚有 800n mile 的航程。若船舶计划加速 1kn,问船舶到达中途港时还剩下多少燃油。 A.4.2t B.3.8t C.4.9t D.5.1t
4425. 英版海图和灯标表中,灯质旁括注“in fog”的是指: A.仅在白天显示的灯质 B.仅在雾天显示的灯质 C.临时灯灯质 D.航空灯标
4426. 在候潮过浅滩时,设船舶吃水为 8.7 米,富裕水深为 0.7 米,浅滩的海图水深为 6.0 米,则通过浅滩所需潮高至少为\_\_\_\_\_米。 A.2.0 B.1.5 C.1.4 D.3.4
4427. 某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮和两次低潮,其余日子为日潮,该港口为: A.不正规日潮港 B.正规日潮港 C.不正规半日潮港 D.正规半日潮港

4428. 船舶航行时，雷达选择对水真运动显示方式，荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是：A. 小岛等静止的物标 B. 同向船 C. 同向同速船 D. 水上漂浮物
4429. 利用观测太阳方位求磁罗经自差时，太阳的高度最好\_\_\_\_\_。A. 高于  $45^\circ$  B. 等于  $90^\circ$  C. 低于  $30^\circ$  D. 在  $60^\circ$  附近
4430. 已知某地经度  $\lambda = 117^\circ E$ ，此时时差等于  $+8m$ ，太阳在该地上中天的区时为：A. 1204 B. 1148 C. 1208 D. 1152
4431. 根据 DGPS 基准站位置与 GPS 卫星星历，测算伪距修正值并播发给作用区内的用户，对用户测量的数据进行修正，使用户获得高精度定位，称为：A. 位置 DGPS B. 广域 DGPS C. 局域 DGPS D. 伪距 DGPS
4432. 磁罗经产生自差的主要原因是：I、感应船磁；II、地磁；III、永久船磁 A. I、III B. I ~ III C. I、II D. II、III
4433. 回声测深仪换能器的安装位置，一般应选择在：A. 靠近机舱处 B. 船中向后(1/2~1/3)船长处 C. 靠近船首处 D. 距船首(1/2~1/3)船长处
4434. 风流合压差符号的确定原则是：A. 左舷受风，右舷受流时为正 B. 船偏在航向线的右面为正 C. 左舷受流，右舷受风时为正 D. 右舷受风，流时为正
4435. 视频中\_\_\_\_\_是 B 区左侧标。(点击放大) A. CB. AC. DD. B
4436. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A. 可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 B. 无边界的电子海图 C. 覆盖全球的电子海图 D. 有边界的电子海图
4437. 为减小雷达测方位定位误差，船舶摇摆时，下述说法\_\_\_\_\_是错的。A. 横摇大时，尽可能选择测正横方向的物标 B. 船首线宽度应不大于  $0.5^\circ$  C. 应尽可能选择船舶正平时测量方位 D. 纵摇大时，尽可能选择测首尾方向的物标
4438. 海图标题栏通常包括下列哪些内容：I、图名；II、图号；III、图幅；IV、比例尺；V、计量单位；VI、资料来源 A. II、III、VI B. I ~ IV C. I、IV ~ VI D. I ~ V
4439. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^\circ$ ，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应：A. 适当推迟转向 B. 物标正横时转向 C. 定位确认抵达预定转向点后转向 D. 适当提前转向
4440. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差，随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A. 有时增大，有时变小 B. 不变 C. 减小 D. 增大
4441. 船舶在海上航行时由西 9 时区进入西 8 时区，一次性拨船钟应：A. 拨快 20min B. 拨慢 1h C. 拨慢 20min D. 拨快 1h
4442. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $297^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ E$ ，则实测风流压差为：A.  $-5^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $+3^\circ$  D.  $-3^\circ$
4443. 明礁是指\_\_\_\_\_。A. 平均大潮高潮时露出的孤立岩石 B. 平均大潮高潮面下，深度基准面以上的孤立岩石 C. 深度基准面以下的孤立岩石 D. 深度基准面适淹的礁石

4444. 下列哪种投影方式中满足：“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线；纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”？ A.正圆柱投影 B.圆锥投影 C.平面投影 D.横圆柱投影
4445. 在拆装安许茨型主罗经时，取出的陀螺球应\_\_\_\_\_放在专用座垫上。 A.正 B.倾斜 C.随便 D.倒置
4446. 混合航线适用于\_\_\_\_\_。 A.由于某种限制不能完全使用大圆航线时 B.气象条件较好时 C.起航点与到达点纬度相同时 D.航程较短时
4447. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ ，陀罗差  $2^\circ W$ ，则左正横处物标的陀螺方位是： A. $118^\circ$  B. $122^\circ$  C. $120^\circ$  D. $270^\circ$
4448. 将世界时时刻分成 UT0、UT1 和 UT2 是考虑了\_\_\_\_\_的因素。 A.地球公转 B.地球自转的速度不均匀 C.地球自转 D.地球公转的速度不均匀
4449. 利用中版《潮汐表》求某主港潮汐，可从\_\_\_\_\_查该主港资料所在页数。 A.梯形图卡 B.目录 C.主港索引 D.地理索引
4450. GPS 卫星导航系统测速原理核心问题讲的是测\_\_\_\_\_求速度。 A.多普勒频移积分值 B.伪距离差 C.多普勒频移 D.伪距离
4451. 英版海图净空高度起算面可能是： I、平均大潮高潮面； II、平均高高潮面； III、平均海面 A. I、II B. II、III C. I、III D. I、II、III
4452. 海图水面处直体数字注记的水深数字表示： A.实测水深或小比例尺海图上所标水深 B.深度不准或采自旧水深资料或小比例尺图的水深 C.测到一定深度尚未着底的深度 D.干出高度
4453. 某轮陀罗航向  $210^\circ$ ，陀罗差  $2^\circ W$ ，则左正横处物标的陀螺方位是： A. $270^\circ$  B. $120^\circ$  C. $118^\circ$  D. $122^\circ$
4454. 要查阅某张英版海图的新版发行情况应查阅该图的\_\_\_\_\_。 A.海图标题栏 B.海图右下角 C.海图左下角 D.图廓外下边中间偏右侧位置
4455. 根据 IALA 浮标制度的规定，下列哪些国家属于 B 系统： I、中国； II、日本； III、南北美洲； IV、欧洲 A. II、III、IV B. II、IV C. II、III D. I~IV
4456. 天体赤经是指从春分点起，沿天赤道\_\_\_\_\_的一段弧距。 A.向东量到测者午圈 B.向东量到天体时圈 C.向西量到测者午圈 D.向西量到天体时圈
4457. 下列关于对中国船舶报告系统（CHISREP）中报告的有关规定的理解与判定不正确的是\_\_\_\_\_。 A.船舶改变其计划航线时或船舶的实际船位偏离计划航线超过 2h 的航程时应发送变更报告（DR） B.当船舶抵达中国沿海港口后或驶离 CHISREP 区域界线前 1h 内应发送最终报告 C.CHISREP 的报告共有 7 种类型，报告以 CHISREP 加报告类型识别字母开头，以报告项 Z 结尾 D.航行计划报告是在进入 CHISREP 区域的划定界限前 24h 至进入后 2h 之内发出
4458. 海图上两叠标线上标注的方位为  $168^\circ$ ，当船舶发现两叠标前后重合时，用陀螺罗经观测前标的方位是  $167^\circ$ ，那么陀螺差为： A. $-1^\circ$  B. $+1^\circ$  C. $+2^\circ$  D. $-2^\circ$
4459. 已知主港高潮时为 0913，且主附港时差资料见下表，则对应该主港高潮时的附港潮时差为： A.0018 B.0039 C.-0018 D.-0039

