

最新甲类航海学大证考试题库

第一章

第一节

1. 某船由 20°N , 170°E 航行至 20°S , 170°W , 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 30°S , 60°W 航行至 30°N , 120°W , 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30°N , 60°W 航行至 40°N , 60°E , 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30°N , 60°W 航行至 30°S , 60°E , 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30°N , 60°W 航行至 30°S , 120°W , 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30°N , 60°W 航行至 40°N , 120°W , 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30°N , 60°E 航行至 30°S , 60°W , 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30°N , 60°E 航行至 30°S , 120°E , 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30° N, 60° E航行至 40° N, 60° W, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30° N, 60° E航行至 40° N, 120° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30° S, 60° E航行至 40° S, 120° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30° S, 60° E航行至 40° S, 60° W, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 30° S, 60° E航行至 30° N, 120° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 20° S, 170° W航行至 20° N, 150° W, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° N, 170° E航行至 30° N, 170° W, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 30° S, 60° W航行至 40° S, 60° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 20° N, 170° E航行至 30° N, 150° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° N, 170° E航行至 20° S, 150° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差

- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° N, 170° W航行至 30° N, 170° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° N, 170° W航行至 30° N, 150° W, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° N, 170° W航行至 20° S, 170° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° N, 170° W航行至 20° S, 150° W, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° S, 170° E航行至 30° S, 170° W, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° S, 170° E航行至 30° S, 150° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

25

某船由 20° S, 170° E航行至 20° N, 170° W, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° S, 170° E航行至 20° N, 150° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

某船由 20° S, 170° W航行至 30° S, 170° E, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差

C. W经差、N纬差

D. W经差、S纬差

某船由 $20^{\circ} S$, $170^{\circ} W$ 航行至 $30^{\circ} S$, $150^{\circ} W$, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

A. E经差、N纬差

B. E经差、S纬差

C. W经差、N纬差

D. W经差、S纬差

航海上为了简化计算, 通常将地球当作_____。

A. 圆球体

B. 椭圆体

C. 椭球体

D. 不规则几何体

某船由 $30^{\circ} S$, $60^{\circ} E$ 航行至 $30^{\circ} N$, $60^{\circ} W$, 则该船经差和纬差的方向分别为_____。

A. E经差、N纬差

B. W经差、S纬差

C. E经差、S纬差

D. W经差、N纬差

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

航海上进行精度较高的计算时, 通常将地球当作_____。

A. 圆球体

B. 椭圆体

C. 椭球体

D. 不规则几何体

航海学中, 使用地球椭圆体为地球数学模型的情况是_____。

I. 描述地球形状时; II. 定义地理坐标时; III. 制作墨卡托投影海图时; IV. 计算大圆航线时; V. 制作简易墨卡托图网时。

A. I, II

B. II, III

C. III, IV

D. III, V

航海学中, 使用地球圆球体为地球数学模型的情况是_____。

I. 描述地球形状时; II. 定义地理坐标时; III. 制作墨卡托投影海图时; IV. 计算大圆航线时; V. 制作简易墨卡托图网时。

A. I, II

B. II, III

C. III, IV

D. IV, V

航海学中的地球形状是指_____。

A. 地球自然表面围成的几何体

B. 大地水准面围成的几何体

C. 地球圆球体

D. 以上都对

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. 地球椭圆柱体

D. 以上都对

地理经度以_____作为基准线的。

A. 赤道

B. 格林经线

C. 测者经线

D. 测者子午圈

某地地理经度是格林子午线与该地子午线之间的_____。

A. 赤道短弧

B. 赤道短弧所对应的球心角

C. 极角

D. A、B、C都对

地理坐标的基准线是_____。

A. 经线、纬线

B. 赤道、经线

C. 格林子午圈、纬圈

D. 赤道、格林子午线

地理经度的度量方法是_____。

A. 由格林子午线向东度量到该点子午线，度量范围 $0\sim 180^\circ$

B. 由格林子午线向西度量到该点子午线，度量范围 $0\sim 180^\circ$

C. 由格林子午线向东度量到该点子午线，度量范围 $0\sim 360^\circ$

D. A或B

地理经度的度量方法是_____。

A. 由该点子午线向东或向西度量到格林子午线，度量范围 $0^\circ\sim 180^\circ$

B. 由该点子午线向东或向西度量到格林子午线，度量范围 $0^\circ\sim 360^\circ$

C. 由格林子午线向东或向西度量到该点子午线，度量范围 $0^\circ\sim 180^\circ$

D. 由格林子午线向东或向西度量到该点子午线，度量范围 $0^\circ\sim 360^\circ$

所谓“地理纬度”是指_____。

A. 地球上某点的法线与赤道面的交角

B. 地球上某点和地心连线与赤道面的交角

C. 地球椭圆子午线上某点和地心连线与赤道面的交角

D. 某点在地球椭圆子午线上的法线与赤道面的交角

地理经度和地理纬度是建立在_____基础上的。

A. 地球圆球体

B. 地球椭圆柱体

C. 地球椭球体

D. 球面直角坐标系

地理纬度是某地子午线的_____与赤道面的交角。

A. 半径

B. 切线

C. 法线

D. 铅垂线

某船由 30°S ， 60°W 航行至 40°S ， 120°W ，则该船经差和纬差的方向分别为_____。

A. E经差、N纬差

B. W经差、S纬差

C. E经差、S纬差

D. W经差、N纬差

下列关于经差、纬差的说法中，正确的是_____。

A. 经差最大为 180°

B. 纬差最大为 90°

C. 由东半球航行至西半球，经差一定是东

D. A、B都对

地球上某点 $\varphi=40^\circ\text{N}$ ， $\lambda=120^\circ\text{E}$ ，则它与赤道面的对称点是_____。

A. $\varphi=60^\circ\text{S}$ ， $\lambda=120^\circ\text{E}$

B. $\varphi=40^\circ\text{S}$ ， $\lambda=120^\circ\text{E}$

C. $\varphi=40^\circ\text{N}$ ， $\lambda=060^\circ\text{W}$

D. $\varphi=40^\circ\text{S}$ ， $\lambda=060^\circ\text{W}$

甲船从 179°E 航行至 179°W ，乙船从 1°E 航行至 1°W ，下列说法正确的是_____。

A. 经差大小，方向都相等

B. 经差大小，方向都不相等

C. 经差大小相等，方向不等

D. 经差方向都相等，大小不等

某船由 45°S ， 12°E 起航，航行进入西半球，航程不超过1500n mile，则该船经差的方向为_____。

A. 东

B. 西

C. 东、西均可

D. 无法判断

某船由 45°S ， 12°W 起航，航行进入东半球，航程不超过1500n mile，则该船经差的方向为_____。

A. 东

B. 西

C. 东、西均可

D. 无法判断

51

某船由 $33^\circ 30'\text{N}$ ， 170°E 起航，航行进入西半球，航程不超过1500n mile，则该船经差的方向为_____。

A. 东

B. 西

C. 东、西均可

D. 无法判断

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 $0^\circ\sim 180^\circ$ 。

B. 自赤道向南或向北度量到该点等纬圈，度量范围 $0^\circ\sim 90^\circ$ 。

C. 自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围 $0^\circ\sim 180^\circ$ 。

D. 自该点等纬圈向南或向北度量到赤道，度量范围 $0^\circ\sim 90^\circ$ 。

下列关于经差、纬差的说法中，正确的是_____。

A. 船舶由东半球航行至西半球，经差一定是东

B. 船舶由西半球航行至东半球，经差一定是西

C. 船舶由南半球航行至北半球，纬差一定是北

D. A、B、C都对

地理经度和地理纬度的度量范围分别是_____。

A. $0\sim 90^\circ$ 、 $0\sim 90^\circ$

B. $0\sim 180^\circ$ 、 $0\sim 180^\circ$

C. $0\sim 90^\circ$ 、 $0\sim 180^\circ$

D. $0\sim 180^\circ$ 、 $0\sim 90^\circ$

下列关于纬差方向的说法中正确的是_____。

- A. 到达点在南半球，纬差方向为南
- B. 船舶在北半球航行，纬差方向为北
- C. 由北半球航行至南半球，纬差方向为南
- D. A、C都对

56

经差的方向是根据_____来确定的。

- A. 到达点的经度与起航点的经度之差的符号
- B. 到达点的经度与起航点的经度之差，绝对值小于 180° 的符号
- C. 到达点相对于起航点的方向

D. B、C都对

经差和纬差的度量范围分别是_____。

- A. $0^\circ\sim 90^\circ$ 、 $0^\circ\sim 90^\circ$
- B. $0^\circ\sim 180^\circ$ 、 $0^\circ\sim 180^\circ$
- C. $0^\circ\sim 90^\circ$ 、 $0^\circ\sim 180^\circ$
- D. $0^\circ\sim 180^\circ$ 、 $0^\circ\sim 90^\circ$

下列关于经差、纬差的说法正确的是_____。

- A. 纬差不能大于 90°
- B. 经差不能大于 180°
- C. 到达点在南半球，纬差方向为南
- D. B、C都对

经差、纬差的方向是根据_____来确定的。

- A. 起航点相对于到达点的方向
- B. 到达点相对于起航点的方向
- C. 起航点的地理坐标的名称
- D. 到达点的地理坐标的名称

某船由 30°S ， 60°W 航行至 30°N ， 60°E ，则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. W经差、S纬差
- C. E经差、S纬差
- D. W经差、N纬差

某船由 $33^\circ 30'\text{N}$ ， 170°W 起航，航行进入东半球，航程不超过1500n mile，则该船经差的方向为_____。

- A. 东
- B. 西
- C. 东、西均可
- D. 无法判断

由起航点 $30^\circ 10'\text{N}$ ， $120^\circ 08'\text{E}$ 至到达点 $10^\circ 30'\text{N}$ ， $145^\circ 05'\text{E}$ 的纬差与经差为_____。

- A. $44^\circ 40'\text{N}$ ， $024^\circ 57'\text{E}$
- B. $19^\circ 40'\text{S}$ ， $024^\circ 57'\text{E}$
- C. $19^\circ 40'\text{N}$ ， $024^\circ 57'\text{W}$
- D. $40^\circ 40'\text{S}$ ， $024^\circ 57'\text{W}$

已知起航点经度 $\lambda_1=167^\circ 15'.0\text{E}$ ，两地间的经差 $\Delta\lambda=60^\circ 24'.0\text{E}$ ，则到达点经度 λ_2 为_____。

- A. $227^\circ 39'.0\text{E}$
- B. $047^\circ 39'.0\text{E}$
- C. $132^\circ 21'.0\text{W}$
- D. $132^\circ 21'.0\text{E}$

已知起航点纬度 $\varphi_1=04^\circ 24' .8S$ ，到达点纬度 $\varphi_2=11^\circ 36' .4N$ ，则两地间纬差 $D\varphi$ 为_____。

- A. $07^\circ 11' .6N$
- B. $16^\circ 01' .2N$
- C. $07^\circ 11' .6S$
- D. $15^\circ 01' .2N$

已知起航点纬度 $\varphi_1=06^\circ 28' .4N$ ，到达点纬度 $\varphi_2=12^\circ 39' .5S$ ，则两地间纬差 $D\varphi$ 为_____。

- A. $19^\circ 07' .9N$
- B. $06^\circ 11' .1N$
- C. $19^\circ 07' .9S$
- D. $06^\circ 11' .1S$

已知起航点纬度 $\varphi_1=08^\circ 12' .4S$ ，到达点纬度 $\varphi_2=25^\circ 04' .6S$ ，则两地间纬差 $D\varphi$ 为_____。

- A. $16^\circ 52' .2S$
- B. $17^\circ 52' .2S$
- C. $33^\circ 17' .0S$
- D. $17^\circ 07' .8S$

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 φ_2 为_____。

- A. $06^\circ 47' .6S$
- B. $07^\circ 47' .6S$
- C. $24^\circ 00' .4S$
- D. $07^\circ 12' .4S$

已知起航点纬度 $\varphi_1=12^\circ 31' .4S$ ，两地间纬差 $D\varphi=23^\circ 24' .6N$ ，则到达点纬度 φ_2 为_____。

- A. $11^\circ 06' .8N$
- B. $35^\circ 56' .0N$
- C. $11^\circ 53' .2N$
- D. $10^\circ 53' .2N$

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 φ_2 为_____。

- A. $05^\circ 12' .2N$
- B. $31^\circ 16' .8S$
- C. $05^\circ 12' .2S$
- D. $21^\circ 16' .8S$

已知起航点纬度 $\varphi_1=21^\circ 11' .3S$ ，两地间纬差 $D\varphi=15^\circ 13' .4N$ ，则到达点纬度 φ_2 为_____。

- A. $36^\circ 44' .7S$
- B. $06^\circ 57' .9S$
- C. $05^\circ 57' .9S$
- D. $06^\circ 02' .1S$

71

已知起航点纬度 $\varphi_1=22^\circ 48' .4S$ ，到达点纬度 $\varphi_2=11^\circ 36' .4S$ ，则两地间纬差 $D\varphi$ 为_____。

- A. $34^\circ 24' .8S$
- B. $11^\circ 12' .0S$
- C. $35^\circ 24' .8S$
- D. $11^\circ 12' .0N$

已知起航点纬度 $\varphi_1=23^\circ 24' .2N$ ，到达点纬度 $\varphi_2=39^\circ 16' .4N$ ，则两地间纬差 $D\varphi$ 为_____。

- A. $15^\circ 52' .2N$
- B. $16^\circ 07' .8N$
- C. $14^\circ 52' .2N$
- D. $62^\circ 40' .6N$

已知起航点纬度 $\varphi_1=25^\circ 10' .2N$ ，到达点纬度 $\varphi_2=13^\circ 08' .3N$ ，则两地间纬差 $D\varphi$ 为_____。

- A. $12^{\circ} 01' .9S$
- B. $12^{\circ} 01' .9N$
- C. $12^{\circ} 12' .9S$
- D. $38^{\circ} 18' .5N$

已知起航点纬度 $\varphi_1=26^{\circ} 14' .6N$ ，两地间纬差 $D\varphi=06^{\circ} 08' .4S$ ，则到达点纬度 φ_2 为_____。

- A. $32^{\circ} 23' .0S$
- B. $20^{\circ} 06' .2S$
- C. $32^{\circ} 23' .0N$
- D. $20^{\circ} 06' .2N$

某船由 $20^{\circ} S, 170^{\circ} W$ 航行至 $20^{\circ} N, 170^{\circ} E$ ，则该船经差和纬差的方向分别为_____。

- A. E经差、N纬差
- B. E经差、S纬差
- C. W经差、N纬差
- D. W经差、S纬差

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. $13^{\circ} S, 008^{\circ} 02' W$
- B. $13^{\circ} N, 008^{\circ} 02' E$
- C. $13^{\circ} S, 008^{\circ} 02' E$
- D. $13^{\circ} N, 008^{\circ} 02' W$

已知起航点经度 $\lambda_1=136^{\circ} 12' .7W$ ，到达点经度 $\lambda_2=114^{\circ} 21' .3E$ ，则两地间的经差 $\Delta\lambda$ 为_____。

- A. $070^{\circ} 34' .0E$
- B. $250^{\circ} 34' .0E$
- C. $070^{\circ} 34' .0W$
- D. $109^{\circ} 26' .0W$

下列哪项是建立大地坐标系时应明确的问题_____。

- A. 确定椭圆体的参数
- B. 确定椭圆体中心的位置
- C. 确定坐标轴的方向
- D. 以上都是

船用GPS接收机给出的船位坐标，是在下列哪个大地坐标系下确定的椭圆体表面上建立的_____。

- A. WGS-84
- B. WGS-72
- C. NWL-8D
- D. EUROPEAN(1950)

GPS卫星导航系统（美国）是在WGS-84大地坐标系下确定的椭圆体表面上测定船舶位置的，该大地坐标系的原点在_____。

- A. 地心
- B. 地球表面
- C. 堪萨斯州
- D. 东京

下列那个系统采用WGS-84地心坐标系_____。

- A. GPS
- B. DGPS
- C. ECDIS
- D. 以上都是

英版海图的绘制基于下列哪一种大地坐标系_____。

- A. WGS-84

- B. 东京1918
- C. 欧洲1950
- D. A或C

某船使用中、英版海图进行航线设计，当航行中更换海图进行定位时，发现在相邻两张不同版本的海图上定位出现了差异，则产生该误差的原因可能是_____（不考虑作图误差）。

- A. 海图基准纬度不一致
- B. 海图比例尺不一致
- C. 海图坐标系不一致
- D. 海图新、旧程度不一致

从海图上查得GPS船位修正的说明中有“Latitude 1' .10 Southward, Longitude 0' .4 Westward”字样。GPS的经、纬度读数为：30° 40' .2S, 15° 12' .5W。则用于海图上定位的数据应为_____。

- A. 30° 41' .3S, 15° 12' .9W
- B. 30° 41' .2S, 15° 12' .7W
- C. 30° 39' .2S, 15° 12' .3W
- D. 30° 40' .0S, 15° 11' .5W

从海图上查得GPS船位修正的说明中有“Latitude 1' .10 Southward, Longitude 0' .4 Eastward”字样。GPS的经、纬度读数为：30° 40' .2S, 15° 12' .5W。则用于海图上定位的数据应为_____。

- A. 30° 41' .3S, 15° 12' .9W
- B. 30° 41' .3S, 15° 12' .1W
- C. 30° 39' .2S, 15° 12' .3W
- D. 30° 40' .0S, 15° 11' .5W

从海图上查得GPS船位修正的说明中有“Latitude 2' .10 Northward, Longitude 1' .4 Westward”字样。GPS的经、纬度读数为：30° 40' .2S, 15° 12' .5W。则用于海图上定位的数据应为_____。

- A. 30° 41' .3S, 15° 12' .9W
- B. 30° 39' .2S, 15° 12' .3W
- C. 30° 38' .1S, 15° 13' .9W
- D. 30° 40' .0S, 15° 11' .5W

从海图上查得GPS船位修正的说明中有“Latitude 2' .10 Northward, Longitude 1' .4 Eastward”字样。GPS的经、纬度读数为：30° 40' .2S, 15° 12' .5W。则用于海图上定位的数据应为_____。

- A. 30° 41' .3S, 15° 12' .9W
- B. 30° 40' .0S, 15° 11' .5W
- C. 30° 39' .2S, 15° 12' .3W
- D. 30° 38' .1S, 15° 11' .1W

从海图上查得GPS船位修正的说明中有“Latitude 1' .0 Northward, Longitude 0' .2 Eastward”字样。GPS的经、纬度读数为：33° 40' .2S, 10° 12' .5W。则用于海图上定位的数据应为_____。

- A. 33° 40' .2S, 10° 12' .5W
- B. 33° 41' .2S, 10° 12' .7W
- C. 33° 39' .2S, 10° 12' .3W
- D. 33° 40' .0S, 10° 11' .5W

从海图上查得GPS船位修正的说明中有“Latitude 1' .0 Northward, Longitude 0' .2 Eastward”字样。GPS的经、纬度读数为：33° 40' .2S, 10° 12' .5E。则用于海图上定位的数据应为_____。

- A. 33° 39' .2S, 10° 12' .7E
- B. 33° 41' .2S, 10° 12' .7E
- C. 33° 39' .2S, 10° 12' .3E
- D. 33° 40' .0S, 10° 11' .5E

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, 10° 12' .5W。则用于海图上定位的数据应为_____。