4460. 在北半球,若两点间的大圆始航向为  $270^\circ$ ,则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.等于  $270^\circ$  B.大于  $270^\circ$  C.小于  $270^\circ$   
D.无法确定
4461. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ ,航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $297^\circ$ ,陀螺差  $2^\circ E$ ,则实测风流压差为: A.  $-5^\circ$  B.  $+3^\circ$  C.  $+5^\circ$  D.  $-3^\circ$
4462. 海图标题栏通常包括下列哪些内容: I、图名; II、图号; III、图幅; IV、比例尺; V、计量单位; VI、资料来源 A. I、IV~VI B. I~IV C. II、III、VI D. I~V
4463. 英版《潮汐表》有以下哪些索引? I、主港索引; II、附港索引; III、地理索引; IV、关键词索引 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II、IV
4464. 将世界时时刻刻分成 UT0、UT1 和 UT2 是考虑了\_\_\_\_\_的因素。A.地球公转的速度不均匀 B.地球自转的速度不均匀 C.地球自转 D.地球公转
4465. 下列不属于船舶交通管理系统主要功能的有: A.救捞服务 B.交通组织 C.航行协助 D.信息服务
4466. 下列行星中,离地球最远且可供航海定位的是: A.金星 B.火星 C.土星 D.木星
4467. 英版潮汐潮流中,关于流速前正、负号的说法中正确的是: I、正号一般代表涨潮流向; II、负号一般代表落潮流向; III、正负号代表的具体流向在表中有说明 A. I、II、III B. I、III C. II、III D. I、II
4468. 中国沿海某半日潮港,涨潮流箭矢上标注  $4kn$ ,则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为: A.  $2kn$  B.  $3kn$  C.  $1kn$  D.  $4kn$
4469. 海图作业过程中,下列\_\_\_\_\_应记入航海日志。A.方位定位时物标的真方位 B.船位差的方向和距离 C.船舶与危险物之间的距离 D.推算船位的误差
4470. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差,随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。A.不变 B.增大 C.减小 D.有时增大,有时变小
4471. 关于水流,以下正确的是: I、流向是指流的来向; II、流向是指流的去向; III、流向等于受流影响的船舶漂移的方向 A. II、III B. I、III C. I、II D. I、II、III
4472. 在北半球,若两点间的大圆始航向为  $045^\circ$ ,则恒向线航向\_\_\_\_\_。A.等于  $045^\circ$  B.不一定 C.大于  $045^\circ$  D.小于  $045^\circ$
4473. 按照 AIS 性能指标要求,能够为船载 AIS 提供速度信息的设备是: A. ARPAB. GPS 导航仪 C. 计程仪 D. 罗经
4474. 测者眼高为  $25m$ ,物标高程为  $25m$ ,则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.  $10.45$  B.  $20.9$  C.  $8.36$  D.  $12.54$
4475. 天文三角形的三个角是: A.天体时角、天体方位角和天体极距 B.天体方位角、天体时角和天体赤纬 C.天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角 D.天体顶距、天体时角和天体方位角
4476. 英版海图上描述高程最准确的是\_\_\_\_\_。A.山形线 B.带数字的闭合虚线 C.无法确定 D.带数字的闭合实线
4477. 在拓制海图上,水深“ $20$ ”,表示水深为: A.  $36.6$  米 B.  $20$  英尺 C.  $20$  米 D.  $0.2$  米

4478. 北部湾属于正规日潮，其特点是：A.在半个朔望月中，日潮的总天数超过7天 B.在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过7天 C.在半个朔望月中，日潮的天数连续超过7天 D.在半个朔望月中，日潮的总天数不超过7天
4479. 某地经度为 $123^{\circ} E$ ，区时 $ZT=1200$ 时太阳上中天，则时差为：A.8 m B.0 m C.-12 m D.-8 m
4480. GPS 卫星导航仪测得的距离不是用户到卫星的真正距离，其中包括：I、卫星时钟偏差；II、信号传播误差（电离层折射误差，对流层折射误差）；III、用户时钟偏差 A. I、II B. I、III C. I~III D. II、III
4481. 中版海图，我国沿海系统测量区域采用\_\_\_\_\_为深度基准。A.理论最低潮面 B.天文最低潮面 C.平均低低潮面 D.平均大潮低潮面
4482. 雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于\_\_\_\_\_。I、物标的实际距离；II、物标到间接反射体的距离；III、间接反射体到天线的距离 A. I + II + III B. I + III C. II + III D. I + II
4483. 下列哪个是求测陀螺差的公式？A.  $\Delta G = GB - TCB$  B.  $\Delta G = GB - TBC$  C.  $\Delta G = TB - GBD$  D.  $\Delta G = TC - GB$
4484. 北部湾属于正规日潮，其特点是：A.在半个朔望月中，日潮的总天数超过7天 B.在半个朔望月中，半日潮的天数连续超过7天 C.在半个朔望月中，日潮的天数连续超过7天 D.在半个朔望月中，日潮的总天数不超过7天
4485. 在 GPS 卫星导航系统中，精度几何因子为：A. PDOP B. HDOP C. VDOP D. GDOP
4486. 实际上，大潮发生在\_\_\_\_\_。A.朔望日之前 B.朔望日之后 C.月中天 D.朔望日
4487. 某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在 $44^{\circ} 14' N \sim 90^{\circ} N$ 范围内，无论航向是多少，推算船位永远比实际船位\_\_\_\_\_。（不考虑风流影响）。A.重合 B.落后 C.超前 D.无法确定
4488. 下列哪些内容是航海员使用海图时应注意的问题？I、首先改正大比例尺海图；II、航线避开海图空白处；III、及时改正航行警告；IV、新购置的海图资料不一定最新；V、出版国家 A. I~V B. I、II、IV、V C. II、III、IV D. I~IV
4489. 在下列定位方法中，一般最准确的方法是：A.三距离定位 B.两距离定位 C.三方位定位 D.两方位定位
4490. 解决航海实际问题时，将地球形状视为圆球体的有：I、定义地理坐标；II、定义海里；III、绘制简易墨卡托海图；IV、航迹计算中的平均纬度算法；V、航迹计算中的墨卡托算法；VI、设计大圆航线 A. II、III、IV、VI B. III、IV、VI C. I、II、III、IV、VI D. III、IV、V、VI
4491. 雷达荧光屏上可能出现二次扫描假回波的大气传播条件是\_\_\_\_\_。A.雷达波束发生绕射 B.大气衰减 C.欠折射 D.超折射
4492. 观测单一陆标方位求磁罗经自差，若没有准确船位，需要观测8个航向上物标罗方位，此时要求船舶旋回点距离陆标至少在\_\_\_\_\_倍旋回半径以上。A.100 B.50 C.200 D.20
4493. 某轮计划航迹向 $092^{\circ}$ ，航区内N流，流压差 $3^{\circ}$ ，N风5级，取风压差 $2^{\circ}$ ，在船的左前方有一小岛，则到该岛的正横方位是：A.  $183^{\circ}$  B.  $181^{\circ}$  C.  $003^{\circ}$  D.  $001^{\circ}$
4494. 斯伯利37型罗经起动时，将转换开关放在“启动”档等待10分钟作用是：A.使陀螺球主轴水平 B.使陀螺



马达达到额定转速 C.使主罗经刻度盘水平 D.使贮液缸水平

4495. 英版海图图式“”表示: A.部分船体露出深度基准面的沉船 B.深度不明的水下沉船 C.船体露出平均大潮高潮面以上的沉船 D.干出沉船

4496. 观测船位记入航海日志时,应记入\_\_\_\_。 I、观测者姓名; II、时间; III、物标名称; IV、经纬度; V、有关读数及改正量; VI、观测方法 A. I~V B. I~VI C. II~IV D. II、III、V

4497. 在拓制海图上,水深“20”,表示水深为: A.20 拓 B.0.2 米 C.20 米 D.20 英尺

4498. 在中、低纬海区,当测者与物标的距离小于\_\_\_\_n mile 时,可用直线(恒向线)代替恒位线画在海图上进行方位定位。 A.80 B.30 C.100 D.50

4499. 在雷达荧光屏上判断是否是二次扫描回波的方法是: A.适当改变增益 B.进一步调谐 C.改变航向 D.改变量程

4500. 船舶在岛礁区航行的主要特点有: I、航道狭窄; II、水流复杂且较急; III、危险物多; IV、可供定位和导航的物标较多; V、海区测量不充分 A. I、II、IV、V B. II~IV C. I~V D. II~V

4501. 在天测罗经差中,当罗经面的倾斜角一定时,所测天体的高度越\_\_\_\_,观测天体罗方位的误差越\_\_\_\_。 I、高/小; II、低/大; III、低/小 A.III B.II C. I D. I 或 II

4502. 灯质“AIFIRW”表示: A.一个周期内交替闪一次红光和一次白光 B.互光灯,一个周期内红、白交替发光,常明不灭 C.闪光灯有红光弧和白光弧 D.闪白光和闪红光

4503. 船舶交通管理系统的主要功能有\_\_\_\_。 I、收集各种交通信息数据; II、分析和评估交通信息数据; III、发布并交流安全信息; IV、协助航行服务; V、执行海难救助 A. I~V B. II~V C. I~IV D. I、II、III、V

4504. 某轮远航归来,见前方一灯塔塔顶部刚好露出水天线,在中版海图上查得该灯塔旁标注有“闪 6 秒 75 米 15 海里”,已知某船眼高 16m,则船与灯塔相距大约为: A.15.0n mile B.20.0n mile C.22.8n mile D.26.5n mile

4505. 中版海图新图的出版和发行情况通常刊印在海图的\_\_\_\_。 A.海图标题栏内 B.图廓外下边中间 C.图廓外右下角 D.海图图廓的 4 个角上

4506. 下列哪种投影方式中满足:“所有经线成为与赤道垂直、间距相等的平行线;纬线成为与赤道平行、与经线垂直的直线”? A.横圆柱投影 B.平面投影 C.圆锥投影 D.正圆柱投影

4507. 多普勒计程仪是应用多普勒效应进行测速和累计航程的,当超声波声源与接收者相互靠近时,接收者接收到的声波频率与声源频率相比\_\_\_\_。 A.变大 B.无影响 C.变小 D.相等

4508. 一回声测深仪记录纸上的标志线如图所示,则标志线①是\_\_\_\_。 A.固定深度标志线 B.发射零点标志线 C.发射零点标志线调整到船舶吃水深度 D.水深标志线

4509. 在周日视运动中,太阳由测者\_\_\_\_起,向\_\_\_\_所经历的时间间隔称为视时。 A.午圈/西 B.子圈/东 C.子圈/西 D.午圈/东

4510. 为减小雷达测方位定位误差,船舶摇摆时,下述说法\_\_\_\_是错的。 A.横摇大时,尽可能选择测正横方向的物标 B.纵摇大时,尽可能选择测首尾方向的物标 C.应尽可能选择船舶正平时测量方位 D.船首线宽度应不大于 0.5°