- A. $33^{\circ} 40' .2N, 10^{\circ} 12' .5W$
- B. $33^{\circ} 41' .2N, 10^{\circ} 12' .7W$
- C. $33^{\circ} 39' .2N, 10^{\circ} 12' .3W$
- D. $33^{\circ} 39' .2N, 10^{\circ} 12' .7W$

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 φ_2 为_____。

- A. $34^{\circ} 18' .8N$
- B. $28^{\circ} 06' .4N$
- C. $44^{\circ} 18' .8N$
- D. $28^{\circ} 06' .4S$

已知到达点纬度 $\varphi_2=26^{\circ} 24' .6N$, 两地间纬差 $D\varphi=08^{\circ} 06' .2N$, 则起航点纬度 φ_1 为_____。

- A. $18^{\circ} 18' .4N$
- B. $15^{\circ} 47' .8N$
- C. $34^{\circ} 30' .8N$
- D. $15^{\circ} 12' .2N$

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. $\varphi=40^{\circ} N, \lambda =060^{\circ} W$
- D. $\varphi=40^{\circ} S, \lambda =060^{\circ} W$

地球上某点 $\varphi=40^{\circ} N, \lambda =120^{\circ} E$, 则它与地轴的对称点是_____。

- A. $\varphi=40^{\circ} N, \lambda =120^{\circ} W$
- B. $\varphi=40^{\circ} S, \lambda =120^{\circ} E$
- C. $\varphi=40^{\circ} N, \lambda =060^{\circ} W$
- D. $\varphi=40^{\circ} S, \lambda =060^{\circ} W$

已知到达点经度 $\lambda_2=006^{\circ} 18' .0E$, 两地间的经差 $D\lambda =12^{\circ} 12' .0E$, 则起航点经度 λ_1 为_____。

- A. $005^{\circ} 54' .0E$
- B. $018^{\circ} 30' .0E$
- C. $005^{\circ} 54' .0W$
- D. $018^{\circ} 30' .0W$

已知到达点经度 $\lambda_2=008^{\circ} 35' .3W$, 两地间的经差 $D\lambda =18^{\circ} 17' .9W$, 则起航点经度 λ_1 为_____。

- A. $010^{\circ} 19' .4E$
- B. $010^{\circ} 19' .4W$
- C. $009^{\circ} 42' .6E$
- D. $026^{\circ} 55' .2W$

已知到达点经度 $\lambda_2=116^{\circ} 15' .0E$, 两地间的经差 $D\lambda =15^{\circ} 13' .2W$, 则起航点经度 λ_1 为_____。

- A. $101^{\circ} 01' .8E$
- B. $131^{\circ} 28' .2E$
- C. $101^{\circ} 01' .8W$
- D. $121^{\circ} 28' .2E$

已知到达点经度 $\lambda_2=126^{\circ} 11' .3W$, 两地间的经差 $D\lambda =22^{\circ} 24' .7W$, 则起航点经度 λ_1 为_____。

- A. $103^{\circ} 46' .6W$
- B. $148^{\circ} 36' .0E$
- C. $104^{\circ} 13' .4W$
- D. $148^{\circ} 36' .0W$

已知到达点经度 $\lambda_2=128^{\circ} 14' .6W$, 两地间的经差 $D\lambda =18^{\circ} 12' .3E$, 则起航点经度 λ_1 为_____。

- A. $146^{\circ} 26' .9E$
- B. $146^{\circ} 26' .9W$

C. $110^{\circ} 02' .3E$

D. $110^{\circ} 02' .3W$

已知到达点经度 $\lambda_2=148^{\circ} 10' .0E$, 两地间的经差 $D\lambda =23^{\circ} 13' .2E$, 则起航点经度 λ_1 为_____。

A. $124^{\circ} 56' .8E$

B. $124^{\circ} 03' .2E$

C. $171^{\circ} 23' .2E$

D. $171^{\circ} 23' .2W$

已知到达点经度 $\lambda_2=168^{\circ} 12' .6E$, 两地间的经差 $D\lambda =24^{\circ} 26' .0W$, 则起航点经度 λ_1 为_____。

A. $012^{\circ} 38' .6E$

B. $143^{\circ} 46' .6E$

C. $012^{\circ} 38' .6W$

D. $167^{\circ} 21' .4W$

已知到达点经度 $\lambda_2=168^{\circ} 16' .8W$, 两地间的经差 $D\lambda =36^{\circ} 12' .4E$, 则起航点经度 λ_1 为_____。

A. $024^{\circ} 29' .2E$

B. $132^{\circ} 04' .2W$

C. $024^{\circ} 29' .2W$

D. $155^{\circ} 30' .8E$

已知到达点纬度 $\varphi_2=06^{\circ} 11' .8N$, 两地间纬差 $D\varphi=14^{\circ} 07' .8N$, 则起航点纬度 φ_1 为_____。

A. $20^{\circ} 19' .6N$

B. $08^{\circ} 04' .0N$

C. $07^{\circ} 56' .0S$

D. $08^{\circ} 04' .0S$

已知到达点纬度 $\varphi_2=07^{\circ} 21' .3S$, 两地间纬差 $D\varphi=11^{\circ} 11' .2S$, 则起航点纬度 φ_1 为_____。

A. $04^{\circ} 10' .1N$

B. $03^{\circ} 49' .9N$

C. $04^{\circ} 10' .1S$

D. $18^{\circ} 32' .5S$

已知到达点纬度 $\varphi_2=08^{\circ} 31' .9N$, 两地间纬差 $D\varphi=17^{\circ} 20' .4S$, 则起航点纬度 φ_1 为_____。

A. $09^{\circ} 11' .9S$

B. $25^{\circ} 52' .3N$

C. $09^{\circ} 11' .5N$

D. $08^{\circ} 48' .5S$

已知起航点经度 $\lambda_1=146^{\circ} 24' .5W$, 两地间的经差 $D\lambda =60^{\circ} 21' .3W$, 则到达点经度 λ_2 为_____。

A. $086^{\circ} 03' .2W$

B. $026^{\circ} 45' .8W$

C. $026^{\circ} 45' .8E$

D. $153^{\circ} 14' .2E$

已知起航点经度 $\lambda_1=106^{\circ} 12' .4W$, 两地间的经差 $D\lambda =18^{\circ} 10' .2W$, 则到达点经度 λ_2 为_____。

A. $124^{\circ} 22' .6E$

B. $124^{\circ} 22' .6W$

C. $088^{\circ} 02' .2E$

D. $088^{\circ} 02' .2W$

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: $33^{\circ} 40' .2N$, $10^{\circ} 12' .5E$ 。则用于海图上定位的数据应为_____。

A. $33^{\circ} 40' .2N$, $10^{\circ} 12' .5E$

B. $33^{\circ} 39' .2N$, $10^{\circ} 12' .3E$

C. $33^{\circ} 39' .2N$, $10^{\circ} 12' .3W$

D. $33^{\circ} 39' .0N, 10^{\circ} 12' .7E$

已知起航点经度 $\lambda_1=124^{\circ} 15' .7W$, 到达点经度 $\lambda_2=115^{\circ} 36' .8W$, 则两地间的经差 $\Delta\lambda$ 为_____。

A. $008^{\circ} 38' .9W$

B. $009^{\circ} 21' .1E$

C. $008^{\circ} 38' .9E$

D. $009^{\circ} 21' .1W$

已知起航点经度 $\lambda_1=118^{\circ} 24' .3E$, 到达点经度 $\lambda_2=108^{\circ} 25' .8E$, 则两地间的经差 $\Delta\lambda$ 为_____。

A. $010^{\circ} 01' .4W$

B. $010^{\circ} 58' .5E$

C. $009^{\circ} 58' .5E$

D. $009^{\circ} 58' .5W$

111

已知起航点经度 $\lambda_1=111^{\circ} 23' .5E$, 两地间的经差 $\Delta\lambda = 24^{\circ} 11' .0E$, 则到达点经度 λ_2 为_____。

A. $135^{\circ} 34' .5E$

B. $087^{\circ} 12' .5E$

C. $135^{\circ} 34' .5W$

D. $087^{\circ} 12' .5W$

已知起航点经度 $\lambda_1=110^{\circ} 10' .2W$, 到达点经度 $\lambda_2=118^{\circ} 08' .1W$, 则两地间的经差 $\Delta\lambda$ 为_____。

A. $007^{\circ} 57' .9W$

B. $008^{\circ} 02' .1W$

C. $007^{\circ} 57' .9E$

D. $008^{\circ} 57' .9E$

已知到达点纬度 $\varphi_2=18^{\circ} 12' .3S$, 两地间纬差 $D\varphi=11^{\circ} 11' .0N$, 则起航点纬度 φ_1 为_____。

A. $07^{\circ} 01' .3N$

B. $29^{\circ} 23' .3N$

C. $07^{\circ} 01' .3S$

D. $29^{\circ} 23' .3S$

已知起航点经度 $\lambda_1=106^{\circ} 23' .2E$, 到达点经度 $\lambda_2=168^{\circ} 21' .0W$, 则两地间的经差 $\Delta\lambda$ 为_____。

A. $274^{\circ} 44' .2W$

B. $085^{\circ} 15' .8E$

C. $094^{\circ} 44' .2E$

D. $061^{\circ} 57' .8E$

已知到达点纬度 $\varphi_2=24^{\circ} 23' .7S$, 两地间纬差 $D\varphi=12^{\circ} 37' .8S$, 则起航点纬度 φ_1 为_____。

A. $11^{\circ} 45' .9S$

B. $12^{\circ} 14' .1S$

C. $12^{\circ} 49' .5S$

D. $12^{\circ} 14' .1N$

已知起航点经度 $\lambda_1=104^{\circ} 24' .6W$, 两地间的经差 $\Delta\lambda = 28^{\circ} 46' .8E$, 则到达点经度 λ_2 为_____。

A. $075^{\circ} 37' .8W$

B. $133^{\circ} 11' .4E$

C. $075^{\circ} 37' .8E$

D. $133^{\circ} 11' .4W$

已知起航点经度 $\lambda_1=065^{\circ} 24' .6E$, 两地间的经差 $\Delta\lambda = 106^{\circ} 30' .0W$, 则到达点经度 λ_2 为_____。

A. $171^{\circ} 54' .6E$

B. $041^{\circ} 05' .4E$

C. $171^{\circ} 54' .6W$

D. $041^{\circ} 05' .4W$

已知起航点经度 $\lambda_1=058^\circ 48' .5E$ ，到达点经度 $\lambda_2=110^\circ 14' .0W$ ，则两地间的经差 $\Delta\lambda$ 为_____。

- A. $169^\circ 02' .5E$
- B. $051^\circ 36' .5E$
- C. $169^\circ 02' .5W$
- D. $051^\circ 36' .5W$

已知起航点经度 $\lambda_1=056^\circ 10' .2W$ ，两地间的经差 $\Delta\lambda =60^\circ 00' .0E$ ，则到达点经度 λ_2 为_____。

- A. $004^\circ 49' .8E$
- B. $004^\circ 49' .8W$
- C. $003^\circ 49' .8E$
- D. $116^\circ 10' .2E$

已知起航点经度 $\lambda_1=006^\circ 12' .7W$ ，到达点经度 $\lambda_2=107^\circ 24' .9E$ ，则两地间的经差 $\Delta\lambda$ 为_____。

- A. $113^\circ 37' .6W$
- B. $113^\circ 37' .6E$
- C. $101^\circ 12' .2E$
- D. $101^\circ 12' .2W$

已知起航点经度 $\lambda_1=145^\circ 27' .8E$ ，两地间的经差 $\Delta\lambda =104^\circ 12' .6W$ ，则到达点经度 λ_2 为_____。

- A. $041^\circ 15' .2E$
- B. $041^\circ 15' .2W$
- C. $110^\circ 20' .6E$
- D. $110^\circ 20' .6W$

已知起航点经度 $\lambda_1=108^\circ 24' .6E$ ，到达点经度 $\lambda_2=118^\circ 04' .6E$ ，则两地间的经差 $\Delta\lambda$ 为_____。

- A. $009^\circ 40' .0E$
- B. $010^\circ 20' .0E$
- C. $109^\circ 40' .0E$
- D. $009^\circ 20' .0E$

第二

真航向是_____。

- A. 真北和陀螺北之间的夹角 θ
- 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

半圆周法方向换算为圆周法方向的法则是_____。

- A. 在SE半圆，圆周度数等于 180° 减去半圆度数
- B. 在NE半圆，圆周度数等于 360° 减去半圆度数
- C. 在SW半圆，圆周度数等于 180° 减去半圆度数
- D. 在NW半圆，圆周度数等于 270° 加上半圆度数

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° ，则此时该船位于我船舷角_____。

- A. 30° 左
- B. 30° 右
- C. 40° 右
- D. 40° 左

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. 30° 右
- C. 10° 右

D. 10° 左

我船航向180°，某船位于我船正前方，该船航向为000°，为避让船舶我船转向至220°，则此时我船位于该船舷角_____。

A. 40° 左

B. 40° 右

C. 0°

D. 无法确定

我船航向180°，某船位于我船正前方，该船航向为000°，为避让船舶我船转向至220°，则此时该船位于我船舷角_____。

A. 40° 左

B. 40° 右

C. 0° 右

D. 无法确定

陀罗差随下列哪些因素的变化而变化_____。

A. 航向

B. 方位

C. 时间

D. 航速和纬度

真北与陀罗北之间的夹角为_____。

A. 磁差

B. 自差

C. 罗经差

D. 陀罗差

我船航向010°，某船位于我船左舷40°，若该船航向为270°，则我船位于该船舷角_____。

A. 120° 左

B. 120° 右

C. 30° 右

D. 30° 左

陀螺方位是_____。

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. 陀螺北和航向线之间的夹角

D. 陀螺北和方位线之间的夹角

我船航向180°，某船位于我船右舷30°，若该船航向为350°，则我船位于该船舷角_____。

A. 40° 右

B. 30° 右

C. 150° 右

D. 150° 左

真方位是_____。

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. 陀螺北和方位线之间的夹角

D. 真北和方位线之间的夹角

罗航向是_____。

A. 真北和航向线之间的夹角

B. 航向线和方位线之间的夹角

C. 罗北和航向线之间的夹角

D. 罗北和方位线之间的夹角

罗方位是_____。

A. 真北和航向线之间的夹角

B. 航向线和方位线之间的夹角

C. 罗北和航向线之间的夹角

D. 罗北和方位线之间的夹角

舷角是_____。

A. 真北和航向线之间的夹角

B. 航向线和方位线之间的夹角

C. 罗北和航向线之间的夹角

D. 罗北和方位线之间的夹角

下列有关真航向度量的说法中，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. 由真北顺时针度量到航向线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

C. 由陀螺北逆时针度量到航向线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

D. 由陀螺北顺时针度量到航向线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

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. 由真北顺时针度量到航向线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

C. 由陀螺北逆时针度量到航向线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

D. 由陀螺北顺时针度量到航向线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

下列有关真方位度量的说法中，正确的是_____。

A. 由真北逆时针度量到物标方位线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

B. 由真北顺时针度量到物标方位线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

C. 由陀螺北逆时针度量到物标方位线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

D. 由陀螺北顺时针度量到物标方位线，度量范围 $000^{\circ} \sim 360^{\circ}$

陀螺航向是_____。

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. 陀螺北和方位线之间的夹角

某船真航向 120° ，该船左正横某物标的真方位为_____。

A. 210°

B. 30°

C. 030°

D. 090°

某船真航向 060° ，该船舷角 330° 处某物标的真方位为_____。

A. 30°

B. 030°

C. 270°

D. 390°

某船真航向 060° ，该船右舷 30° 某物标的真方位为_____。

A. 30°

B. 90°

C. 030°

D. 090°

某船真航向 060° ，该船右正横某物标的真方位为_____。

- A. 150°
- B. 330°
- C. 090°
- D. 060°

某船真航向 060° ，该船左舷 30° 某物标的真方位为_____。

- A. 30°
- B. 90°
- C. 030°
- D. 090°

某船真航向 060° ，该船左正横某物标的真方位为_____。

- A. 150°
- B. 330°
- C. 090°
- D. 060°

某船真航向 120° ，该船右舷 160° 某物标的真方位为_____。

- A. 40°
- B. 040°
- C. 320°
- D. 280°

某船真航向 120° ，该船右舷 280° 某物标的真方位为_____。

- A. 400°
- B. 160°
- C. 40°
- D. 040°

我船航向 090° ，某船位于我船舷角 200° ，若该船航向为 110° ，则我船位于该船舷角_____。

- A. 0°
- B. 40° 右
- C. 40° 左
- D. 无法确定

某船真航向 120° ，该船左舷 160° 某物标的真方位为_____。

- A. 40°
- B. 040°
- C. 320°
- D. 280°

下列有关舷角度量的说法中，正确的是_____。

- A. 由航向线顺时针度量到物标方位线，度量范围 $000^\circ \sim 360^\circ$
- B. 由航向线向左度量到物标方位线，度量范围 $0^\circ \sim 180^\circ$
- C. 由航向线向右度量到物标方位线，度量范围 $0^\circ \sim 180^\circ$
- D. 以上都是

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. 030°
- B. 210°
- C. 150° 左
- D. 150°

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°

B. 220°

C. 160° 左

D. 160° 右

某船真航向240°，测得某物标真方位210°，则该物标的相对方位（舷角）为_____。

A. 30° 左

B. 30° 右

C. 30°

D. 030°

某船真航向240°，测得某物标真方位270°，则该物标的相对方位（舷角）为_____。

A. 30°

B. 030°

C. 30° 左

D. 150°

某船真航向300°，测得某物标真方位030°，则该物标的相对方位（舷角）为_____。

A. 90° 右

B. 330°

C. 270°

D. 90° 左

某船真航向300°，测得某物标真方位230°，则该物标的相对方位（舷角）为_____。

A. 70°

B. 070°

C. 70° 左

D. 70° 右

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. 350°

B. 50° 右

C. 50° 左

D. 290° 右

某船真航向120°，该船右正横某物标的真方位为_____。

A. 210°

B. 30°

C. 030°

D. 090°

某轮陀罗航向120°，陀罗差2° W，则左正横处物标的陀螺方位是_____。

A. 270°

B. 032°

C. 028°

D. 030°

某轮陀罗航向030°，陀罗差2° E，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 090°

B. 120°

C. 118°

D. 122°

某轮陀罗航向030°，陀罗差2° W，则左正横处物标的陀螺方位是_____。

A. 300°

B. 302°

C. 288°

D. 270°

某轮陀罗航向030°，陀罗差2° W，则右正横处物标的陀螺方位是_____。

- A. 090°
- B. 120°
- C. 118°
- D. 122°

某轮陀罗航向030°，陀罗差2° W，则左正横处物标的真方位是_____。

- A. 300°
- B. 302°
- C. 288°
- D. 270°

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. 090°
- B. 120°
- C. 118°
- D. 122°