4511. 恒向线在地面的形状可能是： I、子午线； II、球面螺旋线； III、等纬圈 A. II、III B. I、III C. I、II D. I~III
4512. 中分纬度是\_\_\_\_\_。 A. 平均纬度 B. 两点子午线之间等纬圈弧长等于东西距时该等纬圈的所在纬度 C. 东西距与经差的比值 D. 起航点与到达点的平均纬度
4513. 视频中显示的标志是\_\_\_\_\_。(点击放大) A. 安全水域标 B. 方位标 C. 孤立危险物标 D. 专用标
4514. 某轮船速 12kn，顶风顺流航行，流速 2kn，风使船减速 1kn，则 1h 后船舶实际航程为： A. 14n mile B. 11n mile C. 13n mile D. 12n mile
4515. 要了解有关冰的术语，冰区操作等冰区航行知识可查阅： A. 英版《航海员手册》 B. 英版《世界大洋航路》 C. 英版航路设计图 D. 英版《航路指南》
4516. 大圆航线通常适用于： A. 在低纬近赤道地区航行时 B. 航行纬度较高，航线跨越经差较大时 C. 接近南北向航行时 D. 航程较短时
4517. 某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机左转  $20^\circ$ ，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应： A. 物标正横时转向 B. 适当推迟转向 C. 适当提前转向 D. 定位确认抵达预定转向点后转向
4518. 下列行星中，离地球最远且可供航海定位的是： A. 金星 B. 木星 C. 火星 D. 土星
4519. 某轮陀螺航向  $030^\circ$ ，航行中用雷达测得物标距离最近时的陀螺方位为  $297^\circ$ ，陀螺差  $2^\circ E$ ，则实测风流压差为： A.  $-5^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $+3^\circ$  D.  $-3^\circ$
4520. 大圆航线通常适用于： A. 在低纬近赤道地区航行时 B. 航行纬度较高，航线跨越经差较大时 C. 接近南北向航行时 D. 航程较短时
4521. 某轮由赤道向南航行，无航行误差，计程仪改正率为 0.0%，则 1h 后推算船位位于实际船位的（不考虑风流影响）\_\_\_\_\_。 A. 同一点 B. 不一定 C. 北面 D. 南面
4522. 下列说法中正确的是\_\_\_\_\_。 A. 因采用的大地坐标系不同，同一地点在不同版本的海图中经纬度可能不一致 B. 无论使用什么样的海图，GPS 中显示的船位与海图中的位置是完全一致的 C. 各国采用的大地坐标系不同，主要考虑地球椭圆柱体参数的精度问题 D. 不同的大地坐标系，但地理坐标是一样的
4523. 加入 VTS 监管水域的船舶应向 VTS 中心提供\_\_\_\_\_等信息。 A. 航行计划、船舶保安计划 B. 航区气温、气压、能见度方面的水文气象 C. 航道交通流量和通航环境情况 D. 船舶航行动态、进（出）港目的、载货情况、人员状况
4524. 阿玛-勃朗 10 型罗经打开电源\_\_\_\_\_后，随动系统自动投入工作。 A. 60 分钟 B. 10 分钟 C. 10 秒钟 D. 30 分钟
4525. 测者眼高为 9m，物标高程为 25m，则物标能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。 A. 17.67 B. 16.72 C. 10.45 D. 6.27
4526. 对于目前船用的多普勒计程仪，下面说法中最恰当的是： A. 测量船舶对地速度 B. 测量船舶对水速度 C. 浅水测量船对地速度，深水可测量船对水速度 D. 深水测量船对地速度，浅水测量船对水速度
4527. 某轮船速 18kn，航行 2h 后相对计程仪读数差为  $34' .0$ ，计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ ，已知该轮实际航程为 32n

mile, 则该轮航行在\_\_\_\_\_中。A.顶风顺流 B.顶风顶流 C.顶流顺风 D.顺风顺流

4528. 下列选项哪些不是矢量海图 (Vector charts) 所具有的特征? I、数字化的海图信息是单一的图像文件; II、使用者可以选择性的查询、显示和使用数据; III、可以提供警戒区自动报警; IV、可以提供危险区自动报警 A. III、IV B. I C. II、III、IV D. I、II

4529. 光栅海图是一种\_\_\_\_\_。A.可以选择性查询、显示和使用数据的电子海图 B.覆盖全球的电子海图 C.有边界的电子海图 D.无边界的电子海图

4530. 某船真航向  $300^\circ$ , 测得某物标真方位  $350^\circ$ , 则该物标的相对方位 (舷角) 为: A.  $350^\circ$  B.  $290^\circ$  右 C.  $50^\circ$  右 D.  $50^\circ$  左

4531. 声相关计程仪的“相关”是指下列哪项因素? A.后向接收换能器先后两次接收到的回波信号 B.前向和后向接收换能器经过时间间隔  $\tau$  先后收到的回波信号 C.前向接收换能器先后两次接收到的回波信号 D.发射换能器经过时间间隔  $\tau$  先后发射的超声波信号

4532. 某船航行中发现前方有海图标注该船应该在该灯标的\_\_\_\_\_通过是安全的。A.右侧 B.左侧 C.远离该标 D.任意一侧

4533. 加入 VTS 监管水域的船舶应向 VTS 中心提供\_\_\_\_\_等信息。A.航行计划、船舶保安计划 B.航区气温、气压、能见度方面的水文气象 C.航道交通流量和通航环境情况 D.船舶航行动态、进 (出) 港目的、载货情况、人员状况

4534. 船舶航行过时区时, 驾驶员应\_\_\_\_\_。A.拨钟后通知船长 B.立即拨钟 C.根据驾驶员间协商拨钟 D.根据船长的命令拨钟

4535. 某轮由  $45^\circ S$  纬线向南航行, 无航行误差, 计程仪改正率为  $0.0\%$ , 则 1h 后实际船位位于推算船位的 (不考虑风流影响) \_\_\_\_\_。A.北面 B.不一定 C.同一点 D.南面

4536. 某船夜间航行, 海图上在航线附近距本船约  $7.0$  处有一灯塔标注, 查灯标表得该灯塔的备注栏:  $W000^\circ \sim 270^\circ$  ( $90^\circ$ ), 关于该灯塔灯光下列说法正确的是: A.当该灯塔位于本船  $090^\circ \sim 180^\circ$  之间时能见到白光, 可见光范围  $270^\circ$  B.当该灯塔位于本船  $000^\circ \sim 270^\circ$  之间时能见到白光, 可见光范围  $90^\circ$  C.当该灯塔位于本船  $000^\circ \sim 270^\circ$  之间时能见到白光, 可见光范围  $270^\circ$  D.当该灯塔位于本船  $090^\circ \sim 180^\circ$  之间时能见到白光, 可见光范围  $90^\circ$

4537. 为减小雷达测距误差, 在测量物标岸线回波时, 应该: A.用 VRM 内缘与回波外缘相切 B.用 VRM 外缘与回波内缘相切 C.用 VRM 外缘与回波外缘相切 D.用 VRM 内缘与回波内缘相切

4538. 颜色不变, 明暗交替且时间相等的灯质为: A.明暗光 B.联明暗光 C.互光 D.等明暗光

4539. 某轮计划由  $23^\circ 10' .2N, 106^\circ 26' .5W$ , 航行到  $52^\circ 55' .0N, 173^\circ 00' .0E$ , 则该轮的大圆始航向为: A.  $049^\circ$  B.  $319^\circ$  C.  $311^\circ$  D.  $041^\circ$

4540. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude  $1' .10$  Southward, Longitude  $0' .40$  Eastward”字样, 若 GPS 读数为:  $30^\circ 40' .2S, 015^\circ 12' .5W$ , 则用于海图上定位的数据应为: A.  $30^\circ 41' .3S, 015^\circ 12' .1W$  B.  $30^\circ 40' .0S, 015^\circ 11' .5W$  C.  $30^\circ 39' .2S, 015^\circ 12' .3W$  D.  $30^\circ 41' .3S, 015^\circ 12' .9W$

4541. 某轮计程仪改正率为  $0.0\%$ , 无航行误差, 则在  $44^\circ 14' N \sim 90^\circ N$  范围内, 无论航向是多少, 推算船位永远比实际船位\_\_\_\_\_。(不考虑风流影响)。A.无法确定 B.落后 C.超前 D.重合

4542. 下列不属于船舶交通管理系统主要功能的有：A.航行协助 B.交通组织 C.救捞服务 D.信息服务
4543. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1' .10 Southward, Longitude 0' .40Eastward”字样，若 GPS 读数为：30° 40' .2S, 015° 12' .5W, 则用于海图上定位的数据应为：A.30° 41' .3S, 015° 12' .1WB.30° 40' .0S, 015° 11' .5WC.30° 39' .2S, 015° 12' .3WD.30° 41' .3S, 015° 12' .9W
4544. 夜间由海上驶离我国沿海某港口，发现前方有一红色混合联闪光灯浮，表明：A.该标为推荐航道左侧标，应将其置于本船左侧通过 B.该标为推荐航道右侧标，应将其置于本船左侧通过 C.该标为推荐航道左侧标，应将其置于本船右侧通过 D.该标为推荐航道右侧标，应将其置于本船右侧通过
4545. 为确保船舶航行安全，拟定沿岸航线时，考虑到海图上有关水深和底质的限制，最好应避免：I、周围水深较浅、水深变化不规则的水深空白区；II、连续的长礁脉及其边缘附近；III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域 A. I ~ III B. I、III C. II、III D. I、II
4546. 中国沿海某半日潮港，涨潮流箭矢上标注 4kn，则该处农历初六涨潮流第三小时内的平均流速为：A.1kn B.3kn C.4kn D.2kn
4547. 混合航线适用于\_\_\_\_\_。A.起航点与到达点纬度相同时 B.航程较短时 C.由于某种限制不能完全使用大圆航线时 D.气象条件较好时
4548. 进港航行，利用船首的方位叠标导航，如发现后标偏在前标的左面，表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_（测者自海上观测叠标时的左右），应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.右面，向右 B.右面，向左 C.左面，向左 D.左面，向右
4549. 某轮远航归来，见前方一灯塔塔顶部刚好露出水天线，在中版海图上查得该灯塔旁标注有“闪 6 秒 75 米 15 海里”，已知某船眼高 16m，则船与灯塔相距大约为：A.26.5n mile B.22.8n mile C.20.0n mile D.15.0n mile
4550. 某船真航向 300°，测得某物标真方位 350°，则该物标的相对方位（舷角）为：A.50° 左 B.350° C.290° 右 D.50° 右
4551. 混合航线是在有限制纬度情况下的\_\_\_\_\_。A.最佳航线 B.气候航线 C.气象航线 D.最短航程航线
4552. 利用船首叠标导航，叠标方位 270°，驶真航向 265°时，恰好保持前后标成一直线，表明：I、船舶应向右转向；II、受较大东北流的影响；III、罗经有偏差 A. II B. I C. III D. II 或 III
4553. 为确保船舶航行安全，拟定沿岸航线时，考虑到海图上有关水深和底质的限制，最好应避免：I、孤立的岩礁以及水深变化明显比周围浅的点滩；II、连续的长礁脉及其边缘附近；III、未经精确测量的岩礁和岛屿之间的狭窄水域；IV、珊瑚礁附近未经系统扫海测量、水深浅于 100m 的水域 A. I ~ III B. I ~ IV C. I、II、IV D. II ~ IV
4554. 船舶在狭水道航行时，如利用平行方位线转向，则自转向物标所作的方位线应：A.与原计划航行平行 B.与新计划航线相交 C.与原计划航线相交 D.与新计划航线平行
4555. 在雷达荧光屏上判断是否是二次扫描回波的方法是：A.改变航向 B.改变量程 C.进一步调谐 D.适当改变增益
4556. 在拓制海图上，水深“20”，表示水深为：A.36.6 米 B.20 英尺 C.20 米 D.0.2 米
4557. 海图水面处直体数字注记的水深数字表示：A.测到一定深度尚未着底的深度 B.实测水深或小比例尺海图上



所标水深 C.深度不准或采自旧水深资料或小比例尺图的水深 D.干出高度

4558. 我船航向  $030^\circ$ ，某船位于我船右舷  $10^\circ$ ，该船航向为  $210^\circ$  为避让船舶我船转向至  $070^\circ$ ，则此时我船位于该船舷角：A. $30^\circ$  右 B. $30^\circ$  左 C. $10^\circ$  左 D. $10^\circ$  右

4559. 用雷达观测法实测风流压差，调整电子方位线与固定孤立物标相对运动轨迹平行，如电子方位线偏在航向线左面  $3^\circ$ ，罗经差  $2^\circ W$ ，则实测风流压差为：A. $-3^\circ$  B. $+5^\circ$  C. $+3^\circ$  D. $-5^\circ$

4560. 船舶进入我国某港口时，发现下面的灯浮，则船舶应该\_\_\_\_\_。(点击放大) A.将灯浮置于本船南面通过 B.将灯浮置于本船西面通过 C.将灯浮置于本船北面通过 D.将灯浮置于本船东面通过

4561. 在中、低纬海区，当测者与物标的距离小于\_\_\_\_\_n mile 时，可用直线（恒向线）代替恒位线画在海图上进行方位定位。A.100 B.50 C.80 D.30

4562. 船舶不得不进入冰区时，应慢速并且保持船首与冰区边缘成直角驶入，一旦船首进入冰区后，应\_\_\_\_\_以维持船首向和控制船舶运动。I、速度不变；II、适当加速；III、适当减速 A.II B.III C.I 或 II D.I

4563. 罗兰 C 定位，为减少定位误差，两条位置线的交角应接近\_\_\_\_\_最佳。A. $0^\circ$  B. $120^\circ$  C. $60^\circ$  D. $90^\circ$

4564. 视频中显示的标志是\_\_\_\_\_。(点击放大) A.方位标 B.专用标 C.孤立危险物标 D.安全水域标

4565. 雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于\_\_\_\_\_。I、物标的实际距离；II、物标到间接反射体的距离；III、间接反射体到天线的距离 A. I + II B. I + III C. I + II + III D. II + III

4566. 在航海上，公式  $D_0(n\text{ mile}) = 2.09 + 2.09$  可以用于计算：I、灯光最大可见距离；II、灯塔地理能见距离；III、测者能见地平距离；IV、灯塔能见地平距离；V、初显初隐距离 A. I、III、V B. I、II、V C. I、II、IV D. II、III、V