某轮陀罗航向120°，陀罗差2° E，则左正横处物标的陀螺方位是_____。

- A. 270°
- B. 032°
- C. 028°
- D. 030°

某轮陀罗航向120°，陀罗差2° E，则右正横处物标的陀螺方位是_____。

- A. 210°
- B. 208°
- C. 212°
- D. 090°

下列有关陀螺方位度量的说法中，正确的是_____。

- A. 由真北逆时针度量到物标方位线，度量范围000°~360°
- B. 由真北顺时针度量到物标方位线，度量范围000°~360°
- C. 由陀螺北逆时针度量到物标方位线，度量范围000°~360°
- D. 由陀螺北顺时针度量到物标方位线，度量范围000°~360°

某轮陀罗航向120°，陀罗差2° E，则右正横处物标的真方位是_____。

- A. 210°
- B. 208°
- C. 212°
- D. 090°

某轮陀罗航向030°，陀罗差2° E，则左正横处物标的陀螺方位是_____。

- A. 300°
- B. 302°
- C. 288°
- D. 270°

某轮陀罗航向120°，陀罗差2° W，则右正横处物标的陀螺方位是_____。

- A. 210°
- B. 208°
- C. 212°

D. 090°

某轮陀罗航向 120° ，陀罗差 2° W，则左正横处物标的真方位是_____。

A. 270°

B. 032°

C. 028°

D. 030°

某轮陀罗航向 120° ，陀罗差 2° W，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 210°

B. 208°

C. 212°

D. 090°

某轮陀罗航向 210° ，陀罗差 2° E，则左正横处物标的陀螺方位是_____。

A. 270°

B. 120°

C. 118°

D. 122°

某轮陀罗航向 210° ，陀罗差 2° E，则右正横处物标的陀螺方位是_____。

A. 090°

B. 298°

C. 300°

D. 302°

某轮陀罗航向 210° ，陀罗差 2° E，则左正横处物标的真方位是_____。

A. 270°

B. 120°

C. 118°

D. 122°

某轮陀罗航向 210° ，陀罗差 2° E，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 090°

B. 298°

C. 300°

D. 302°

某轮陀罗航向 120° ，陀罗差 2° E，则左正横处物标的真方位是_____。

A. 270°

B. 032°

C. 028°

D. 030°

某轮陀罗航向 140° ，陀罗差 1° W，测得某物标真方位 170° 时该物标的舷角为_____。

A. 31°

B. 29°

C. 031°

D. 030°

某船真航向 040° ，测得某物标真方位 030° ，则该物标的相对方位（舷角）为_____。

A. 10°

B. 10° 左

C. 50°

D. 050°

某船陀罗航向 140° ，陀罗差 1° E，测得某物标真方位 080° ，则该物标舷角为_____。

- A. 61°
- B. 060°
- C. 299°
- D. 300°

某船陀罗航向 140° ，陀罗差 2° E，测得某物标陀罗方位 350° ，则该物标舷角为_____。

- A. 210°
- B. 152° 左
- C. 148° 左
- D. 212°

某船陀罗航向 230° ，陀罗差 2° W，测得某物标真方位 170° ，则该物标舷角为_____。

- A. 62° 左
- B. 60° 左
- C. 298°
- D. 302°

某船陀罗航向 232° ，陀罗差 2° W，测得某物标陀罗方位 080° ，则该物标舷角为_____。

- A. 150°
- B. 152°
- C. 154°
- D. 208°

某轮陀罗航向 043° ，陀罗差 -1° ，该轮左舷 60° 处物标陀罗方位为_____。

- A. 102°
- B. 103°
- C. 343°
- D. 342°

某轮陀罗航向 044° ，陀罗差 1° E，测得某物标舷角 030° 时，该物标真方位为_____。

- A. 015°
- B. 075°
- C. 013°
- D. 073°

某轮陀罗航向 030° ，陀罗差 2° E，则左正横处物标的真方位是_____。

- A. 300°
- B. 302°
- C. 288°
- D. 270°

某轮陀罗航向 046° ，陀罗差 1° W，该轮左舷 30° 处物标真方位为_____。

- A. 076°
- B. 075°
- C. 016°
- D. 015°

某轮陀罗航向 030° ，陀罗差 2° E，则右正横处物标的陀螺方位是_____。

- A. 090°
- B. 120°
- C. 118°
- D. 122°

某轮陀罗航向 142° ，陀罗差 2° E，陀罗方位 200° 处某物标舷角为_____。

- A. 58° 左

B. 060°

C. 056°

D. 058°

某轮陀罗航向 230° ，陀罗差 $1^\circ W$ ，陀罗方位 289° 处某物标舷角为_____。

A. 59°

B. 060°

C. 059°

D. 058°

某轮陀罗航向 230° ，陀罗差 $2^\circ E$ ，测得某物标真方位 260° 时该物标的舷角为_____。

A. 028°

B. 030°

C. 032°

D. 28° 左

某轮陀罗航向 310° ，陀罗差 -3° ，则当物标舷角 060° 时陀罗方位为_____。

A. 007°

B. 010°

C. 013°

D. 250°

某轮陀罗航向 314° ，陀罗差 $+3^\circ$ ，该轮左舷 60° 处物标陀罗方位为_____。

A. 251°

B. 254°

C. 257°

D. 017°

某轮陀罗航向 314° ，陀罗差 $1^\circ W$ ，该轮左舷 30° 处物标真方位为_____。

A. 283°

B. 284°

C. 285°

D. 343°

某轮陀罗航向 315° ，陀罗差 $2^\circ W$ ，测得某物标舷角 030° 时，该物标真方位为_____。

A. 343°

B. 345°

C. 347°

D. 283°

下列有关舷角度量的说法中，正确的是_____。

A. 由航向线顺时针度量到物标方位线，度量范围 $000^\circ \sim 180^\circ$

B. 由航向线顺时针度量到物标方位线，度量范围 $000^\circ \sim 360^\circ$

C. 由航向线逆时针度量到物标方位线，度量范围 $000^\circ \sim 180^\circ$

D. 由航向线逆时针度量到物标方位线，度量范围 $000^\circ \sim 360^\circ$

某轮陀罗航向 045° ，陀罗差 $1^\circ E$ ，则当物标舷角 060° 时陀罗方位为_____。

A. 105°

B. 106°

C. 345°

D. 344°

罗经点方向N/W换算成圆周方向为_____。

A. $348^\circ .75$

B. $281^\circ .25$

C. 315°

D. $337^{\circ} .5$

半圆方向 30° NE换算成圆周方向为_____。

A. 300°

B. 150°

C. 330°

D. 030°

半圆方向 30° NW换算成圆周方向为_____。

A. 210°

B. 240°

C. 300°

D. 330°

半圆方向 60° NE换算成圆周方向为_____。

A. 60°

B. 120°

C. 300°

D. 060°

半圆方向 60° NW换算成圆周方向为_____。

A. 210°

B. 240°

C. 300°

D. 330°

罗经点方向E/N换算成圆周方向为_____。

A. $011^{\circ} .25$

B. $078^{\circ} .25$

C. $078^{\circ} .75$

D. $101^{\circ} .25$

罗经点方向E/S换算成圆周方向为_____。

A. 045°

B. $101^{\circ} .25$

C. 035°

D. $168^{\circ} .75$

罗经点方向ENE换算成圆周方向为_____。

A. $067^{\circ} .5$

B. $079^{\circ} .75$

C. $056^{\circ} .25$

D. $033^{\circ} .75$

罗经点方向S/W换算成圆周方向为_____。

A. $191^{\circ} .25$

B. $258^{\circ} .75$

C. $213^{\circ} .75$

D. $236^{\circ} .25$

罗经点方向N/E换算成圆周方向为_____。

A. $11^{\circ} .25$

B. $79^{\circ} .25$

C. $011^{\circ} .25$

D. $348^{\circ} .75$

半圆方向 120° SW换算成圆周方向为_____。

- A. 210°
- B. 240°
- C. 300°
- D. 330°

罗经点方向NE/E换算成圆周方向为_____。

- A. 033° .75
- B. 056° .25
- C. 079° .75
- D. 011° .25

罗经点方向NE/N换算成圆周方向为_____。

- A. 33° .75
- B. 56° .25
- C. 033° .25
- D. 033° .75

罗经点方向NNE换算成圆周方向为_____。

- A. 11° .25
- B. 22° .5
- C. 011° .25
- D. 022° .5

罗经点方向NNW换算成圆周方向为_____。

- A. 292° .5
- B. 303° .75
- C. 326° .25
- D. 337° .5

罗经点方向NW/N换算成圆周方向为_____。

- A. 303° .75
- B. 315°
- C. 326° .25
- D. 337° .5

罗经点方向NW/W换算成圆周方向为_____。

- A. 281° .25
- B. 303° .75
- C. 326° .25
- D. 348° .75

某船真航向040°，测得某物标真方位320°，则该物标的相对方位（舷角）为_____。

- A. 80°
- B. 080°
- C. 280°
- D. 310°

罗经点方向ESE换算成圆周方向为_____。

- A. 101° .25
- B. 112° .5
- C. 123° .75
- D. 146° .25

位于地理北极的测者，其真北方向为_____。

- A. 无真北方向

- B. 任意方向
- C. 向上
- D. 向前

在NE半圆，半圆方向换算为圆周方向的法则是_____。

A. 圆周方向=半圆方向

- B. 圆周方向=180° - 半圆方向
- C. 圆周方向=180° + 半圆方向
- D. 圆周方向=360° - 半圆方向

在SE半圆，半圆方向换算为圆周方向的法则是_____。

A. 圆周方向=半圆方向

- B. 圆周方向=180° - 半圆方向
- C. 圆周方向=180° + 半圆方向
- D. 圆周方向=360° - 半圆方向

在SW半圆，半圆方向换算为圆周方向的法则是_____。

A. 圆周方向=半圆方向

- B. 圆周方向=180° - 半圆方向
- C. 圆周方向=180° + 半圆方向
- D. 圆周方向=360° - 半圆方向

在NW半圆，半圆方向换算为圆周方向的法则是_____。

A. 圆周方向=半圆方向

- B. 圆周方向=180° - 半圆方向
- C. 圆周方向=180° + 半圆方向
- D. 圆周方向=360° - 半圆方向

测者东西线是由什么面确定的_____。

- A. 测者卯酉圈平面与测者子午圈平面
- B. 测者东西圈平面与测者卯酉圈平面
- C. 测者地面真地平平面与测者子午圈平面
- D. 测者地面真地平平面与测者卯酉圈平面

测者南北线是由什么面确定的_____。

- A. 测者真地平平面与测者子午圈平面
- B. 测者真地平平面与测者卯酉圈平面
- C. 测者地面真地平平面与测者子午圈平面
- D. 测者地面真地平平面与测者卯酉圈平面

航海上划分方向的方法有_____。

- A. 罗经点法
- B. 半圆周法
- C. 圆周法
- D. 以上都对

半圆方向150° SW换算成圆周方向为_____。

- A. 210°
- B. 240°
- C. 300°
- D. 330°

航海上是在_____上确定方向的。

- A. 测者真地平平面
- B. 测者地面真地平平面
- C. 测者子午圈平面

D. 测者卯酉圈平面

半圆方向 150° SE换算成圆周方向为_____。

- A. 030°
- B. 060°
- C. 120°
- D. 150°

位于地理南极的测者，其真北方向为_____。

- A. 无真北方向
- B. 任意方向
- C. 向上
- D. 向前

用半圆周法表示方向时，某方向通常_____。

- A. 只有一种表示方法
- B. 可有两种表示方法
- C. 可有三种表示方法
- D. 至少有两种表示方法

用罗经点划分方向，相邻两罗经点间的夹角为_____。

- A. $11^{\circ} 30'$
- B. $22^{\circ} 30'$
- C. $11^{\circ} 15'$
- D. 45°

三字点是平分相邻基点和隅点的方向，它们的名称由_____构成。

- A. 最接近的基点名称+隅点名称
- B. 最接近的隅点名称+基点名称
- C. 相邻的两个基点名称
- D. 相邻的两个隅点名称

根据方向划分定义，三字点是平分_____的方向。

- A. 相邻基点
- B. 相邻隅点
- C. 相邻基点和隅点
- D. 相邻偏点

偏点名称由两部分构成，“/”前是_____；“/”后是_____。

- A. 最接近的基点或隅点名称；偏向（基点名称）
- B. 最接近的基点或隅点名称；偏向（隅点名称）
- C. 最接近的基点或隅点名称；偏向（三字点名称）
- D. 三字点名称；偏向（基点或隅点名称）

半圆方向 120° SE换算成圆周方向为_____。

- A. 030°
- B. 060°
- C. 120°
- D. 150°

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. $068^{\circ}.75$

航海上划分方向的方法中最常用的是_____。

- A. 半圆周法
- B. 圆周法
- C. 罗经点法
- D. 四点方位法

某船在我船左前方成交叉态势，系统观察后断定该船能安全在我船首通过，则该船通过我船首线之前时，他船位于我船的舷角（圆周法度量）如何变化_____。

- A. 舷角变大
- B. 舷角变小
- C. 舷角不变
- D. 无法确定

真航向是_____。

- A. 船舶航行的方向
- B. 船首尾线的方向
- C. 船首向

D. 船舶航行时真北至船首尾线的夹角

真方位是_____。

- A. 船首尾线至物标方位线的夹角
- B. 物标的方向
- C. 真航向减去真方位

D. 真北至船舶与物标连线的夹角

甲、乙两船对驶，为避让船舶甲船大幅度向右转向，乙船保向保速，此时下列说法正确的是_____。

- A. 甲船位于乙船的舷角发生变化
- B. 甲船位于乙船的舷角不发生变化
- C. 乙船位于甲船的舷角不发生变化
- D. 两船位于对方的舷角都不发生变化

甲、乙两船对遇，为避让船舶甲船大幅度向右转向，乙船保向保速，此时下列说法正确的是_____。

- A. 甲船位于乙船的舷角发生变化
- B. 乙船位于甲船的舷角不发生变化
- C. 乙船位于甲船的舷角发生变化
- D. 两船位于对方的舷角都发生变化

我船航向 000° ，某船位于我船左舷 10° ，距离5n mile，若该船航向为 200° ，两船保向保速，则5min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

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（圆周法度量）_____。

- A. 增大
- B. 减小
- C. 不变
- D. 不确定

我船航向 060° ，某船位于我船右舷 10° ，距离8n mile，若该船航向为 220° ，两船保向保速，则5min后，我船位于该船舷角（圆周法度量）_____。

- A. 增大
- B. 减小
- C. 不变

D. 不确定

罗经点方向S/E换算成圆周方向为_____。

- A. $101^{\circ}.25$
- B. $123^{\circ}.75$
- C. $146^{\circ}.25$
- D. $168^{\circ}.75$

某船在我船左前方成交叉态势，系统观察后断定该船能安全在我船首通过，则该船通过我船首线之前时，他船位于我船的舷角（半圆法度量）如何变化_____。

- A. 舷角变大
- B. 舷角变小
- C. 舷角不变
- D. 无法确定

罗经点方向NW相当于_____。

- A. 315°
- B. 45° NW
- C. 135° SW
- D. 以上都是

某船在我船左前方成交叉态势，系统观察后断定该船能安全在我船首通过，则该船通过我船首线之后时，他船位于我船的舷角（圆周法度量）如何变化_____。

- A. 舷角变大
- B. 舷角变小
- C. 舷角不变
- D. 无法确定

某船在我船左前方成交叉态势，系统观察后断定该船能安全在我船首通过，则该船通过我船首线之后时，他船位于我船的舷角（半圆法度量）如何变化_____。

- A. 舷角变大
- B. 舷角变小
- C. 舷角不变
- D. 无法确定

某船在我船右前方成交叉态势，系统观察后断定该船能安全在我船首通过，则该船通过我船首线之前时，他船位于我船的舷角（半圆法度量）如何变化_____。

- A. 舷角变大
- B. 舷角变小
- C. 舷角不变
- D. 无法确定

某船在我船右前方成交叉态势，系统观察后断定该船能安全在我船首通过，则该船通过我船首线之前时，他船位于我船的舷角（圆周法度量）如何变化_____。

- A. 舷角变大
- B. 舷角变小
- C. 舷角不变
- D. 无法确定

某船在我船右前方成交叉态势，系统观察后断定该船能安全在我船首通过，则该船通过我船首线之后时，他船位于我船的舷角（圆周法度量）如何变化_____。

- A. 舷角变大
- B. 舷角变小
- C. 舷角不变

D. 无法确定

某船在我船右前方成交叉态势，系统观察后断定该船能安全在我船首通过，则该船通过我船首线之后时，他船位于我船的舷角（半周法度量）如何变化_____。

- A. 舷角变大
- B. 舷角变小
- C. 舷角不变
- D. 无法确定

某轮陀罗航向 210° ，陀罗差 $2^\circ W$ ，则左正横处物标的真方位是_____。

- A. 270°
- B. 120°
- C. 118°
- D. 122°

我船航向 060° ，某船位于我船右舷 10° ，距离8n mile，若该船航向为 220° ，两船保向保速，则5min后，我船位于该船舷角（半圆法度量）_____。

- A. 增大
- B. 减小
- C. 不变
- D. 不确定

罗经点方向WNW换算成圆周方向为_____。

- A. $292^\circ .5$
- B. $337^\circ .5$
- C. $303^\circ .75$
- D. $326^\circ .25$

罗经点方向SE/S换算成圆周方向为_____。

- A. $123^\circ .75$
- B. $146^\circ .25$
- C. $157^\circ .5$
- D. $168^\circ .75$

罗经点方向SE相当于_____。

- A. $45^\circ SE$
- B. $45^\circ NE$
- C. $45^\circ ES$
- D. 045°

罗经点方向SSE换算成圆周方向为_____。

- A. $168^\circ .75$
- B. $146^\circ .25$
- C. $123^\circ .75$
- D. $157^\circ .5$

罗经点方向SSW换算成圆周方向为_____。

- A. $202^\circ .5$
- B. $191^\circ .25$
- C. $213^\circ .75$
- D. $247^\circ .5$