4567. 有风流影响下，船舶的推算航迹向 CG 与真航向 TC 之差，就是当时的\_\_\_\_\_。A.风流压差 B.流压差 C.罗经差 D.风压差

4568. 我国某主港某日高潮潮高为 4.2m，某附港潮差比为 1.30，改正值 +14cm，则该附港的高潮潮高为：A.5.60m B.5.32m C.6.68m D.5.46m

4569. 当新航线两侧存在航行障碍物时，宜采用下列哪种转向方法？I、正横转向；II、导标方位转向；III、平行方位线转向 A. I、II B. II、III C. I、II、III D. I、III

4570. 测者眼高为 9m，物标高程为 36m，则测者能见地平距离为\_\_\_\_\_海里。A.6.27 B.18.81 C.12.54 D.19.84

4571. 某轮排水量 16000 吨，以 16 节速度航行一天，耗油 32 吨，若中途加载 4000 吨，仍以 16 节速度航行，则每日耗油量为\_\_\_\_\_。A.39 吨 B.37 吨 C.35 吨 D.40 吨

4572. 英版海图某灯塔灯高 70 英尺，该轮额定光力射程 20 海里，你船眼高 54 英尺，当气象能见度为 15 海里时，该灯塔灯光最大可见距离为：A.等于 20 海里 B.大于 20 海里 C.大于 18 海里 D.等于 18 海里

4573. 下列何项足以证明两标距离定位中物标的识别错误？A.位置线不相交 B.位置线相交 C.所测物标的距离通过或然船位区 D.连续观测船位点沿直线分布



4574. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。A.太阳方位表 B.航海表 C.航海天文历 D.天体高度方位表
4575. 某轮吃水 10 米，测深时潮高 6 米，测深仪读数 21 米，当时的实际水深为：A.31 米 B.37 米 C.25 米 D.5 米
4576. 校正完磁罗经自差后，为制作罗经自差表，需要观测\_\_\_\_\_航向上的剩余自差。A.四个基点和四个隅点 B.每隔 15° C.四个基点 D.四个隅点
4577. 同一时刻不同时区的区时相差\_\_\_\_\_。A.测者的经度 B.两地的经差 C.两地的纬差 D.两时区中线经度之差
4578. 在北半球，若两点间的恒向线航向为 245°，则大圆始航向\_\_\_\_\_。A.无法确定 B.大于 245° C.等于 245° D.小于 245°
4579. 对水航速是\_\_\_\_\_。A.船舶在仅仅受到流的影响下的对水航速 B.船舶在各种风流情况下的对地航速 C.船舶在仅仅受到风的影响下的对水航速 D.船舶在各种风流情况下的对水航速
4580. 某轮计划由 12° 00' .0N, 83° 41' .0W 航行到 74° 29' .8N, 19° 12' .5E, 则该轮的大圆始航向为：A.75° B.015° C.075° D.15°
4581. 在英版海图上，某灯塔图式旁标注“Fl (3) 20s32m20M”，则该灯塔光色是：A.白色 B.绿色 C.红色 D.不能确定
4582. 在航海天文中为说明时间通常采用：A.测者真地平平面图 B.测者东西面天球图 C.赤道面平面图 D.测者子午面天球图
4583. 船舶航行时，雷达选择对水真运动显示方式，荧光屏上显示的回波位置静止不动的物标是：A.小岛等静止的物标 B.水上漂浮物 C.同向船 D.同向同速船
4584. 各国采用的大地坐标系不同，主要考虑的问题是：A.建立大地坐标系是随机的 B.地球椭圆柱体参数的精度问题 C.所采用的地球椭圆柱体表面是否与当地的大地水准面相吻合 D.主要体现自己国家的特色
4585. 金星的动态日期可以从\_\_\_\_\_查得。A.太阳方位表 B.航海天文历 C.天体高度方位表 D.航海表
4586. 安许茨 4 型罗经消除速度误差的原理属于：A.外补偿法 B.电磁补偿法 C.内补偿法 D.力矩补偿法
4587. 英版海图和灯标表中标注的灯塔射程可能是：I、灯塔光力射程；II、测者 5m 眼高的灯塔地理能见距离；III、测者能见地平距离；IV、灯塔能见地平距离；V、额定光力射程 A. I、V B. II、IV C. II、III D. I、II
4588. 陀螺罗经速度误差的大小与纬度\_\_\_\_\_，而与纬度的符号\_\_\_\_\_。A.有关，无关 B.无关，有关 C.有关，有关 D.无关，无关
4589. 船舶在狭水道航行时，如利用平行方位线转向，则自转向物标所作的方位线应：A.与原计划航线相交 B.与新计划航线相交 C.与原计划航行平行 D.与新计划航线平行
4590. 若从安许茨 4 型罗经贮液缸抽出支承液体，再加入同量的甘油，则支承液体的\_\_\_\_\_。A.浮力减小 B.导电率增加 C.浮力增加 D.导电率不变