罗经点方向SW/S换算成圆周方向为_____。

- A. $258^\circ .75$
- B. $236^\circ .25$
- C. $213^\circ .75$

D. $191^{\circ}.25$

罗经点方向SW/W换算成圆周方向为_____。

A. $213^{\circ}.75$

B. $258^{\circ}.75$

C. $191^{\circ}.25$

D. $236^{\circ}.25$

罗经点方向SW相当于_____。

A. 135°

B. 45° SE

C. 45° SW

D. 45° WS

舷角是_____。

A. 船首尾线至物标方位线的夹角

B. 物标的方向

C. 真航向减去真方位

D. 真北至物标方位线的夹角

罗经点方向W/S换算成圆周方向为_____。

A. $258^{\circ}.75$

B. $236^{\circ}.25$

C. $213^{\circ}.75$

D. $191^{\circ}.25$

罗经点方向NW相当于_____。

A. 45° NW

B. 45° SW

C. 135° SW

D. A+C

罗经点方向WSW换算成圆周方向为_____。

A. $258^{\circ}.75$

B. $236^{\circ}.25$

C. $202^{\circ}.5$

D. $247^{\circ}.5$

罗经点方向NE相当于_____。

A. 045°

B. 45° NE

C. 135° SE

D. 以上都是

罗经点方向NE相当于_____。

A. 45°

B. 45° NE

C. 45° SE

D. A+B

罗经点方向SE相当于_____。

A. 135°

B. 135° NE

C. 45° SE

D. 以上都是

罗经点方向SE相当于_____。

- A. 225°
- B. 145° SE
- C. 45° SE
- D. B+C

w罗经点方向SW相当于_____。

- A. 225°
- B. 45° SW
- C. 135° NW
- D. 以上都是

罗经点方向SW相当于_____。

- A. 135°
- B. 45° SE
- C. 135° NW
- D. B+C

某船真航向040°，测得某物标真方位050°，则该物标的相对方位（舷角）为_____。

- A. 10°
- B. 10° 左
- C. 50°
- D. 10° 右

罗经点方向W/N换算成圆周方向为_____。

- A. 348° .75
- B. 303° .75
- C. 281° .25
- D. 326° .25

某船真航向004°，磁差10° E，自差2° W，则罗航向为_____。

- A. 012°
- B. 12° E
- C. 356°
- D. 12° W

当船舶改向时，下列哪项发生变化_____。

- A. 磁差
- B. 自差
- C. 陀螺罗经差
- D. 年差

下列叙述中哪种说法是错误的_____。

- A. 磁差以真北为基准开始度量
- B. 罗经差以真北为基准开始度量
- C. 陀螺罗经差以真北为基准开始度量
- D. 自差以真北为基准开始度量

关于船舶磁罗经曲线或自差表，下列说法不正确的是_____。

- A. 每年重新测定一次
- B. 每两年重新测定一次
- C. 发现实测值与表列数值相差较大时需重新测定
- D. 修船后船磁发生较大变化时需重新测定

1996年6月5日，某轮以TC120°在某海区航行，该地磁差资料为：磁差偏西4° 20'（1986），年差-2'，自差1° W，则测得某物标CB130°时该物标的舷角是_____。

- A. 10° 右

- B. 5° 右
- C. 5° 左
- D. 10° 左

1996年某月某日，某轮罗航向330°，当地磁差资料为：0° 18' W (1976)，年差-3'，自差为0° 18' E，测得某物标舷角040°，则该船时刻该物标的真方位为_____。

- A. 010°
- B. 011°
- C. 012°
- D. 091°

某船罗航向045°，该地磁差2° W，罗经自差1° E，该船左正横物标真方位为_____。

- A. 314°
- B. 316°
- C. 135°
- D. 134°

某船罗航向139°，该地磁差2° E，罗经自差1° W，测得某物标罗方位110°，则该物标的舷角为_____。

- A. 029°
- B. 30° 左
- C. 30° 右
- D. 331°

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. 1° 30' E
- B. 1° 05' E
- C. 0° 15' W
- D. 0° 10' W

某船罗航向315°，该轮磁差2° E，自差1° W，该船左正横物标真方位为_____。

- A. 226°
- B. 225°
- C. 224°
- D. 046°

真北与罗北之间的夹角为_____。

- A. 磁差
- B. 自差
- C. 罗经差
- D. 陀罗差

某船真航向045°，该船磁差2° W，自差3° E，该船左舷150°处物标磁方位为_____。

- A. 255°
- B. 254°
- C. 256°
- D. 257°

某船真航向045°，该船磁差2° W，自差3° E，该船左舷150°处物标罗方位为_____。

- A. 255°
- B. 254°
- C. 256°
- D. 195°

某船真航向316°，该船磁差2° W，自差1° W，该船左舷150°处物标罗方位为_____。

- A. 163°
- B. 166°

C. 169°

D. 109°

某船真航向 318° ，该船磁差 2° E，自差 3° W，该船左舷 050° 处物标磁方位为_____。

A. 265°

B. 266°

C. 267°

D. 268°

某地1989年磁差资料为：“ $0^{\circ} 25' W$ ，年差 $-3'$ ”，则该地1999年磁差为_____。

A. $0^{\circ} .1W$

B. $0^{\circ} .9W$

C. $0^{\circ} .1E$

D. $0^{\circ} .9E$

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. $1^{\circ} 05' E$

C. $0^{\circ} 15' W$

D. $0^{\circ} 10' W$

当船舶改向时，下列各项中哪些发生变化_____。

A. 磁差、自差和物标方位

B. 物标舷角、磁罗经差和陀罗差

C. 磁罗经方位、物标舷角和真航向

D. 磁罗经航向、磁罗经方位和磁差

某船罗航向 233° ，该地磁差 2° W，罗经自差 1° W，测得某物标罗方位 200° ，则该物标的舷角为_____。

A. 033°

B. 30° 左

C. 30° 右

D. 33° 左

下列哪些因素可能引起自差的改变_____。

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

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. 120°

C. 118°

D. 122°

当船舶转向时，下列哪些不发生改变_____。

I. 磁差；II. 自差；III. 年差；IV. 罗经差；V. 真方位；VI. 罗方位。

A. I, II, III

B. IV, V, VI

C. I, III, V

D. II, IV, VI

当船舶转向时，下列哪些不发生改变_____。

I. 真方位；II. 罗方位；III. 磁方位；IV. 舷角。

A. I, II

B. III, IV

C. I, III

D. II, IV

罗经差为负时_____。

A. 真方位大于罗方位

B. 真方位大于磁方位

C. 罗方位大于真方位

D. 磁方位大于罗方位

下列关于磁差的说法不正确的是_____。

A. 磁差是由于磁极与地极不重合而产生的

B. 磁差最大可达 180°

C. 在磁赤道附近磁差最小

D. 磁差随时间、地区和舷角的变化而变化

下列关于磁差的说法正确的是_____。

A. 真北与罗北之间的夹角

B. 磁北与罗北之间的夹角

C. 真北与磁北之间的夹角

D. 磁差随航向的变化而变化

下列哪些因素不会引起磁差的改变_____。

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, III

D. II, IV

当船舶改向时, 下列哪项发生变化_____。

A. 真北

B. 磁北

C. 陀螺罗经北

D. 罗北

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

自差 Dev 等于_____。

A. $GC + \Delta G - CC + Dev$

B. $GC + \Delta G + MC$

C. $GC + \Delta G - MC$

D. $MC - CC$

下列有关磁差随地区变化的说法中, 何者正确_____。

A. 在赤道附近磁差变化最快

B. 在中纬地区磁差变化最快

C. 在地极附近磁差变化最快

D. 在磁极附近磁差变化最快

用船上磁罗经测得物标方位后, 要经过哪项改正后才能在海图上画出方位线_____。

A. 磁差

B. 自差

C. 罗经差

D. 陀罗差

用罗经点划分方向，相邻两罗经点间的夹角为_____。

A. $11^{\circ} 30'$

B. $22^{\circ} 30'$

C. $11^{\circ} 15'$

D. 45°

在大比例尺港泊图上，磁差资料通常刊印在_____。

A. 向位圈（罗经花）上

B. 等磁差曲线上

C. 海图标题栏内

D. B和C

在通常的航海图上，磁差资料一般刊印在_____。

A. 向位圈（罗经花）上

B. 等磁差曲线上

C. 海图标题栏内

D. A和C

在小比例尺大洋海图上，磁差资料通常刊印在_____。

A. 向位圈（罗经花）上

B. 等磁差曲线上

C. 海图标题栏内

D. B和C

真北与磁北之间的夹角为_____。

A. 磁差

B. 自差

C. 罗经差

D. 陀罗差

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' E$ (1979), increase about $2' .5$ annually, 则该地1999年的磁差为_____。

A. $1^{\circ} 30' E$

B. $1^{\circ} 05' E$

C. $0^{\circ} 15' E$

D. $0^{\circ} 10' W$

下列哪些因素会引起磁差的改变_____。

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, III

D. II, IV

某船2006年3月航行于下列两个罗经花中间，罗经花A的磁差资料为： $5^{\circ} 30' W$ 1996 ($-3'$)，罗经花B的磁差资料为： $3^{\circ} 30' W$, 1996 ($+3'$)。则按正确算法，当时该船处的磁差Var为_____。

A. $5^{\circ} W$

B. $3^{\circ} W$

C. $3^{\circ} 30' W$

D. $4^{\circ} 30' W$

某地磁差资料为：磁差偏东 $0^{\circ} 30'$ (1979)，年差 $+2' .0$ ，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 50' E$

- B. $1^{\circ} 10' E$
- C. $0^{\circ} 10' E$
- D. $0^{\circ} 10' W$

某地磁差资料为：磁差偏东 $0^{\circ} 30'$ (1979)，年差 $-2' .0$ ，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $0^{\circ} 10' E$
- B. $1^{\circ} 10' E$
- C. $1^{\circ} 10' W$
- D. $0^{\circ} 10' W$

某地磁差资料为：磁差偏东 $0^{\circ} 30'$ (1989)，年差 $+2' .0$ ，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $0^{\circ} 50' E$
- B. $0^{\circ} 10' E$
- C. $0^{\circ} 10' W$
- D. $0^{\circ} 32' E$

某地磁差资料为：磁差偏东 $0^{\circ} 30'$ (1989)，年差 $-2' .0$ ，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $0^{\circ} 50' E$
- B. $0^{\circ} 10' E$
- C. $0^{\circ} 10' W$
- D. $0^{\circ} 28' E$

某地磁差资料为：磁差偏西 $0^{\circ} 30'$ (1979)，年差 $-2' .0$ ，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $0^{\circ} 10' W$
- B. $1^{\circ} 10' E$
- C. $1^{\circ} 10' W$
- D. $0^{\circ} 10' E$

某地磁差资料为：磁差偏西 $0^{\circ} 30'$ (1989)，年差 $+2' .0$ ，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $0^{\circ} 50' E$
- B. $0^{\circ} 50' W$
- C. $0^{\circ} 10' E$
- D. $0^{\circ} 10' W$

某地磁差资料为：磁差偏西 $0^{\circ} 30'$ (1989)，年差 $-2' .0$ ，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $0^{\circ} 10' E$
- B. $0^{\circ} 10' W$
- C. $0^{\circ} 50' W$
- D. $0^{\circ} 50' E$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' E$ (1979)， $2' .5W$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $1^{\circ} 30' E$
- B. $1^{\circ} 05' E$
- C. $0^{\circ} 15' E$
- D. $0^{\circ} 10' W$

某船2006年3月航行于下列两个罗经花中间，罗经花A的磁差资料为： $4^{\circ} 30' W$ 1996 ($3' E$)，罗经花B的磁差资料为： $2^{\circ} 30' W$ ，1996 ($3' W$)。则按正确算法，当时该船处的磁差 Var 为_____。

- A. $4^{\circ} W$
- B. $3^{\circ} W$
- C. $3^{\circ} 30' W$
- D. 以上都对

某地磁差资料为：磁差 $0^{\circ} 30' W$ (1979)，年差 $2' .0W$ ，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $0^{\circ} 10' W$
- B. $1^{\circ} 10' E$

C. $1^{\circ} 10' W$

D. $0^{\circ} 10' E$

某船2006年10月航行于距罗经花A约7n mile, 距罗经花B约3.5n mile处, 罗经花A的磁差资料有 $4^{\circ} 30' W$ 1996 ($3'$ E), 罗经花B的磁差资料为: $2^{\circ} 30' W$ 1996 ($3' W$)。则按正确算法当时该船应当采用的磁差 Var 为_____。

A. $3^{\circ} W$

B. $3^{\circ} 20' W$

C. $3^{\circ} 40' W$

D. $3^{\circ} 30' W$

某船2006年3月航行于距罗经花A约8n mile, 距罗经花B约3n mile处, 罗经花A的磁差资料有 $4^{\circ} 30' W$ 1996 ($3' E$), 罗经花B的磁差资料为: $2^{\circ} 30' W$ 1996 ($3' W$)。则按正确算法当时该船应当采用的磁差 Var 为_____。

A. $3^{\circ} 30' W$

B. $3^{\circ} 20' W$

C. $3^{\circ} 16' W$

D. $3^{\circ} 10' W$

某船2006年5月航行于距罗经花A约10n mile, 距罗经花B约4n mile处, 罗经花A的磁差资料有 $5^{\circ} 30' W$ 1996 ($+3'$), 罗经花B的磁差资料为: $3^{\circ} 30' W$ 1996 ($-3'$)。则按正确算法当时该船应当采用的磁差 Var 为_____。

A. $4^{\circ} 30' .2W$

B. $3^{\circ} 51' .4W$

C. $3^{\circ} 36' .8W$

D. $3^{\circ} 20' W$

某船2006年7月在大洋中航行, 在远洋航行图上查得的磁差资料为: $3^{\circ} W$ ($5' E$), 数据的测量年份为1996年。该船当时的磁差应为_____。

A. $2^{\circ} 10' E$

B. $3^{\circ} 50' W$

C. $2^{\circ} 10' W$

D. $3^{\circ} 50' E$

某船2006年3月在大洋中航行, 在远洋航行图上查得的磁差资料为: 0° ($3' W$), 数据的测量年份为1996年。该船当时的磁差应为_____。

A. $30' E$

B. $50' W$

C. $30' W$

D. $50' E$

某船2006年3月在大洋中航行, 在远洋航行图上查得的磁差资料为: $1^{\circ} E$ ($3' W$), 数据的测量年份为1996年。该船当时的磁差应为_____。

A. $30' E$

B. $50' W$

C. $30' W$

D. $50' E$

某船2000年7月在大洋中航行, 船舶航行于下列两曲线中间, 曲线1的数据为 0° ($3' W$) 曲线2的数据为 $1^{\circ} E$ ($3' W$) 查得这些数据的测量年份为1990年。则按正确的算法, 该船当时的磁差 Var 应为_____。

A. $0^{\circ} 30' W$

B. $0^{\circ} 30' E$

C. $1^{\circ} E$

D. 0°

某海图向位圈标明：磁差 $0^{\circ} 15' E$ (1979)，年差 $-3' .0$ ，则该地1999年磁差为_____。

A. $45' E$

B. $1^{\circ} 15' E$

C. $45' W$

D. $1^{\circ} 15' W$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' W$ (1989)， $2' .5W$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 15' E$

B. $0^{\circ} 15' W$

C. $1^{\circ} 05' E$

D. $1^{\circ} 05' W$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' E$ (1989)， $2' .5E$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 15' E$

B. $1^{\circ} 05' E$

C. $0^{\circ} 15' W$

D. $1^{\circ} 05' W$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' E$ (1989)， $2' .5W$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 15' E$

B. $1^{\circ} 05' E$

C. $0^{\circ} 15' W$

D. $1^{\circ} 05' W$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' E$ (1989)，decrease about $2' .5$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 15' E$

B. $1^{\circ} 05' E$

C. $0^{\circ} 15' W$

D. $1^{\circ} 05' W$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' E$ (1989)，increase about $2' .5$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 15' E$

B. $1^{\circ} 05' E$

C. $0^{\circ} 15' W$

D. $1^{\circ} 05' W$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' W$ (1979)， $2' .5E$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $1^{\circ} 05' W$

B. $0^{\circ} 15' W$

C. $1^{\circ} 30' W$

D. $0^{\circ} 10' E$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' W$ (1979)， $2' .5W$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $1^{\circ} 05' W$

B. $1^{\circ} 30' W$

C. $1^{\circ} 30' E$

D. $0^{\circ} 10' E$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' W$ (1979)，decrease about $2' .5$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $1^{\circ} 05' W$

B. $1^{\circ} 30' W$

C. $1^{\circ} 30' E$

D. $0^{\circ} 10' E$

某地磁差资料为：磁差 $0^{\circ} 30' W$ (1989)，年差 $2' .0W$ ，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 10' E$

B. $0^{\circ} 10' W$

C. $0^{\circ} 50' W$

D. $0^{\circ} 50' E$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' W$ (1989)， $2' .5E$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $1^{\circ} 05' W$

B. $1^{\circ} 05' E$

C. $0^{\circ} 15' E$

D. $0^{\circ} 15' W$

某地磁差资料为：磁差 $0^{\circ} 30' W$ (1989)，年差 $2' .0E$ ，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 50' E$

B. $0^{\circ} 50' W$

C. $0^{\circ} 10' E$

D. $0^{\circ} 10' W$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' W$ (1989)，decrease about $2' .5$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 15' E$

B. $0^{\circ} 15' W$

C. $1^{\circ} 05' E$

D. $1^{\circ} 05' W$

某地磁差资料为：Var. $0^{\circ} 40' W$ (1989)，increase about $2' .5$ annually，则该地1999年的磁差为_____。

A. $1^{\circ} 05' W$

B. $1^{\circ} 05' E$

C. $0^{\circ} 15' E$

D. $0^{\circ} 15' W$

某地磁差资料为：磁差 $0^{\circ} 30' E$ (1979)，年差 $2' .0E$ ，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 10' E$

B. $1^{\circ} 10' E$

C. $1^{\circ} 10' W$

D. $0^{\circ} 10' W$

某地磁差资料为：磁差 $0^{\circ} 30' E$ (1979)，年差 $2' .0W$ ，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 50' E$

B. $1^{\circ} 10' E$

C. $0^{\circ} 10' E$

D. $0^{\circ} 10' W$

某地磁差资料为：磁差 $0^{\circ} 30' E$ (1989)，年差 $2' .0E$ ，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 50' E$

B. $0^{\circ} 10' E$

C. $0^{\circ} 10' W$

D. $0^{\circ} 28' E$

某地磁差资料为：磁差 $0^{\circ} 30' E$ (1989)，年差 $2' .0W$ ，则该地1999年的磁差为_____。

A. $0^{\circ} 50' E$

B. $0^{\circ} 10' E$

C. $0^{\circ} 10' W$

D. $0^{\circ} 32' E$

某地磁差资料为：磁差 $0^{\circ} 30' W$ (1979)，年差 $2' .0E$ ，则该地1999年的磁差为_____。

- A. $0^{\circ} 50' W$
- B. $1^{\circ} 10' W$
- C. $0^{\circ} 10' E$
- D. $1^{\circ} 10'$

当船舶改向时, 随之发生变化的有_____。

- A. 磁差、自差和磁方位
- B. 舷角、陀罗方位和陀罗差
- C. 舷角、罗方位和罗航向
- D. 磁差、磁方位和磁航向

某地磁差资料为: Var. $0^{\circ} 40' W$ (1979), increase about $2' .5$ annually, 则该地1999年的磁差为_____。

- A. $1^{\circ} 05' W$
- B. $0^{\circ} 15' W$
- C. $1^{\circ} 30' W$
- D. $0^{\circ} 10' E$

某轮罗航向 060° , 磁差 $3^{\circ} W$, 自差 $4^{\circ} E$, 则右正横处物标的磁方位是_____。

- A. 150°
- B. 154°
- C. 151°
- D. 149°

某轮罗航向 060° , 磁差 $3^{\circ} E$, 自差 $4^{\circ} W$, 则左正横处物标的磁方位是_____。

- A. 326°
- B. 329°
- C. 330°
- D. 331°

某轮罗航向 060° , 磁差 $3^{\circ} E$, 自差 $4^{\circ} W$, 则左正横处物标的真方位是_____。

- A. 326°
- B. 329°
- C. 330°
- D. 331°

某轮罗航向 060° , 磁差 $3^{\circ} W$, 自差 $2^{\circ} E$, 则右正横处物标的罗方位是_____。

- A. 150°
- B. 146°
- C. 152°
- D. 149°

某轮罗航向 060° , 磁差 $3^{\circ} W$, 自差 $2^{\circ} E$, 则右正横处物标的磁方位是_____。

- A. 150°
- B. 146°
- C. 152°
- D. 149°

某轮罗航向 060° , 磁差 $3^{\circ} W$, 自差 $2^{\circ} E$, 则右正横处物标的真方位是_____。

- A. 150°
- B. 146°
- C. 152°
- D. 149°

某轮罗航向 060° , 磁差 $3^{\circ} W$, 自差 $2^{\circ} E$, 则左正横处物标的罗方位是_____。

- A. 326°

B. 329°

C. 330°

D. 332

某轮罗航向060°，磁差3° W，自差2° E，则左正横处物标的磁方位是_____。

A. 326°

B. 329°

C. 330°

D. 332°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差2° E，则左正横处物标的罗方位是_____。

A. 335°

B. 332°

C. 330°

D. 329°

某轮罗航向060°，磁差3° W，自差4° E，则右正横处物标的罗方位是_____。

A. 150°

B. 154°

C. 151°

D. 149°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差4° W，则右正横处物标的磁方位是_____。

A. 150°

B. 146°

C. 153°

D. 149°

某轮罗航向060°，磁差3° W，自差4° E，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 150°