4591. 利用船位识别物标的方法可以： I、将海图上没有标绘但有导航价值的物标注在海图上； II、将正在航行的他船的位置标注在海图上； III、将新设置的钻井平台标注在海图上 A. I、 II、 III B. I、 II C. II、 III D. I、 III
4592. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1' .10 Southward, Longitude 0' .40 Eastward”字样，若 GPS 读数为： 30° 40' .2S, 015° 12' .5W, 则用于海图上定位的数据应为： A. 30° 41' .3S, 015° 12' .9W B. 30° 39' .2S, 015° 12' .3W C. 30° 40' .0S, 015° 11' .5W D. 30° 41' .3S, 015° 12' .1W
4593. 在航迹推算中，风流压差小于多少时可不予考虑？ A. 1.0 B. 2.0 C. 1.0-5.0 D. 2.0-5.0
4594. 某船 TC356°，1025 测得某灯塔 TB022° .5，无风流影响，若采用特殊移线定位欲使灯塔正横距离等于两次观测之间的航程，则第二次观测方位应为： A. 041° B. 056° C. 086° D. 045°
4595. 船舶航行过时区时，驾驶员应\_\_\_\_\_。 A. 拨钟后通知船长 B. 根据驾驶员间协商拨钟 C. 立即拨钟 D. 根据船长的命令拨钟
4596. GPS 卫星导航仪天线高度误差引起的 GPS 定位误差，随着 GPS 卫星仰角的增大而\_\_\_\_\_。 A. 不变 B. 减小 C. 增大 D. 有时增大，有时变小
4597. 某轮远航归来，见前方一灯塔塔顶部刚好露出水天线，在中版海图上查得该灯塔旁标注有“闪 6 秒 75 米 15 海里”，已知某船眼高 16m，则船与灯塔相距大约为： A. 15.0n mile B. 26.5n mile C. 20.0n mile D. 22.8n mile
4598. 海图上两叠标线上标注的方位为 168°，当船舶发现两叠标前后重合时，用陀螺罗经观测前标的方位是 167°，那么陀螺差为： A. +1° B. -2° C. -1° D. +2°
4599. 对水航速是\_\_\_\_\_。 A. 船舶在各种风流情况下的对水航速 B. 船舶在仅仅受到风的影响下的对水航速 C. 船舶在仅仅受到流的影响下的对水航速 D. 船舶在各种风流情况下的对地航速
4600. 明礁上所标的数字表示： A. 水深 B. 干出高度 C. 平均海面以上的高度 D. 明礁的高程
4601. 某轮陀罗航向 210°，陀罗差 2° W，则左正横处物标的陀螺方位是： A. 122° B. 118° C. 270° D. 120°
4602. 在英版海图上，某灯塔图式旁标注“Fl (3) 20s32m20M”，则该灯塔光色是： A. 白色 B. 不能确定 C. 红色 D. 绿色
4603. 船舶在岛礁区航行时，有关“开门”、“关门”说法正确的是： A. 它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确、直观，只需要借助罗经 B. 它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确但需要雷达观测 C. 它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，准确但较费时 D. 它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线，直观且不依赖罗经
4604. 船舶对水航速  $V_L$ ，对地航速  $V_G$ ，船速  $V_E$ ，如果  $V_G < V_L < V_E$ ，则船舶航行在\_\_\_\_\_的情况下。 A. 顶风顺流 B. 顶风顶流 C. 顺风顺流 D. 顺风顶流
4605. A 船位于 (00°，170° E)，B 船位于 (00°、155° W) 处，如果 A 船航向 060°，B 船航向 235°，则 A 船处在 B 船的什么舷角上？ A. 30° 右 B. 35° 右 C. 大于 035° D. 60° 右
4606. 测者纬度等于 20° N，在一年中发生太阳过天顶的情况是： A. 有四次过天顶 B. 不会发生过天顶 C. 有一次过天顶 D. 有两次过天顶

4607. 中版海图新图的出版和发行情况通常刊印在海图的\_\_\_\_\_。A.图廓外右下角 B.图廓外下边中间 C.海图图廓的4个角上 D.海图标题栏内
4608. 为减小雷达测方位定位误差,船舶摇摆时,下述说法\_\_\_\_\_是错的。A.船首线宽度应不大于 $0.5^\circ$  B.应尽可能选择船舶正平时测量方位 C.纵摇大时,尽可能选择测首尾方向的物标 D.横摇大时,尽可能选择测正横方向的物标
4609. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.N点和S点 B.E点和W点 C.天顶和天底 D.天极
4610. 罗经点方向NW/N换算成圆周方向为: A. $337^\circ$  .5B. $315^\circ$  C. $303^\circ$  .75D. $326^\circ$  .25
4611. GPS卫星导航系统由\_\_\_\_\_颗卫星组成。A.28B.20C.32D.24
4612. 进港航行,利用船首的方位叠标导航,如发现后标偏在前标的左面,表明船舶偏在叠标线的\_\_\_\_\_ (测者自海上观测叠标时的左右),应及时\_\_\_\_\_调整航向。A.右面,向右 B.左面,向右 C.右面,向左 D.左面,向左
4613. 比例尺一般大于1:10万,图上主要以表示港湾、锚地为主,详细表示海岸的性质、水深、底质、航行障碍物、助航设备、港湾设施、锚地、港区界限和港务机关等要素,并附有潮信表的海图叫做: A.海区总图 B.航行图 C.港湾图 D.参考图
4614. 陆标定位时,有远近不等的数个物标分布在船周围,我们在选取时\_\_\_\_\_。A.应选用离船远些的物标 B.应考虑夹角适当,不必考虑物标的远近 C.应选用离船近些的物标,且夹角适当 D.应远近搭配选用
4615. 船舶停靠在码头上,从开始启动安修茨4型罗经到其稳定后,航向记录器所记录的一条曲线可以称为: A.阻尼摆动曲线 B.正弦曲线 C.等幅椭圆线 D.收敛螺旋线
4616. \_\_\_\_\_将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈 A.天顶和天底 B.天极 C.N点和S点 D.E点和W点
4617. 下列行星中,离地球最远且可供航海定位的是: A.木星 B.金星 C.火星 D.土星
4618. 船舶在岛礁区航行时,有关“开门”、“关门”说法正确的是: A.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确但需要雷达观测 B.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,直观且不依赖罗经 C.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确但较费时 D.它们是转向和避险应用中的一种方位叠标线,准确、直观,只需要借助罗经
4619. 船舶驾驶台中的主机转速与船速对照表,是在下列哪种情况下进行测定的? I、船舶满载;II、船舶半载;III、船舶压载 A.I、II、III B.I、II C.I、III D.II、III
4620. GPS导航仪日常关机后,再次启动时发现导航仪显示的船位错误,并长时间不进行更新,此时应该\_\_\_\_\_。 A.正确设定GPS初始船位 B.关闭GPS导航仪后,再重新开机 C.更换导航仪内部的电池 D.清除内部历书,进行冷启动
4621. 利用单物标三方位测定风流合压差时,通过作图可求得\_\_\_\_\_。 A.航迹线 B.计划航线平行线 C.航向线平行线 D.航迹线平行线
4622. 安许茨4型罗经消除速度误差的原理属于: A.外补偿法 B.电磁补偿法 C.力矩补偿法 D.内补偿法
4623. 实际上,大潮发生在\_\_\_\_\_。 A.月中天 B.朔望日 C.朔望日之前 D.朔望日之后