B. 154°

C. 151°

D. 149°

某轮罗航向060°，磁差3° W，自差4° E，则左正横处物标的罗方位是_____。

A. 334°

B. 329°

C. 330°

D. 331°

某轮罗航向060°，磁差3° W，自差4° E，则左正横处物标的磁方位是_____。

A. 334°

B. 329°

C. 330°

D. 331°

某轮罗航向060°，磁差3° W，自差4° E，则左正横处物标的真方位是_____。

A. 334°

B. 329°

C. 330°

D. 331°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差2° E，则右正横处物标的罗方位是_____。

A. 155°

B. 152°

C. 150°

D. 149°

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. 152°

C. 150°

D. 149°

当船舶改向时，下列哪项发生变化_____。

A. 物标真方位

B. 磁差

C. 年差

D. 罗经差

某轮罗航向060°，磁差3° W，自差2° E，则左正横处物标的真方位是_____。

A. 326°

B. 329°

C. 330°

D. 332°

某轮陀罗航向300°，陀罗差2° W，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 090°

B. 028°

C. 030°

D. 032°

某船2006年7月在大洋中航行，船舶航行在两曲线之间，与曲线1的距离是曲线2的两倍，曲线1的数据为

$0^{\circ} (3' W)$ ，曲线2的数据为 $1^{\circ} E (3' W)$ ，查得这些数据的测量年份为1996年。则按正确的算法，该船当时的磁差 *Var* 应为_____。

A. 0° 30' W

B. 0° 30' E

C. 0° 10' E

D. 0° 10' W

某轮陀罗航向210°，陀罗差2° W，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 090°

B. 298°

C. 300°

D. 302°

某轮陀罗航向300°，陀罗差2° E，则左正横处物标的陀螺方位是_____。

A. 210°

B. 208°

C. 212°

D. 270°

某轮陀罗航向300°，陀罗差2° E，则右正横处物标的陀螺方位是_____。

A. 090°

B. 028°

C. 030°

D. 032°

某轮陀罗航向300°，陀罗差2° E，则左正横处物标的真方位是_____。

A. 210°

B. 208°

C. 212°

D. 270°

某轮陀罗航向300°，陀罗差2° E，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 090°

B. 028°

C. 030°

D. 032°

某轮陀罗航向300°，陀罗差2° W，则左正横处物标的陀螺方位是_____。

A. 210°

B. 208°

C. 212°

D. 270°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差4° W，则左正横处物标的罗方位是_____。

A. 326°

B. 329°

C. 330°

D. 331°

某轮陀罗航向300°，陀罗差2° W，则左正横处物标的真方位是_____。

A. 210°

B. 208°

C. 212°

D. 270°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差4° W，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 150°

B. 146°

C. 153°

D. 149°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差2° W，则右正横处物标的罗方位是_____。

A. 150°

B. 148°

C. 153°

D. 151°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差2° W，则右正横处物标的磁方位是_____。

A. 150°

B. 148°

C. 153°

D. 151°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差2° W，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 150°

B. 148°

C. 153°

D. 151°

某轮罗航向060°，磁差3° E，自差2° W，则左正横处物标的罗方位是_____。

A. 328°

B. 330°

C. 331°

D. 333°

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ E$ ，自差 $2^\circ W$ ，则左正横处物标的磁方位是_____。

- A. 328°
- B. 330°
- C. 331°
- D. 333°

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ E$ ，自差 $2^\circ W$ ，则左正横处物标的真方位是_____。

- A. 328°
- B. 330°
- C. 331°
- D. 333°

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ E$ ，自差 $4^\circ W$ ，则右正横处物标的罗方位是_____。

- A. 150°
- B. 146°
- C. 153°
- D. 149°

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ E$ ，自差 $2^\circ E$ ，则左正横处物标的磁方位是_____。

- A. 335°
- B. 332°
- C. 330°
- D. 329°

某轮陀罗航向 300° ，陀罗差 $2^\circ W$ ，则右正横处物标的陀螺方位是_____。

- A. 090°
- B. 028°
- C. 030°
- D. 032°

磁航向 MC 等于_____。

- A. $TC + Var$
- B. $CC - Dev$
- C. $CC + Dev$
- D. $GC + \Delta G + Var$

船上磁罗经指示的 0° 可能是_____。

- A. 真北方向
- B. 磁北方向
- C. 罗北方向
- D. A、B、C都可能

磁北与罗北之间的夹角为_____。

- A. 磁差
- B. 自差
- C. 罗经差
- D. 陀罗差

真北与磁北之间的夹角为_____。

- A. 磁差
- B. 自差
- C. 罗经差
- D. 陀罗差

真北与罗北之间的夹角为_____。

- A. 磁差

B. 自差

C. 罗经差

D. 陀罗差

真北与陀螺北之间的夹角为_____。

A. 磁差

B. 自差

C. 罗经差

D. 陀罗差

磁差 Var 等于_____。

A. $GC + \Delta G - Dev$

B. $GC + \Delta G - MC$

C. $CC + Var + MC$

D. $CC + Var - MC$

磁差的变化主要与下列哪些因素有关_____。

A. 地区、时间和磁暴

B. 地区、航向和地磁异常

C. 纬度、船磁和磁暴

D. 船磁、磁暴和地磁异常

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ E$ ，自差 $2^\circ E$ ，则右正横处物标的真方位是_____。

A. 155°

B. 152°

C. 150°

D. 149°

磁方位 MB 等于_____。

A. $TB + Var$

B. $CB - Dev$

C. $CC + Dev + Q$

D. $CB + Var$

真航向 358° ，磁差 $5^\circ E$ ，自差 $11^\circ W$ ，则罗航向为_____。

A. 004°

B. 351°

C. 352°

D. 014°

磁航向等于_____。

A. $MB + Var - Q$

B. $MB - Q$

C. $MB - Dev$

D. $MB + Dev$

磁罗经的自差是_____。

A. 真北至罗北的夹角

B. 磁北至罗北的夹角

C. 真北至磁北的夹角

D. 罗北至船首线的夹角

磁罗经自差 Dev 等于_____。

A. $GB + \Delta G - CB$

B. $GB + \Delta G - MB$

C. $MB - CB$

D. $CB-MB$

磁罗经自差是_____。

- A. 磁北与罗北的夹角
- B. 罗经差减去磁差
- C. 磁方位减去罗方位
- D. 以上三者都对

磁罗经自差主要随_____的改变而变化。

- A. 航向
- B. 方位
- C. 舷角
- D. A或C

从磁罗经自差表查取自差时，查表引数为_____。

- A. 真航向
- B. 陀罗航向
- C. 罗航向
- D. 罗方位

从磁罗经自差曲线或自差表查取罗经自差时，可用_____近似代替罗航向查取。

- A. 罗方位
- B. 罗向位
- C. 磁航向
- D. 磁向位

磁差随_____而变化。

- A. 地区与船磁
- B. 地区与吃水
- C. 地区与时间
- D. 装载与吃水

某轮罗航向 311° ，磁差 $2^\circ E$ ，自差 $1^\circ E$ ，则该轮右正横物标的真方位为_____。

- A. 041°
- B. 042°
- C. 043°
- D. 044°

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ E$ ，自差 $2^\circ E$ ，则左正横处物标的真方位是_____。

- A. 335°
- B. 332°
- C. 330°
- D. 329°

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ W$ ，自差 $2^\circ W$ ，则右正横处物标的罗方位是_____。

- A. 145°
- B. 148°
- C. 150°
- D. 152°

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ W$ ，自差 $2^\circ W$ ，则右正横处物标的磁方位是_____。

- A. 145°
- B. 148°
- C. 150°
- D. 152°

某轮罗航向 060° ，磁差 $3^\circ W$ ，自差 $2^\circ W$ ，则右正横处物标的真方位是_____。

- A. 145°
- B. 148°
- C. 150°
- D. 152°

某轮磁航向085°，自差2° W，磁差5° E，测得某物标舷角为090°，则该物标的真方位为_____。

- A. 180°
- B. 176°
- C. 000°
- D. 354°

某轮罗航向045°，该轮磁差1° W，自差2° E，则舷角150°的物标罗方位为_____。

- A. 196°
- B. 255°
- C. 195°
- D. 254°

某轮罗航向046°，磁差2° E，自差3° W，则该轮右正横物标的真方位为_____。

- A. 135°
- B. 315°
- C. 137°
- D. 136°

船舶在航行中，应经常测定罗经差和自差，应该_____。

- A. 每天尽可能测定一次
- B. 每天尽可能早晚各测一次
- C. 长航线改向后尽可能测定一次
- D. B和C都要求

某轮罗航向230°，磁差2° W，自差1° E，当测得某物标真方位020°时，该物标舷角为_____。

- A. 151°
- B. 150°
- C. 149°
- D. 153°

船舶在航行中，要求经常比对磁罗经航向和陀罗航向，其主要目的是_____。

- A. 求罗经差
- B. 求自差
- C. 及时发现陀螺罗经工作的不正常
- D. 为了记录航海日志

某轮罗航向314°，该轮磁差1° W，自差2° E，则右舷150°处物标罗方位为_____。

- A. 103°
- B. 104°
- C. 105°
- D. 165°

若安装磁罗经时基线偏右2°，当罗航向为032°时，罗经差为+2°，测得某物标舷角为65°（左），则该物标真方位为_____。

- A. 329°
- B. 327°
- C. 325°
- D. 323°

若安装磁罗经时基线偏右2°，当罗航向为032°时，罗经差为-2°，测得某物标舷角为65°（左），则该物标真方位为_____。

- A. 329°
- B. 327°
- C. 325°
- D. 323°

若安装磁罗经时基线偏左2°，当罗航向为032°时，罗经差为+2°，测得某物标舷角为65°（左），则该物标真方位为_____。

- A. 329°
- B. 327°
- C. 325°
- D. 323°

若安装磁罗经时基线偏左2°，当罗航向为032°时，罗经差为-2°，测得某物标舷角为65°（左），则该物标真方位为_____。

- A. 329°
- B. 327°
- C. 325°
- D. 323°

若已知某轮罗航向 $CC=000^\circ$ ，磁差 $Var=2^\circ W$ ，罗经差 $\Delta C=1^\circ W$ ，则该轮真航向为_____。

- A. 357°
- B. 359°
- C. 001°
- D. 003°

已知磁差 $Var=2^\circ W$ ，罗经差 $1^\circ W$ ，磁航向 000° ，则真航向为_____。

- A. 357°
- B. 358°
- C. 359°
- D. 003°

某轮陀罗航向 210° ，陀罗差 $2^\circ W$ ，则右正横处物标的陀螺方位是_____。

- A. 090°
- B. 298°
- C. 300°
- D. 302°

某轮罗航向 140° ，磁差 $1^\circ E$ ，自差 $2^\circ W$ ，当测得某物标真方位 290° 时，该物标舷角为_____。

- A. 151°
- B. 150°
- C. 149°
- D. 147°

第三节

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：nmile）为_____。

- A. $2.09\sqrt{e}$
- B. $2.09\sqrt{H}$
- C. $2.09\sqrt{e} + 2.09\sqrt{H}$
- D. $2.20\sqrt{e}$

1n mile, 即地球椭圆子午线上纬度1' 所对应的弧长的表达式为_____。

- A. $1n \text{ mile} = 1852.25 - 9.31 \cos \varphi$
- B. $1n \text{ mile} = 1852.25 - 9.31 \sin \varphi$
- C. $1n \text{ mile} = 1852.25 - 9.31 \cos 2\varphi$
- D. $1n \text{ mile} = 1852.25 - 9.31 \sin 2\varphi$

某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在下列那个范围内实际船位超前，推算船位落后（不考虑风流影响）_____。

- A. $44^{\circ} 14' \text{ S} \sim 44^{\circ} 14' \text{ N}$ 之间
- B. $0^{\circ} \sim 90^{\circ} \text{ S}$ 之间
- C. $0^{\circ} \sim 90^{\circ} \text{ N}$ 之间
- D. $44^{\circ} 14' \text{ N} \sim 90^{\circ} \text{ N}$ 之间

某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在 $44^{\circ} 14' \text{ S} \sim 44^{\circ} 14' \text{ N}$ 范围内，无论航向是多少，实际船位永远比推算船位_____（不考虑风流影响）。

- A. 超前
- B. 落后
- C. 重合
- D. 无法确定

某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在 $44^{\circ} 14' \text{ S} \sim 44^{\circ} 14' \text{ N}$ 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. 超前
- B. 落后
- C. 重合
- D. 无法确定

某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在 $44^{\circ} 14' \text{ N} \sim 90^{\circ} \text{ N}$ 范围内，无论航向是多少，实际船位永远比推算船位（不考虑风流影响）_____。

- A. 超前
- B. 落后
- C. 重合
- D. 无法确定

某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在 $44^{\circ} 14' \text{ N} \sim 90^{\circ} \text{ N}$ 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. 超前
- B. 落后
- C. 重合
- D. 无法确定

某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在 $44^{\circ} 14' \text{ S} \sim 90^{\circ} \text{ S}$ 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. 超前
- B. 落后
- C. 重合
- D. 无法确定

某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在 $44^{\circ} 14' \text{ S} \sim 90^{\circ} \text{ S}$ 范围内，无论航向是多少，实际船位永远比推算船位（不考虑风流影响）_____。

- A. 超前
- B. 落后
- C. 重合
- D. 无法确定

某轮由 44° N起沿子午线向南航行, 计程仪读数差为 $240'$, $\Delta L=0\%$, 不考虑外界影响和航行误差等, 则到达点的纬度_____。

- A. 等于 40° N
- B. 大于 40° N
- C. 小于 40° N
- D. 无法确定

某轮由赤道起沿子午线向北航行, 计程仪读数差为 $720'$, $\Delta L=0\%$, 不考虑外界影响和航行等误差, 则实际到达点的纬度_____。

- A. 等于 12° N
- B. 大于 12° N
- C. 小于 12° N
- D. 无法确定

某轮由纬度 60° 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, 则到达点的纬度_____。

- A. 等于 50° S
- B. 在 50° S北面
- C. 在 50° S南面
- D. 无法确定

航海上, 公式 D_e (n mile) $=2.09\sqrt{e}$ 是用于计算_____。

- A. 测者能见地平距离
- B. 物标能见地平距离
- C. 物标地理能见距离
- D. 雷达地理能见距离

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

航海上, 公式 D_o (n mile) $=2.09\sqrt{e} + 2.09\sqrt{H}$ 是用于计算_____。

- A. 测者能见地平距离
- B. 物标能见地平距离
- C. 物标地理能见距离
- D. 雷达地理能见距离

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. 南面
- C. 同一点
- D. 不一定

设物标高度为 H (单位: m), 测者眼高为 e (单位: m), 则理论上物标能见地平距离 D_H (单位: n mile) 为_____。

- A. $2.09\sqrt{e}$
- B. $2.09\sqrt{H}$

C. $2.09\sqrt{e} + 2.09\sqrt{H}$

D. $2.20\sqrt{e}$

物标高度为 H (单位: m), 测者眼高为 e (单位: m), 则理论上物标地理能见距离 D_0 (单位: n mile) 为_____。

A. $2.09\sqrt{e}$

B. $2.09\sqrt{H}$

C. $2.09\sqrt{e} + 2.09\sqrt{H}$

D. $2.20\sqrt{e}$

测者眼高为9m, 物标高程为16m, 则测者能见地平距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 8.36

C. 14.63

D. 6.67

测者眼高为9m, 物标高程为16m, 则物标能见地平距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 8.36

C. 14.63

D. 6.67

测者眼高为9m, 物标高程为16m, 则物标地理能见距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 8.36

C. 14.63

D. 6.67

测者眼高为9m, 物标高程为25m, 则测者能见地平距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 10.45

C. 16.72

D. 17.67

测者眼高为9m, 物标高程为25m, 则物标能见地平距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 10.45

C. 16.72

D. 17.67

测者眼高为9m, 物标高程为25m, 则物标地理能见距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 10.45

C. 16.72

D. 17.67

测者眼高为9m, 物标高程为36m, 则测者能见地平距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 12.54

C. 18.81

D. 19.84

测者眼高为9m, 物标高程为36m, 则物标能见地平距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 12.54

C. 18.81

D. 19.84

测者眼高为9m, 物标高程为36m, 则物标地理能见距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 12.54

C. 18.81

D. 19.84

测者眼高为16m, 物标高程为16m, 则测者能见地平距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 8.36

C. 14.63

D. 16.72

测者眼高为16m, 物标高程为16m, 则物标能见地平距离为_____ n mile。

A. 6.27

B. 8.36

C. 14.63

D. 16.72

航海上, 公式 D_H (n mile) = $2.09\sqrt{H}$ 是用于计算_____。

A. 测者能见地平距离

B. 物标能见地平距离

C. 物标地理能见距离

D. 雷达地理能见距离

某轮沿极圈(66° 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. 西面

C. 同一点

D. 不一定

1n mile的实际长度_____。

A. 在赤道附近最短

B. 在纬度45° 附近最短

C. 在两极附近最短

D. 固定不变

地球椭圆体上不同纬度1' 弧长不相等, 在纬度45° 处1n mile等于_____。

A. 1842.9m

B. 1852.3m

C. 1852.0m

D. 1861.6m

关于海里的说法, 下列哪个是错误的_____。

A. 地球椭圆子午线上纬度1' 的弧长

B. 1海里的实际长度随纬度的变化而变化

C. 我国和国际上大多数国家都将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

航海上1海里的定义是_____。

- A. 1852m
- B. 地球圆球体上纬度 $1'$ 的子午弧长
- C. 地球椭圆体上球心角 $1'$ 所对应的子午弧长
- D. 地球椭圆子午线上纬度 $1'$ 所对应的弧长

将1n mile规定为1852m后, 在航海实践中所产生的误差_____。

- A. 在赤道附近最小
- B. 在两极附近最小
- C. 在纬度 45° 附近最小
- D. 在纬度 45° 附近最大

某船沿赤道航行, 已知计程仪改正率0.0%, 无航行和推算误差, 则实际船位比在海图上按计程仪航程推算的船位(不考虑风流影响)_____。

- A. 超前
- B. 落后
- C. 一致
- D. 不一定

某船沿赤道航行, 已知计程仪改正率0.0%, 无航行和推算误差, 则在海图上按计程仪航程推算的船位比实际船位(不考虑风流影响)_____。

- A. 超前
- B. 落后
- C. 一致
- D. 不一定

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. 一致
- D. 不一定

某船沿极圈($66^\circ 33' N$)航行, 已知计程仪改正率为0.0%, 无航行和推算误差, 则实际船位比在海图上按计程仪航程推算的推算船位(不考虑风流影响)_____。

- A. 超前
- B. 落后
- C. 一致
- D. 不一定

某船沿中纬度圈($44^\circ 14'$)航行, 无航行和推算误差, 则实际船位比推算船位(不考虑风流影响)_____。

- A. 超前
- B. 落后
- C. 一致
- D. 不一定

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. 西面
- C. 同一点
- D. 不一定

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. 同一点
- D. 不一定

某轮计程仪改正率为0.0%，无航行误差，则在下列那个范围内推算船位超前，实际船位落后（不考虑风流影响）_____。

- A. $44^{\circ} 14' S \sim 44^{\circ} 14' N$ 之间
- B. $0^{\circ} \sim 90^{\circ} S$ 之间
- C. $0^{\circ} \sim 90^{\circ} N$ 之间
- D. $44^{\circ} 14' N \sim 90^{\circ} N$ 之间

某轮沿赤道自西向东航行，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. 同一点
- D. 不一定

测者眼高为16m，物标高程为25m，则物标能见地平距离为_____ n mile。

- A. 6.27
- B. 8.36
- C. 10.45
- D. 18.81

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. 同一点
- D. 不一定

某轮沿极圈（ $66^{\circ} 33'$ ）自西向东航行，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. 西面
- C. 同一点
- D. 不一定

某轮沿极圈（ $66^{\circ} 33'$ ）自西向东航行，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. 同一点
- D. 不一定

某轮由 $45^{\circ} N$ 纬线向北航行，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. 南面
- C. 同一点
- D. 不一定

某轮由 $45^{\circ} N$ 纬线向北航行，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

某轮由 45° 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. 南面
- C. 同一点
- D. 不一定

某轮由 45° S纬线向南航行, 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

某轮由 50° N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. 南面
- C. 同一点
- D. 不一定

某轮由 50° N纬线向南航行, 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

某轮由 50° S纬线向北航行, 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. 南面
- C. 同一点
- D. 不一定

某轮由 50° S纬线向北航行, 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

某轮由赤道向北航行, 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. 南面
- C. 同一点
- D. 不一定

某轮由赤道向北航行，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

某轮沿赤道自西向东航行，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. 西面
- C. 同一点
- D. 不一定

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s36m18M，测者眼高为16m。则能见度为6n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于18 n mile
- B. 小于18 n mile**
- C. 大于20.9 n mile
- D. 小于20.9 n mile

英版海图某灯塔灯高69ft，该轮额定光力射程18n mile，你船眼高45ft，当气象能见度为10n mile时，该灯塔灯高最大可见距离为_____。

- A. 18.0 n mile
- B. 17.2 n mile**
- C. 12.2 n mile
- D. 10.0 n mile

英版海图某灯塔灯高81m，额定光力射程24M，已知测者眼高为9m，如当时实际气象能见度为8 n mile，则该灯塔灯光的最大可见距离是_____。

- A. 8.0 n mile
- B. 24.0 n mile
- C. 25.1 n mile
- D. 以上多错**

英版海图某灯塔灯高81m，额定光力射程24M，已知测者眼高为9m，则能见度良好(10 n mile)时该灯塔灯光的最大可见距离是_____。

- A. 26.4 n mile
- B. 25.0 n mile
- C. 24.0 n mile**
- D. 23.5 n mile

英版海图某灯塔灯质为：F1(2)6s64m20M，若测者眼高为9m，则该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 25 n mile
- B. 23 n mile
- C. 24 n mile
- D. 20 n mile**

英版海图上某灯塔射程35 n mile，灯高144m，眼高9m，则该灯塔灯光最大可见距离为_____。

- A. 26.7 n mile
- B. 31.3 n mile**
- C. 22.9 n mile
- D. 35.0 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)4s49m20M，测者眼高为16m。则能见度为6n mile时，该灯塔灯

光的最大可见距离为_____。

- A. 大于20 n mile
- B. 小于20 n mile
- C. 大于23 n mile
- D. 小于23 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)4s49m20M，测者眼高为16m。则能见度为12n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于20 n mile
- B. 小于20 n mile
- C. 大于23 n mile
- D. 小于23 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)4s49m20M，测者眼高为16m。则能见度为10n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 19.3 n mile
- B. 20 n mile
- C. 23 n mile
- D. 无法确定

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)10s25m14M，测者眼高为9m。则能见度为7n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于14 n mile
- B. 小于14 n mile
- C. 大于16.7 n mile
- D. 小于16.7 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)10s25m15M，测者眼高为9m。则能见度为11n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于15 n mile
- B. 小于15n mile
- C. 大于16.7 n mile
- D. 小于16.7 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)10s25m15M，测者眼高为9m。则能见度为10n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 10.5 n mile
- B. 15 n mile
- C. 16.7 n mile
- D. 无法确定

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s81m22M，测者眼高为9m。则能见度为6n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于22 n mile
- B. 小于22 n mile
- C. 大于25.1 n mile
- D. 小于25.1 n mile

测者眼高为16m，物标高程为16m，则物标地理能见距离为_____n mile。

- A. 6.27
- B. 8.36
- C. 14.63
- D. 16.72

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s81m22M，测者眼高为9m。则能见度为10n mile时，该灯塔灯

光的最大可见距离为_____。

- A. 23.5 n mile
- B. 22 n mile
- C. 25.1 n mile
- D. 无法确定

英版海图某灯塔灯高64m，额定光力射程20M，已知测者眼高为16m，如当时实际气象能见度为12 n mile，则该灯塔灯光的最大可见距离是_____。

- A. 12.0 n mile
- B. 20.0 n mile
- C. 25.1 n mile
- D. 以上多错

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s36m18M，测者眼高为16m。则能见度为12n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于18 n mile
- B. 小于18 n mile
- C. 大于20.9 n mile
- D. 小于20.9 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s36m18M，测者眼高为16m。则能见度为10n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 17.2 n mile
- B. 18 n mile
- C. 20.9 n mile
- D. 无法确定

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)4s49m24M，测者眼高为16m。则能见度为6n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于24 n mile
- B. 小于24 n mile
- C. 大于23 n mile
- D. 小于23 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)4s49m24M，测者眼高为16m。则能见度为12n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于24 n mile
- B. 小于24 n mile
- C. 大于23 n mile
- D. 小于23 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)4s49m24M，测者眼高为16m。则能见度为10n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 19.3 n mile
- B. 24 n mile
- C. 23 n mile
- D. 无法确定

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)10s25m18M，测者眼高为9m。则能见度为7n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于18 n mile
- B. 小于18 n mile
- C. 大于16.7 n mile
- D. 小于16.7 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)10s25m18M，测者眼高为9m。则能见度为11n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于18 n mile
- B. 等于18 n mile
- C. 大于16.7 n mile
- D. 等于16.7 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)10s25m18M，测者眼高为9m。则能见度为10n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 15.1 n mile
- B. 18 n mile
- C. 16.7 n mile
- D. 无法确定

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s49m22M，测者眼高为9m。则能见度为6n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于22 n mile
- B. 小于22 n mile
- C. 大于20.9 n mile
- D. 小于20.9 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s49m22M，测者眼高为9m。则能见度为12n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于22 n mile
- B. 等于22 n mile
- C. 大于20.9 n mile
- D. 等于20.9 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s49m22M，测者眼高为9m。则能见度为10n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 19.3 n mile
- B. 22 n mile
- C. 20.9 n mile
- D. 无法确定

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s36m20M，测者眼高为9m。则能见度为6n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于20 n mile
- B. 小于20n mile
- C. 大于18.8 n mile
- D. 小于18.8 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s36m20M，测者眼高为9m。则能见度为12n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于20 n mile
- B. 等于20 n mile
- C. 大于18.8 n mile
- D. 等于18.8 n mile

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s81m22M，测者眼高为9m。则能见度为12n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 大于22 n mile
- B. 小于22 n mile
- C. 大于25.1 n mile

D. 小于25.1 n mile

英版海图和灯标表中所标灯塔射程是_____。

- A. 光力射程
- B. 额定光力射程
- C. 地理射程
- D. A 或 B

英版海图（额定光力射程）上某灯塔的灯质为F1(2)6s36m20M，测者眼高为9m。则能见度为10n mile时，该灯塔灯光的最大可见距离为_____。

- A. 17.2 n mile
- B. 20 n mile
- C. 18.8 n mile
- D. 无法确定

测者眼高为16m，物标高程为25m，则物标地理能见距离为_____ n mile。

- A. 6.27
- B. 8.36
- C. 10.45
- D. 18.81

测者眼高为16m，物标高程为36m，则测者能见地平距离为_____ n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54
- C. 10.45
- D. 20.9

测者眼高为16m，物标高程为36m，则物标能见地平距离为_____ n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54
- C. 10.45
- D. 20.9

测者眼高为16m，物标高程为36m，则物标地理能见距离为_____ n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54
- C. 10.45
- D. 20.9

测者眼高为25m，物标高程为16m，则测者能见地平距离为_____ n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54
- C. 10.45
- D. 18.81

测者眼高为25m，物标高程为16m，则物标能见地平距离为_____ n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54
- C. 10.45
- D. 18.81

测者眼高为25m，物标高程为16m，则物标地理能见距离为_____ n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54
- C. 10.45

D. 18.81

测者眼高为25m, 物标高程为25m, 则测者能见地平距离为_____n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54

C. 10.45

D. 20.9

测者眼高为25m, 物标高程为25m, 则物标能见地平距离为_____n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54

C. 10.45

D. 20.9

测者眼高为25m, 物标高程为25m, 则物标地理能见距离为_____n mile。

- A. 8.36
- B. 12.54

C. 10.45

D. 20.9

测者眼高为25m, 物标高程为36m, 则测者能见地平距离为_____n mile。

A. 10.45

B. 12.54

C. 20.9

D. 22.99

测者眼高为25m, 物标高程为36m, 则物标能见地平距离为_____n mile。

A. 10.45

B. 12.54

C. 20.9

D. 22.99

英版海图某灯塔灯高64m, 额定光力射程30M, 已知测者眼高为25m, 则能见度良好(10 n mile)时该灯塔灯光的最大可见距离是_____。

A. 21.4n mile

B. 27.2 n mile

C. 28.6 n mile

D. 25.0 n mile

中版海图和航标表中灯标射程为_____。

A. 光力能见距离

B. $2.09\sqrt{5} + 2.09\sqrt{H}$

C. $2.09\sqrt{e} + 2.09\sqrt{H}$

D. A、B中较小者

测者眼高为16m, 物标高程为25m, 则测者能见地平距离为_____n mile。

A. 6.27

B. 8.36

C. 10.45

D. 18.81

英版海图某灯塔灯高49m, 额定光力射程25M, 已知测者眼高为16m, 则能见度良好(10 n mile)时该灯塔灯光的最大可见距离是_____。

A. 19.3 n mile

- B. 23.0 n mile
- C. 24.2 n mile
- D. 25.0 n mil

英版海图某灯塔灯高36m，额定光力射程17M，已知测者眼高为9m，则能见度良好(10 n mile)时该灯塔灯光的最大可见距离是_____。

- A. 12.7 n mile
- B. 17.0 n mile
- C. 18.8 n mile
- D. 19.8 n mile

英版海图和灯标表中所标射程仅与_____有关。

- A. 测者眼高和灯塔灯高
- B. 灯塔灯高和灯光强度
- C. 灯光强度和气象能见度
- D. 灯塔灯高、灯光强度、地面曲率和地面蒙气差

英版海图和灯标表中灯塔灯光的最大可见距离是_____。

- A. 光力射程
- B. 灯塔地理能见距离
- C. A、B中较大者
- D. A、B中较小者

测者眼高为25m，物标高程为36m，则物标地理能见距离为_____ n mile。

- A. 10.45
- B. 12.54
- C. 20.9
- D. 22.99

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. 测者眼高
- B. 灯高
- C. 灯光强度
- D. 地面曲率

英版海图和灯标表中所标灯塔射程，通常是_____。

- A. 光力射程或额定光力射程
- B. 该灯塔的地理能见距离
- C. A、B中较小者
- D. A、B中较大者

中版海图和航标表中灯标射程取值为_____。

- A. 光力能见距离与地理能见距离两者当中较大者
- B. 光力能见距离与地理能见距离两者当中较小者
- C. 光力能见距离与测者5m眼高的地理能见距离两者当中较大者
- D. 光力能见距离与测者5m眼高的地理能见距离两者当中较小者

中版海图和航标表中所标灯塔射程，通常是_____。

- A. 光力能见距离
- B. 5m眼高灯塔地理能见距离
- C. A、B中较小者
- D. A、B中较大者

中版海图和航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~

中版海图和航标表所标灯塔射程与下列哪些因素有关_____。

- I. 实际眼高; II. 灯高; III. 地面蒙气差; IV. 地面曲率; V. 灯光强度。
- A. I, II, III, IV
 - B. I, II, IV
 - C. II, III, IV
 - D. II, III, IV, V

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. 灯光强度
- C. 地面曲率
- D. 测者实际眼高

英版海图某灯塔灯高64m, 额定光力射程24M, 已知测者眼高为25m, 如当时实际气象能见度为6 n mile, 则该灯塔灯光的最大可见距离是_____。

- A. 6.0 n mile
- B. 24.0 n mile
- C. 27.2 n mile
- D. 以上多错

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

第四节

某轮船速12kn, 顶流顺风航行, 流速2kn, 风使船增速1kn, 则1h后船舶实际航程为_____。

- A. 10 n mile
- B. 11 n mile
- C. 12 n mile
- D. 13 n mile

船舶对水航程 S_L , 对地航程 S_G , 船速 V_E , 航时 t , 若 $S_G < S_L < V_E t$, 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

船舶对水航程 S_L , 对地航程 S_G , 船速 V_E , 航时 t , 若 $S_L > V_E t$, 且 $S_L > S_G$, 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

船舶对水航程 S_L , 对地航程 S_G , 船速 V_E , 航时 t , 若 $S_G > S_L > V_E t$, 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

船舶对水航程 S_L ，对地航程 S_G ，船速 V_E ，航时 t ，若 $S_L < V_E t$ ，且 $S_G > S_L$ ，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

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_____情况下。

- A. 顺风顺流
- B. 顶风顶流
- C. 顺风顶流
- D. 顶风顺流

船舶对水航速 V_L ，对地航速 V_G ，船速 V_E ，如果 $V_L > V_E$ ，而且 $V_L > V_G$ ，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

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_____情况下。

- A. 顺风顺流
- B. 顶风顶流
- C. 顺风顶流
- D. 顶风顺流

船舶对水航速 V_L ，对地航速 V_G ，船速 V_E ，如果 $V_L < V_E$ ，而且 $V_G > V_L$ ，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

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_____。

- A. 15 kn
- B. 12 kn
- C. 9 kn
- D. 3 kn

某轮船速12kn，顶风顺流航行，流速2kn，风使船减速1kn，则1h后船舶对水航程为_____。

- A. 11 n mile
- B. 12 n mile
- C. 13 n mile
- D. 14 n mile

对水航程是船舶在_____情况下的对水航程。

I. 无风流；II. 有风无流；III. 有流无风；IV. 有风流。

- A. I
- B. I, II
- C. I, II, IV
- D. I~IV

某轮船速12kn，顶流顺风航行，流速2kn，风使船增速1kn，则1h后船舶对水航程为_____。

- A. 10 n mile
- B. 11 n mile
- C. 12 n mile
- D. 13 n mile

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. $V_G > V_L > V_E$
- D. $V_L < V_E$, 且 $V_G > V_L$

某轮船速12kn, 航行2h后相对计程仪读数差为24' .0, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$, 已知该轮实际航程为24 n mile, 则该轮航行在_____中。

- A. 无风流
- B. 有风无流
- C. 有流无风
- D. 有风流

某轮船速12kn, 航行2h后相对计程仪读数差为27' .0, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$, 已知该轮实际航程为30 n 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

某轮船速12kn, 逆风逆流航行, 流速1kn, 风使船减速1kn, 则1h后船舶对水航程为_____。

- A. 9 n mile
- B. 10 n mile
- C. 11 n mile
- D. 12 n mile

某轮船速12kn, 逆风逆流航行, 流速2kn, 风使船减速1kn, 则1h后船舶实际航程为_____。

- A. 9 n mile
- B. 10 n mile
- C. 11 n mile
- D. 12 n mile

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. 12 n mile
- B. 13 n mile
- C. 14 n mile
- D. 15 n mile

某轮船速12kn, 顺风顺流航行, 流速2kn, 风使船增速1kn, 则1h后船舶实际航程为_____。

- A. 12 n mile
- B. 13 n mile
- C. 14 n mile
- D. 15 n mile

某轮船速14kn, 顺风顺流航行, 流速3kn, 航行1h后相对计程仪读数差为15' .0, 计程仪改正率为“0”, 则该轮实际航程为_____。

- A. 14' .0
- B. 15' .0
- C. 17' .0
- D. 18' .0

某轮船速15kn, 顶风顺流航行, 流速2kn, 相对计程仪改正率 $\Delta L=0\%$, 航行2h后计程仪读数差为28', 则该轮实际航程为_____。

- A. 32'
- B. 34'
- C. 24'

D. 30'

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26 n 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

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30 n mile, 则该轮航行在_____中。

- A. 无风无流
- B. 顶风顺流
- C. 顶流顺风
- D. 顶风顶流

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. 11 n mile
- B. 12 n mile
- C. 13 n mile
- D. 14 n mile

绝对计程仪显示的航程是_____。

- A. 船舶在各种风流情况下的对水航程
- B. 船舶在各种风流情况下的对地航程
- C. 船舶在仅仅受到风的影响下的对水航程
- D. 船舶在仅仅受到流的影响下的对水航程

对水航速是船舶在_____情况下的对水航速。

I. 无风流; II. 有风无流; III. 有流无风; IV. 有风流。

- A. I
- B. I ~ IV
- C. I, II, IV
- D. I, II

对地航程是船舶在_____情况下的对地航程。

I. 无风流; II. 有风无流; III. 有流无风; IV. 有风流。

- A. I
- B. I, II
- C. I ~ IV
- D. I, II, IV

对地航速是船舶在_____情况下的对地航速。

I. 无风流; II. 有风无流; III. 有流无风; IV. 有风流。

- A. I ~ IV
- B. I, II
- C. I, II, IV
- D. I

相对计程仪航程是船舶在_____情况下的对水航程。

I. 无风流; II. 有风无流; III. 有流无风; IV. 有风流。

- A. I ~ IV
- B. I, II
- C. I, II, IV
- D. I

绝对计程仪航程是船舶在_____情况下的对地航程。

- I. 无风流; II. 有风无流; III. 有流无风; IV. 有风流。
A. I
B. I ~ IV
C. I, II, IV
D. I, II

相对计程仪航速是船舶在_____情况下的对水航速。

- I. 无风流; II. 有风无流; III. 有流无风; IV. 有风流。
A. I
B. I, II
C. I ~ IV
D. I, II, IV

绝对计程仪航速是船舶在_____情况下的对地航速。

- I. 无风流; II. 有风无流; III. 有流无风; IV. 有风流。
A. I
B. I, II
C. I, II, IV
D. I ~ IV

对水航程是_____。

- A. 船舶在仅仅受到风的影响下的对水航程
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. 船舶在各种风流情况下的对地航程