4624. 下列哪种海图不属于航海图? A.总图 B.参考图 C.港湾图 D.航行图
4625. 采用方位避险,如所选避险物标和危险物同在航线左侧,且避险物标位于危险物前方,避险方位为  $060^\circ$ , 陀螺差  $2^\circ W$ , 则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险? A.实测真方位  $062^\circ$  B.实测陀螺方位  $058^\circ$  C.实测真方位  $058^\circ$  D.实测陀螺方位  $060^\circ$
4626. 某轮航行于中国某海区,海图上有如图所示潮流资料,下述说法正确的是: I、可以用该图推算青岛港的潮流; II、可以用该图推算该位置水域的潮流; III、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮后第六小时的流向; IV、外围数字VI对应的箭矢方向和数字表示的是高潮前第六小时的流向 A. II、III B. I、IV C. II、IV D. I、III
4627. 陀螺方位是\_\_\_\_\_。 A.陀螺北和方位线之间的夹角 B.真北和航向线之间的夹角 C.陀螺北和航向线之间的夹角 D.真北和方位线之间的夹角
4628. 实际上,大潮发生在\_\_\_\_\_。 A.朔望日之前 B.朔望日之后 C.月中天 D.朔望日
4629. 把一定时间内测得的几个观测船位,用平差的方法以直线“连接”,该直线的方向与真航向之差即为风流压差,这种测定风流压差的方法为: A.雷达观测法 B.叠标导航法 C.正横方位法 D.连续定位法
4630. 按照 AIS 性能指标要求,能够为船载 AIS 提供速度信息的设备是: A.罗经 B.GPS 导航仪 C.计程仪 D.ARP
4631. 某轮计划航迹向  $092^\circ$ , 航区内 N 流,流压差  $3^\circ$ , N 风 5 级,取风压差  $2^\circ$ , 在船的左前方有一小岛,则到该岛的正横方位是: A.  $183^\circ$  B.  $181^\circ$  C.  $001^\circ$  D.  $003^\circ$
4632. GPS 卫星导航系统测速原理核心问题讲的是测\_\_\_\_\_求速度。 A.伪距离差 B.多普勒频移积分值 C.多普勒频移 D.伪距离
4633. 目前世界各授时台播发无线电对时时号,它们的详细资料可从下面哪些表册中查取: I、英版《航路指南》; II、英版《无线电信号表》第 II 卷; III、我国《航海天文历》附表; IV、《航海表》 A. II、III、IV B. I、II、III C. II、III D. I、II
4634. 表示海图比例尺的常用方法有: I、数字比例尺; II、直线比例尺; III、文字比例尺 A. I、III B. II、III C. I、II D. I、II、III
4635. 英版海图图式中,灯质缩写“iso”表示: A.等明暗光 B.明暗光 C.联闪光 D.混合联闪光
4636. 已知标准罗经航向  $094^\circ$ , 标准罗经自差  $-1^\circ$ , 此时,操舵罗经航向为  $100^\circ$ , 则操舵罗经自差为: A.  $+6^\circ$  B.  $+5^\circ$  C.  $-7^\circ$  D.  $-5^\circ$
4637. 我国某主港某日高潮潮时为 1138, 其附港高潮时差为 0150, 改正值为 15。该附港当日的高潮潮时为: A. 1328 B. 1003 C. 0948 D. 1342
4638. 在船舶定线制区域进行航线设计时,下列哪种说法是不恰当的? A.双向航路内的航线设计尽量靠近航道右侧 B.将航线设计在相应的通航分道内 C.设计航线尽量与分道内的船舶总流向一致 D.尽可能使用深水航路
4639. 某船在航行中用六分仪观测已知高度 150m 的物标垂直角  $\alpha = 30'$ , 则船与物标的水平距离 D 为: A.  $5n$  mile B. 932.5m C. 9325m D. 9.3n mile

4640. 恒星每日升起时间与太阳相比要\_\_\_\_\_。A.提早约 8minB.晚约 4minC.晚约 8minD.提早约 4min
4641. 船舶停靠在码头上, 从开始启动安修茨 4 型罗经到其稳定后, 航向记录器所记录的一条曲线可以称为: A. 阻尼摆动曲线 B. 收敛螺旋线 C. 正弦曲线 D. 等幅椭圆线
4642. 影响自由陀螺仪主轴不能稳定指北的最主要因素是: A. 地球自转角速度的垂直分量 B. 在陀螺仪主轴上外加力矩 C. 陀螺仪本身的特性 D. 地球自转角速度的水平分量
4643. 某船船速 20kn, 航行 1000n mile, 需要燃油 120t。现仅存燃油 110t, 至中途港尚有 800n mile 的航程, 中途港至目的港还有 1200mile。船舶计划加速 1kn 到中途港加油, 而后恢复原来船速, 问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港? A.181.9tB.120.4tC.139.8tD.150.2t
4644. 两物标距离定位时, 应避免: I、两物标的方位交角很小; II、在左、右正横附近各有一个物标; III、在首、尾方向上各有一个物标 A. II、III B. I、III C. I、II、III D. I、II
4645. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1' .10 Southward, Longitude 0' .40Eastward”字样, 若 GPS 读数为: 30° 40' .2S, 015° 12' .5W, 则用于海图上定位的数据应为: A.30° 41' .3S, 015° 12' .1WB.30° 40' .0S, 015° 11' .5WC.30° 39' .2S, 015° 12' .3WD.30° 41' .3S, 015° 12' .9W
4646. 中版海图和灯标表里的灯高是指\_\_\_\_\_。A.海图高程基准面至灯标基部的垂直距离 B.平均大潮高潮面至灯标基部地面的垂直距离 C.平均大潮高潮面至灯标灯芯的垂直距离 D.海图高程基准面至光源中心的垂直距离
4647. IALA 浮标制度规定 B 区域左侧标的形状和颜色为: A.绿色锥形 B.红色罐形 C.红色锥形 D.绿色罐形
4648. 某轮顺风顶流航行, 船速 18 节, 流速 2 节, 风对船舶航速的影响为 1 节, 计程仪改正率+8%, 0400 计程仪读数  $L_1=100' .0$ , 则 2 小时后绝对计程仪读数  $L_2$  为: A.138' .9B.127' .8C.131' .5D.135' .2
4649. 英版海图上有图式“★LFI 10s 10m 11M”, 表明该灯: A.闪光, 周期 10s, 灯高 11m, 射程为 10n mileB.闪光, 周期 10s, 灯高 10m, 射程为 11n mileC.长闪光, 周期 10s, 灯高 11m, 射程为 10n mileD.长闪光, 周期 10s, 灯高 10m, 射程为 11n mile
4650. 某轮相对计程仪改正率  $\Delta L=0\%$ ,  $L_1=110' .5$ , 船速 16kn, 顺风顺流航行, 流速 3kn, 风使船增速 1.5kn, 2h 后计程仪读数  $L_2$  为: A.145' .5B.148' .5C.151' .5D.142' .5
4651. 为减小雷达测距定位误差, 在测量远处山峰回波时, 应该: A.用 VRM 外缘与回波内缘相切 B.用 VRM 内缘与回波外缘相切 C.用 VRM 内缘与回波内缘相切 D.用 VRM 外缘与回波外缘相切
4652. 两物标距离定位时, 应避免: I、两物标的方位交角很小; II、在左、右正横附近各有一个物标; III、在首、尾方向上各有一个物标 A. I、II、III B. II、III C. I、III D. I、II