对地航程是_____。

- A. 船舶在仅仅受到风的影响下的对地航程
B. 船舶在仅仅受到流的影响下的对地航程
C. 船舶在各种风流情况下的对水航程
D. 船舶在各种风流情况下的对地航程

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水航速
D. 船舶在各种风流情况下的对地航速

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. $V_G > V_L > V_E$
D. $V_L < V_E$, 且 $V_G > V_L$

相对计程仪显示的航程是_____。

- A. 船舶在各种风流情况下的对水航程
B. 船舶在各种风流情况下的对地航程
C. 船舶在仅仅受到风的影响下的对水航程
D. 船舶在仅仅受到流的影响下的对水航程

顶风顺流情况下航行, 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. $V_G > V_L > V_E$

D. $V_L < V_E$, 且 $V_G > V_L$

相对计程仪显示的航速是_____。

- A. 船舶在各种风流情况下的对水航速
- 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. 船舶在仅仅受到流的影响下的对水航速

绝对计程仪显示的航速是_____。

- A. 船舶在各种风流情况下的对水航速
- 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. 船舶在仅仅受到流的影响下的对水航速

船速是船舶在_____情况下的航行速度。

- A. 无风流
- B. 有风无流
- C. 有流无风
- D. 有风流

_____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

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_____。

- A. 船舶满载
- B. 船舶半载
- C. 船舶空载
- D. A+C

顺风顺流情况下航行, 船舶对水航程 S_L , 对地航程 S_G , 船速 V_E , 航时 t , 则_____。

- A. $S_G < S_L < V_E t$
- B. $S_L > V_E t$, 且 $S_L > S_G$
- C. $S_G > S_L > V_E t$
- D. $S_L < V_E t$, 且 $S_G > S_L$

顺风顶流情况下航行, 船舶对水航程 S_L , 对地航程 S_G , 船速 V_E , 航时 t , 则_____。

- A. $S_G < S_L < V_E t$
- B. $S_L > V_E t$, 且 $S_L > S_G$
- C. $S_G > S_L > V_E t$
- D. $S_L < V_E t$, 且 $S_G > S_L$

顶风顺流情况下航行, 船舶对水航程 S_L , 对地航程 S_G , 船速 V_E , 航时 t , 则_____。

- A. $S_G < S_L < V_E t$
- B. $S_L > V_E t$, 且 $S_L > S_G$
- C. $S_G > S_L > V_E t$
- D. $S_L < V_E t$, 且 $S_G > S_L$

顶风顶流情况下航行, 船舶对水航程 S_L , 对地航程 S_G , 船速 V_E , 航时 t , 则_____。

- A. $S_G < S_L < V_E t$
- B. $S_L > V_E t$, 且 $S_L > S_G$
- C. $S_G > S_L > V_E t$
- D. $S_L < V_E t$, 且 $S_G > S_L$

顺风顺流情况下航行, 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. $V_G > V_L > V_E$
- D. $V_L < V_E$, 且 $V_G > V_L$

某轮船速15kn, 航行2h后相对计程仪读数差为32' .0, 计程仪改正率 $\Delta L=0\%$, 已知该轮实际航程为34 n 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

对地航程是_____。

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

某轮在狭水道内锚泊, 当时水道内恒流流速1kn, 该轮计程仪改正率为“0”, 则2h后相对计程仪读数差为_____。

- A. 0' .0
- B. 1' .0
- C. 2' .0
- D. 无法确定

某轮船速15kn, 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30 n mile, 则该轮航行在_____中。

- A. 无风流
- B. 有风无流
- C. 有流无风
- D. 有风流

某轮顶风顶流航行, 船速18kn, 流速2kn, 风使船减速1kn, 计程仪改正率+8%, 0400计程仪读数 $L_1=100'$.0, 则2h后绝对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 127' .8
- B. 131' .5
- C. 135' .2
- D. 138' .9

某轮顺风顺流航行, 船速18kn, 流速2kn, 风对船舶航速的影响1kn, 计程仪改正率-8%, 0400计程仪读数 $L_1=100'$.0, 则2h后相对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 132' .6
- B. 137' .0
- C. 141' .3
- D. 145' .7

某轮顺风顶流航行, 船速18kn, 流速2kn, 风对船舶航速的影响1kn, 计程仪改正率-8%, 0400计程仪读数 $L_1=100'$.0, 则2h后相对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 132' .6
- B. 137' .0
- C. 141' .3
- D. 145' .7

某轮顶风顺流航行, 船速18kn, 流速2kn, 风使船减速1kn, 计程仪改正率-8%, 0400计程仪读数 $L_1=100'$.0, 则2h后相对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 132' .6

B. 137' .0

C. 141' .3

D. 145' .7

某轮顶风顶流航行，船速18kn，流速2kn，风使船减速1kn，计程仪改正率-8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后相对计程仪读数 L_2 为_____。

A. 132' .6

B. 137' .0

C. 141' .3

D. 145' .7

某轮顺风顺流航行，船速18kn，流速2kn，风对船舶航速的影响1kn，计程仪改正率-8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后绝对计程仪读数 L_2 为_____。

A. 132' .6

B. 137' .0

C. 141' .3

D. 145' .7

某轮顺风顶流航行，船速18kn，流速2kn，风对船舶航速的影响1kn，计程仪改正率-8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后绝对计程仪读数 L_2 为_____。

A. 132' .6

B. 137' .0

C. 141' .3

D. 145' .7

某轮顶风顺流航行，船速18kn，流速2kn，风使船减速1kn，计程仪改正率-8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后绝对计程仪读数 L_2 为_____。

A. 132' .6

B. 137' .0

C. 141' .3

D. 145' .7

某轮顶风顶流航行，船速18kn，流速2kn，风使船减速1kn，计程仪改正率-8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后绝对计程仪读数 L_2 为_____。

A. 132' .6

B. 137' .0

C. 141' .3

D. 145' .7

某轮顺风顶流航行，船速18kn，流速2kn，风对船舶航速的影响1kn，计程仪改正率+8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后绝对计程仪读数 L_2 为_____。

A. 127' .8

B. 131' .5

C. 135' .2

D. 138' .9

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' .5

B. 151' .5

C. 148' .5

D. 142' .5

某轮顺风顺流航行，船速18kn，流速2kn，风对船舶航速的影响1kn，计程仪改正率+8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后绝对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 127' .8
- B. 131' .5
- C. 135' .2
- D. 138' .9

已知计程仪读数差为 L_2-L_1 ，计程仪改正率为 ΔL ，则相应的计程仪航程 S_L 为_____。

- A. $S_L=(L_2-L_1) \cdot (1-\Delta L)$
- B. $S_L=(L_2-L_1) \cdot (1+\Delta L)$
- C. $S_L=(L_2-L_1)/(1+\Delta L)$
- D. $S_L=S_L=(L_2-L_1)/(1-\Delta L)$

有风无流时，如计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ ，则相对计程仪航程(S_L)和实际航程(S_G)之间的关系为_____。

- A. $S_L > S_G$
- B. $S_L = S_G$
- C. $S_L < S_G$
- D. 视风的顺逆而定

某船0400起始计程仪读数 $L_1=0' .0$ ，船速10kn，计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ ，

$TC=090^\circ$ ，当时流向 090° ，流速2kn，0800时 $L_2=40' .0$ ，该轮实际航程和相对计程仪航程分别为_____。

- A. 40'，48'
- B. 36'，48'
- C. 48'，40'
- D. 40'，40'

某船顶风顶流航行，船速16kn，流速2kn，2h后相对计程仪读数差为 $30' .0$ ，计程仪改正率 $\Delta L=-10\%$ ，则该船实际航程为_____。

- A. 23'
- B. 25'
- C. 27'
- D. 30'

某船顶风顺流航行，船速15kn，流速2kn，2h后相对计程仪读数差为 $30' .0$ ，计程仪改正率 $\Delta L=-10\%$ ，则该船实际航程为_____。

- A. 27' .0
- B. 30' .0
- C. 30' .6
- D. 31' .0

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' .0
- B. 30' .8
- C. 31' .2
- D. 35' .2

某船顺风顺流航行，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 $\Delta L=+5\%$ ，则该船实际航程为_____。

- A. 33' .6
- B. 36' .0
- C. 37' .6
- D. 37' .8

某轮船速12kn，顶风顺流航行，流速2kn，风使船减速1kn，0600计程仪读数为 $100' .0$ ，计程仪改正率 $\Delta L=+10\%$ ，则1h后相对计程仪读数为_____。

- A. 110' .0

- B. 110' .9
- C. 111' .8
- D. 112' .7

某轮船速12kn, 顶流顺风航行, 流速2kn, 风使船增速1kn, 0800计程仪读数为110' .0, 计程仪改正率 $\Delta L = -10\%$, 则1h后相对计程仪读数为_____。

- A. 121' .1
- B. 122' .2
- C. 123' .3
- D. 124' .4

某轮船速12kn, 逆风逆流航行, 流速1kn, 风使船减速1kn, 0600计程仪读数为120' .0, 计程仪改正率 $\Delta L = +3\%$, 则1h后相对计程仪读数为_____。

- A. 128' .7
- B. 129' .7
- C. 130' .7
- D. 131' .7

某轮船速14kn, 顺风顺流航行, 流速2kn, 风使船增速1kn, 0600计程仪读数为100' .0, 计程仪改正率 $\Delta L = -5\%$, 则2h后相对计程仪读数为_____。

- A. 129' .5
- B. 131' .6
- C. 133' .7
- D. 135' .8

某轮漂航, 船上相对计程仪改正率 $\Delta L = 0\%$, 海区内有流, 流速2kn, 1h后计程仪航程为_____。

- A. 0' .0
- B. +2' .0
- C. -2' .0
- D. 视海区内风、流方向而定

某轮顺流航行, 船速15kn, 流速2kn, 2h后相对计程仪读数差为28' .0, 计程仪改正率+10%, 则该轮实际航程为_____。

- A. 30' .8
- B. 34' .8
- C. 26' .8
- D. 25' .2

某轮顺流航行4h, 实际航程为52 n 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. 94' .8
- C. 101' .6
- D. 103' .2

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32 n mile, 则该轮航行在_____中。

- A. 无风无流
- B. 顶风顺流
- C. 顶流顺风
- D. 顶风顶流

某轮船速17kn, 航行2h后相对计程仪读数差为36' .0, 计程仪改正率 $\Delta L = 0\%$, 已知该轮实际航程为34 n mile, 则该轮航行在_____中。

- A. 无风无流

B. 顶风顺流

C. 顶流顺风

D. 顶风顶流

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32 n 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

某轮顺流航行, 船速15kn, 流速2kn, 2h后相对计程仪读数差为28' .0, 计程仪改正率+10%, 则该轮对水航程为_____。

A. 30' .8

B. 34' .8

C. 26' .8

D. 25' .2

某轮顶流航行, 船速15kn, 流速2kn, 2h后相对计程仪读数差为28' .0, 计程仪改正率+10%, 则该轮对水航程为_____。

A. 25' .2

B. 29' .2

C. 21' .2

D. 30' .8

某轮顺流航行, 船速15kn, 流速2kn, 2h后相对计程仪读数差为28' .0, 计程仪改正率-10%, 则该轮对水航程为_____。

A. 30' .8

B. 34' .8

C. 26' .8

D. 25' .2

某轮顶流航行, 船速15kn, 流速2kn, 2h后相对计程仪读数差为28' .0, 计程仪改正率-10%, 则该轮对水航程为_____。

A. 25' .2

B. 29' .2

C. 21' .2

D. 30' .8

某轮顺流航行, 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+10%, 则该轮对水航程为_____。

A. 35' .2

B. 39' .2

C. 31' .2

D. 28' .8

某轮顶流航行, 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+10%, 则该轮对水航程为_____。

A. 35' .2

B. 39' .2

C. 31' .2

D. 28' .8

某轮顶风顺流航行, 船速18kn, 流速2kn, 风使船减速1kn, 计程仪改正率+8%, 0400计程仪读数 $L_1=100'$.0, 则2h后绝对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 127' .8
- B. 131' .5
- C. 135' .2
- D. 138' .9

某轮顶流航行，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-10%，则该轮对水航程为_____。

- A. 28' .8
- B. 32' .8
- C. 24' .8
- D. 35' .2

某轮船速15kn，航行2h后相对计程仪读数差为32' .0，计程仪改正率 $\Delta L=0\%$ ，已知该轮实际航程为30 n mile，则该轮航行在_____中。

- A. 无风无流
- B. 顶风顺流
- C. 顶流顺风
- D. 顶风顶流

某轮顶流航行，船速15kn，流速2kn，2h后相对计程仪读数差为28' .0，计程仪改正率+10%，则该轮实际航程为_____。

- A. 30' .8
- B. 34' .8
- C. 26' .8
- D. 25' .2

某轮顺流航行，船速15kn，流速2kn，2h后相对计程仪读数差为28' .0，计程仪改正率-10%，则该轮实际航程为_____。

- A. 35' .2
- B. 29' .2
- C. 21' .2
- D. 28' .8

某轮顶流航行，船速15kn，流速2kn，2h后相对计程仪读数差为28' .0，计程仪改正率-10%，则该轮实际航程为_____。

- A. 35' .2
- B. 29' .2
- C. 21' .2
- D. 28' .8

某轮顺流航行，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+10%，则该轮实际航程为_____。

- A. 35' .2
- B. 39' .2
- C. 31' .2
- D. 28' .8

某轮顶流航行，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+10%，则该轮实际航程为_____。

- A. 35' .2
- B. 39' .2
- C. 31' .2
- D. 28' .8

某轮顺流航行，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-10%，则该轮实际航程

为_____。

- A. 28' .8
- B. 32' .8
- C. 24' .8
- D. 35' .2

某轮顶流航行，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-10%，则该轮实际航程为_____。

- A. 28' .8
- B. 32' .8
- C. 24' .8
- D. 35' .2

某轮顺风顺流航行，船速18kn，流速2kn，风对船舶航速的影响为1kn，计程仪改正率+8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后相对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 127' .8
- B. 131' .5
- C. 135' .2
- D. 138' .9

某轮顺风顶流航行，船速18kn，流速2kn，风对船舶航速的影响为1kn，计程仪改正率+8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后相对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 127' .8
- B. 131' .5
- C. 135' .2
- D. 138' .9

某轮顶风顺流航行，船速18kn，流速2kn，风使船减速1kn，计程仪改正率+8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后相对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 127' .8
- B. 131' .5
- C. 135' .2
- D. 138' .9

某轮顶风顶流航行，船速18kn，流速2kn，风使船减速1kn，计程仪改正率+8%，0400计程仪读数 $L_1=100'$.0，则2h后相对计程仪读数 L_2 为_____。

- A. 127' .8
- B. 131' .5
- C. 135' .2
- D. 138' .9

某轮顺流航行，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-10%，则该轮对水航程为_____。

- A. 28' .8
- B. 32' .8
- C. 24' .8
- D. 35' .2

第五节

下列哪种（哪些）投影方法可用来绘制航用海图_____。

- A. 等角正圆柱投影
- B. 等角横圆柱投影
- C. A、B都对
- D. A、B都错

等角横圆柱投影，即高斯-克吕格投影，在航海上常被用来绘制_____。

- A. 极区海图
- B. 大圆海图
- C. 大比例尺港泊图
- D. A+C

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. 墨卡托航海图
- D. 大比例尺港泊图

方位投影大多是透视投影，视点在球面的方位投影称为_____。

- A. 心射投影
- B. 极射投影
- C. 外射投影
- D. 日晷投影

方位投影大都是透视投影，视点在球外的方位投影称为_____。

- A. 心射投影
- B. 极射投影
- C. 外射投影
- D. 日晷投影

方位投影大都是透视投影，视点在球心的方位投影称为_____。

- A. 心射投影
- B. 极射投影
- C. 日晷投影
- D. A和C

将地面上的经线和纬线直接投射到与地球面相切或相割的平面上去的投影方法称为_____。

- A. 平面投影
- B. 方位投影
- C. 圆锥投影
- D. A和B

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. 大比例尺港泊图

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_____。

- A. 大圆海图
- B. 大比例尺港湾图
- C. 极区海图
- D. 以上都是

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主要被用来绘制_____。

- A. 半球星图
- B. 大圆海图
- C. 航路设计图
- D. B+C

墨卡托海图的比例尺是_____。

- A. 图上各个局部比例尺的平均值

- B. 图上某基准纬线的局部比例尺
- C. 图外某基准纬度的局部比例尺
- D. B或C

下列何者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. 不同点的局部比例尺随经、纬度的变化而变化。
- D. 地面上和图上相应处的面积成恒定比例。

在地图投影中，等积投影的特性之一是_____。

- 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. 地面上不同地点两个相等的微分圆，投影到地图上可能成为不同大小的两个圆。
- D. 地面上和图上相应处的面积成恒定比例。

在地图投影中，等积投影的特性之一是_____。

- A. 地面上一个微分圆，投影到地图上仍能保持是一个圆。
- B. 地面上不同地点两个相等的微分圆，投影到地图上可能成为不同大小的两个圆。
- C. 地面上和图上相应处的面积成恒定比例。
- D. B和C

船舶在近海和沿岸航行，通常都采用恒向线航线，这是因为_____。

- A. 墨卡托海图上恒向线是直线，是两点间最短航程航线
- B. 按恒向线航行，船舶操纵方便，对航程的影响也不大
- C. 恒向线是等角航线，能保持海图的等角特性
- D. 恒向线能保持与纬度渐长特性一致

航用海图的必备条件是_____。

- A. 图上恒向线为直线
- B. 等角投影
- C. 大圆弧为凸向赤道的曲线
- D. A+B

航用海图的基本要求是_____。

- A. 恒向线在图上是直线和等角投影
- 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. 无投影变形

恒向线在地面的形状是_____。

- A. 子午线
- B. 球面螺旋线
- C. 等纬圈
- D. 以上都可能

某船以固定航向 050° 航行，该船在球面的理想航行轨迹_____。

- A. 与所有子午线相交成恒定角度
- B. 与同一纬线仅相交一次
- C. 与所有子午线相交无数次
- D. 以上均是

某船以固定航向 060° 航行，该船航行的理想轨迹是_____。

- A. 绕地球一周，最后回到原点
- B. 逐渐靠近地极，最终到达地极
- C. 螺旋上升，逐渐趋近地极，但永远达不到地极

D. 以上都错

下列哪条曲线可能不是恒向线_____。

A. 任意大圆

B. 赤道

C. 子午圈

D. 等纬圈

下列哪项是恒向线的特性_____。

A. 在墨卡托海图上为直线，但并非最短航程航线

B. 与经线仅相交一次

C. 与纬线相交无数次

D. 以上都是

下列何者不是等角投影的特性_____。

A. 图上各点局部比例尺相等。

B. 地面上一个微分圆，投影到地图上仍能保持是一个圆。

C. 地面上某地的一个角度，投影到地图上后仍能保持其角度大小不变。

D. 地面上不同地点两个相等的微分圆，投影到地图上可能成为不同大小的两个圆。

如果海图绘制工作中绘画误差为0.1mm，比例尺为1:100000的海图的极限精度为_____。

A. 5m

B. 10m

C. 15m

D. 2m

基准比例尺是_____。

A. 图上各点局部比例尺的平均值

B. 图上某经线的局部比例尺

C. 图上某纬线的局部比例尺

D. A+B+C

某海图基准比例尺 $C=1:750000$ （基准纬度 $45^\circ N$ ），若该图上 $30^\circ N$ 纬线的局部比例尺为 C_1 ， $60^\circ N$ 纬线的局部比例尺为 C_2 ，则_____。

A. $C_1 > C > C_2$

B. $C_2 > C > C_1$

C. $C_1 = C = C_2$

D. $C = 2(C_1 + C_2)$

某海图基准比例尺 $C=1:750000$ （基准纬度 $45^\circ N$ ），若该纬线上 $110^\circ E$ 经线处局部比例尺为 C_1 ， $120^\circ E$ 经线处局部比例尺为 C_2 ， $130^\circ E$ 经线处局部比例尺为 C_3 ，则_____。

A. $C_1 > C_2 > C_3$

B. $C_3 > C_2 > C_1$

C. $C_1 = C_2 = C_3$

D. $C_2 = 2(C_1 + C_3)$

某海图基准比例尺 $C=1:750000$ （基准纬度 $45^\circ S$ ），若该图上 $30^\circ S$ 纬线的局部比例尺为 C_1 ， $60^\circ S$ 纬线的局部比例尺为 C_2 ，则_____。

A. $C_1 > C > C_2$

B. $C_2 > C > C_1$

C. $C_1 = C = C_2$

D. $C = 2(C_1 + C_2)$

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. $C_1 = C_2 = C_3$

B. $C_3 > C_2 > C_1$

C. $C_1 > C_2 > C_3$

D. $C_2 = 2(C_1 + C_3)$

某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. 等于该图的最低纬度

D. 可能不在该图内

设 m , n 分别为墨卡托海图上某点经线和纬线方向的局部比例尺, 则_____。

A. $m > n$

B. $m < n$

C. $m = n$

D. 以上都可能

同一墨卡托海图上 30° N纬线上某点经线方向的局部比例尺比 31° N纬线上某点纬线方向的局部比例尺_____。

A. 大

B. 小

C. 相同

D. 无法比较

下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中, 何者准确_____。

A. 墨卡托海图上任意点各个方向的局部比例尺相同

B. 墨卡托海图内各点局部比例尺均不相同

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. B+A

等角横圆柱投影, 即高斯-克吕格投影, 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. 大比例尺港泊图

在墨卡托海图上, 图上某个图形与地面上对应图形相似是指_____。

A. 具有一定面积的图形

B. 无限小的图形

C. 任意大小的图形

D. 整个图幅覆盖范围内的图形

墨卡托海图能保持等角投影是由于_____。

A. 图上任意点各个方向局部比例尺相同

B. 图上各点局部比例尺相同

C. 图上各点局部比例尺均等于基准比例尺

D. 图上各纬线局部比例尺相同

如果海图绘制工作中绘画误差为 0.1mm , 比例尺为 $1:500000$ 的海图的极限精度为_____。

A. 50m

B. 100m

C. 150m

D. 200m

如果海图绘制工作中绘画误差为 0.1mm , 比例尺为 $1:1000000$ 的海图的极限精度为_____。

A. 50m

B. 100m

C. 150m

D. 200m

如果海图绘制工作中绘画误差为0.1mm，比例尺为1:5000000的海图的极限精度为_____。

A. 100m

B. 300m

C. 500m

D. 700m

如果海图绘制工作中绘画误差为0.1mm，比例尺为1:10000000的海图的极限精度为_____。

A. 1000m

B. 700m

C. 500m

D. 300m

如果海图绘制工作中绘画误差为0.1mm，比例尺为1:50000000的海图的极限精度为_____。

A. 1000m

B. 3000m

C. 5000m

D. 7000m

海图的极限精度是海图存在的不可避免的误差，它相当于海图上_____的实地水平长度。

A. 0.05mm

B. 0.1mm

C. 0.15mm

D. 0.2mm

海图比例尺越大，海图的极限精度_____。

A. 越高

B. 越低

C. 不变

D. 不一定

海图比例尺越小，海图的极限精度_____。

A. 越高

B. 越低

C. 不变

D. 不一定

在某张小比例尺海图上，如需量取某一长航线的总航程，应选取该段航线上哪部分的纬度图尺为基准尺度_____。

A. 任意纬度处

B. 较高纬度处

C. 较低纬度处

D. 平均纬度处

墨卡托海图上各条纬线的纬度渐长率是_____。

A. 固定不变的

B. 随经度的变化而变化

C. 随局部比例尺的变化而变化

D. 随海图比例尺的变化而变化

下列有关墨卡托海图局部比例尺的说法中，何者准确_____。

A. 墨卡托海图内各点局部比例尺相同

B. 墨卡托海图同一纬线各点的局部比例尺相同

C. 墨卡托海图某点各方向局部比例尺相同

D. B+C

下列说法中，哪个是错误的_____。

- A. 大圆海图上, 任意两点间的直线均为大圆弧
- B. 墨卡托海图上, 任意两点间直线均为恒向线
- C. 墨卡托海图上, 某两点间直线可能是大圆弧
- 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

将地球作为圆球体时, 同一张墨卡托海图上赤道上纬度1' 的长度与经度1' 的长度_____。

- A. 一样长
- B. 纬度1' 比经度1' 长
- C. 经度1' 比纬度1' 长
- D. 不一定

赤道上1n mile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. 2cm
- C. 1.414cm
- D. 0.5cm

赤道上1' 经度的地面长度约为1843m, 若投影到墨卡托海图上的赤道图长为1cm, 则在同一张图上的60° 纬度线上1' 经度的图长与下列哪一值最接近_____。

- A. 1cm
- B. 2cm
- C. 1.414cm
- D. 0.5cm

1赤道里的地面长度约为1843m, 若投影到墨卡托海图上的赤道图长为1cm, 则在同一张图上该地面长度在60° 纬度线上的图长与_____最接近。

- A. 1cm
- B. 2cm
- C. 1.414cm
- D. 0.5cm

某墨卡托海图基准比例尺为1:50000, 该图上某纬线的纬度渐长率为1500, 则该纬线在另一张基准比例尺为1:100000的海图上的纬度渐长率是_____。

- A. 750
- B. 1500
- C. 3000
- D. 无法确定

高斯投影, 即高斯-克吕格投影, 在航海上适宜用来绘制_____。

- A. 经差小、纬差大的狭长区域的海图
- B. 高纬地区海图
- C. 大比例尺港泊图
- D. 以上均是

从构制图网的方法来说, 大圆海图属于_____。

- A. 平面投影
- B. 圆锥投影
- C. 圆柱投影
- D. 条件投影

大圆海图的投影方法是属于_____。

- A. 心射平面投影
- B. 极射平面投影
- C. 外射平面投影

D. 等角平面投影

平面心射投影图上, 如果纬线是以极点为圆心的同心圆弧, 则投影平面与_____相切。

- A. 赤道
- B. 地极
- C. 某一子午线
- D. 某一等纬圈

在同一张墨卡托海图上, 设赤道上图长1cm代表地面长度约为1855m, 则在30° 纬度线上图长1cm约代表地面长度_____。

- A. 1 855m
- B. 1 843m
- C. 1 606m
- D. 2 141cm

下列有关大圆海图的说法中, 何者正确_____。

- A. 大圆海图非等角投影, 一般不能直接在图上量取方向或夹角
- B. 同纬度处变形不同, 一般不能在图上量取距离
- C. A、B都对
- D. A、B都错

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. 1cm
- B. 0.866cm
- C. 1.155cm
- D. 0.5cm

心射平面投影图上, 经线为南北向相互平行的直线, 则投影面与_____相切。

- A. 赤道
- B. 地极
- C. 某一子午线
- D. 某一等纬圈

在大圆海图上, 下列哪个不是直线_____。

- A. 赤道
- B. 任意大圆
- C. 任意子午线
- D. 任意等纬圈

在心射平面投影图上_____。

- A. 所有子午线是由极向外辐射的直线
- B. 所有子午线是南北向平行的直线
- C. 大圆弧为直线, 恒向线均为曲线
- D. A、B都可能

大比例尺港泊图可以采用下列哪种投影方式_____。

- A. 高斯投影
- B. 平面图
- C. 心射投影
- D. 以上都可

在用平面图制作的大比例尺港泊图中, 图上任意两点的局部比例尺_____。

- A. 相等
- B. 随纬度升高变大
- C. 随纬度升高变小

D. 不能确定

关于高斯投影，下列说法不正确的是_____。

- A. 将地球当作椭球体
- B. 地轴与圆柱轴垂直
- C. 投影圆柱面与某子午面相切
- D. 赤道投影后是一条直线

高斯投影图上有两种图网，经纬线图网和公里线图网。下列说法不正确的是_____。

- A. 公里线图网垂直正交
- B. 经纬线图网垂直正交
- C. 轴子午线和赤道垂直正交
- D. 经纬线均被投影成曲线

高斯投影仅适宜用来描绘轴子午线_____的狭长地带。

- A. 经差大、纬差小
- B. 经差小、纬差大
- C. 经差大、纬差大
- D. 经差小、纬差小

高斯投影是将地球当作_____，以圆柱面作为辅助面的一种投影手段。

- A. 圆球体
- B. 椭球体
- C. 椭球体
- D. 任意球体

在大圆海图上，大圆弧为直线，恒向线则为曲线。在北半球恒向线为_____的曲线。

- A. 凸向南极
- B. 凸向赤道
- C. 凸向北极
- D. 凸向任意方向

下列有关大圆海图的说法中，何者正确_____。

- A. 大圆海图非等角投影，一般不能直接在图上量取方向或夹角
- B. 同纬度处变形不同，一般不能在图上量取距离和某点的经纬度
- C. A、B都对
- D. A、B都错

在同一张墨卡托海图上，1' 经度的图长_____。

- A. 随着纬度的升高而渐长
- B. 随着纬度的升高而变短
- C. 处处相等
- D. 以上都有可能

在大圆海图上，大圆弧为直线，恒向线则为曲线。在南半球恒向线为_____的曲线。

- A. 凸向南极
- B. 凸向赤道
- C. 凸向北极
- D. 凸向任意方向

纬度渐长率是指墨卡托海图上_____。

- A. 自赤道到某纬度线的距离
- B. 自赤道到某纬线的距离与图上1n mile的比
- C. 自赤道到某纬线的距离与图上1赤道里的比
- D. 任意两纬线之间的距离与图上1赤道里的比

下列关于墨卡托海图的说法中正确的是_____。

- A. 局部比例尺随纬度变化而改变
- B. 图上两点间直线为最短航程航线
- C. 等角投影, 没有投影变形
- D. 图内各点局部比例尺相同

在比例尺为 C_2 的航用海图上, 某纬线的纬度渐长率为 MP_2 , 假设该纬线在比例尺为 C_1 、 C_3 的航用海图上的纬度渐长率分别为 MP_1 和 MP_3 , 如 $C_1 > C_2 > C_3$, 则_____。

- A. $MP_1 > MP_2 > MP_3$
- B. $MP_1 < MP_2 < MP_3$
- C. $MP_1 = MP_2 = MP_3$
- D. 基准纬度不定, 无法确定

在不同的墨卡托海图上, 同一纬度的纬度渐长率_____。

- A. 在比例尺大的海图上大
- B. 在比例尺小的海图上大

- C. 相等
- D. 不一定, 取决于1赤道里的长度

在地图托投影中, 纬度渐长率是_____。

- A. 将地球作为椭圆柱体而必然产生的
- B. 将地球作为圆球体而必然产生的

- C. 等角正圆柱投影必然存在的
- D. 以上都是

在墨卡托海图上_____。

- A. 每一分经度长度相等
- B. 每一分纬度长度不等
- C. 每一分纬度随纬度逐渐升高而变长

- D. 以上都对

在墨卡托海图上, 下列哪个结论是正确的_____。

- A. 同一张图上纬度 $1'$ 的长度不变
- B. 同一张图上经度 $1'$ 的长度不变
- C. 同一地点经线方向变形比纬线方向变形大
- D. B+C

在墨卡托海图上, 相邻纬线间的经线长度等于_____。

- A. 两纬线纬度渐长率之差
- B. 两纬线纬度渐长率差与图上1n mile长度之积
- C. 两纬线纬度渐长率差与图上1赤道里长度之积
- D. B或C

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. 2cm
- C. 1.414cm
- D. 0.5cm

设A图的比例尺为1:750 000 (30° N), B图为1: 1500 000 (30° N), 已知某一纬度的纬度渐长率 $MP=904.5$, 若A图上该纬线到赤道的子午线图长为 X_A cm, 则B图上该纬度线到赤道的子午线图长 X_B 等于_____cm。

- A. X_A
- B. $0.5 X_A$
- C. $2X_A$
- D. 以上都错

墨卡托海图的主要特点是_____。

- A. 图上各点比例尺相等
- B. 同一纬线上各点比例尺相等
- C. 同一经线上各点比例尺相等
- D. A+B

设有不同基准比例尺的两张墨卡托海图，则两图上同一纬度线到赤道的子午线图长的关系为（ MP 为该纬度的纬度渐长率）_____。

- A. 两者相等
- B. 两者不等
- C. 均为 $MP \times 1'$ 经度的图长
- D. B、C均正确

有A、B二张墨卡托海图，A图上 $1'$ 经差的图长为1mm，B图上 $1'$ 经差的图长为2mm，则A图的基准比例尺 C_A (20° N)与B图的基准比例尺 C_B (10° N)之间的关系为_____。

- A. C_A 一定是 C_B 的2倍
- B. C_B 一定是 C_A 的2倍
- C. C_A 与 C_B 相等
- D. 以上均错

有A、B二张墨卡托海图，A图上 10° N纬线到赤道的子午线图长为601.5mm，B图上 10° N纬线到赤道的子午线图长为621mm，则两图的基准比例尺之间的关系为_____。

- A. A图一定比B图大
- B. B图一定比A图大
- C. A图与B图相等
- D. 视两图的基准纬度而定

某墨卡托海图上 $1'$ 经差的图长为1mm， 20° N纬线的局部比例尺为 C_A ， 10° N纬线的局部比例尺为 C_B ，则_____。

- A. $C_A > C_B$
- B. $C_B > C_A$
- C. $C_A = C_B$
- D. 无法比较

已知墨卡托海图上 10° N纬线到赤道的子午线图长为599.1mm， 10° N纬线上 $1'$ 经差的图长为1mm，则 10° N的纬度渐长率 MP 为_____。

- A. 59.91 mm
- B. 599.1mm
- C. 599.1 mm
- D. 无法计算

已知A图上 30° N纬线到赤道的子午线图长为1876.9mm， 15° N纬线上 $1'$ 经差的图长为1mm，B图上 10° N纬线上 $1'$ 经差的图长为0.8mm，则B图上 30° N纬线到赤道的子午线图长为_____。

- A. 1876.9mm
- B. 1501.5mm
- C. 2346.1mm
- D. 无法计算

已知某墨卡托海图上 5° N纬线到赤道的子午线图长为596mm， 10° N纬线上 $1'$ 经差的图长为2mm，则 5° N的纬度渐长率 MP 为_____。

- A. 298mm
- B. 298
- C. 596
- D. 无法计算

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. 2mm
- B. $2\cos 5^\circ$ mm
- C. 1mm
- D. 无法计算

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° 纬度处的1' 经度的图长与下列哪一值最接近_____。

- A. 1cm
- B. 2cm
- C. 1.414cm
- D. 0.5cm

设某图的比例尺为1: 1842 940 (0° N)，已知15° N的MP=904.5，若图上10° N纬线上1' 经度的图长为1mm，则15° N纬线到赤道的子午线图长约为_____。

- A. 602.7mm
- B. 1350.1mm
- C. 904.5mm
- D. 无法计算

墨卡托海图能够满足等角投影是因为_____。

- A. 经线上各点的局部比例尺不相等
- B. 纬线上各点的局部比例尺相等
- C. 图上各点的局部比例尺不相等
- D. 任意点各方向上的局部比例尺相等

第六节

海图底质注记中，缩写“M. S.”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

海图图式“Si”表示该区地质为_____。

- A. 沙
- B. 泥
- C. 淤泥
- D. 岩石

海图图式“M”表示该区地质为_____。

- A. 沙
- B. 泥
- C. 淤泥
- D. 岩石

海图图式“S”表示该区地质为_____。

- A. 沙
- B. 泥
- C. 淤泥
- D. 岩石

英版海图图式“Sh”表示_____。

- A. 贝壳
- B. 黏土
- C. 珊瑚

D. 泥

英版海图图式“Cy”表示_____。

- A. 贝壳
- B. 黏土
- C. 珊瑚
- D. 泥

英版海图图式“Co”表示_____。

- A. 贝壳
- B. 黏土
- C. 珊瑚
- D. 泥

海图水面处直体数字注记的水深数字表示_____。

- A. 干出高度
- 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. 实测水深或小比例尺海图上所标水深

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

海图图式“cS”表示该区地质为_____。

- A. 软泥
- B. 粗沙
- C. 淤泥
- D. 岩石

海图底质注记中, 缩写“M / S”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

中版海图水深在21~31m的, 水上注记注至_____。

- A. 0.1m
- B. 0.5m
- C. 整米
- D. 1 cm

中版海图水深浅于21m, 水上注记注至_____。

- A. 0.1m
- B. 0.5m
- C. 整米
- D. 1 cm

中版海图水深大于31m的, 水上注记注至_____。

- A. 0.1m
- B. 0.5m
- C. 整米
- D. 1 cm

英版海图图式中，缩写“SD”是指_____。

- A. 礁石、浅滩等的存在有疑问
- B. 深度可能小于已注明的水深注记
- C. 对危险物的位置有怀疑
- D. 危险物的位置未经精确测量

英版海图通常采用_____为海图水深的单位。

- A. 米制海图用m，拓制海图用ft
- B. 米制海图用m，拓制海图用fm
- C. 米制海图用fm，拓制海图用fm和ft
- D. 米制海图用m，拓制海图用fm和ft

海图高程基准面通常作为海图上所标_____等高程的起算面。

- A. 山头
- B. 岛屿
- C. 明礁
- D. 以上都是

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

英版海图图式“”表示_____。

- A. 危险沉船，水深 $\leq 20\text{m}$
- B. 危险沉船，水深 $\leq 28\text{m}$
- C. 非危险沉船，水深 $> 20\text{m}$
- D. 非危险沉船，水深 $> 28\text{m}$

英版海图图式中，缩写“Wk”代表_____。

- A. 沉船
- B. 灯塔
- C. 大型助航浮标
- D. 深吃水航路

英版海图图式“+ (4₁)”或“ (4₂)”表示_____。

- A. 适淹礁
- B. 深度不明危险暗礁
- C. 已知深度危险暗礁
- D. 非危险暗礁

英版海图图式“+”或“”表示_____。

- A. 适淹礁
- B. 深度不明危险暗礁
- C. 已知深度危险暗礁
- D. 非危险暗礁

英版海图图式“”或“”表示_____。

- A. 干出礁
- B. 适淹礁

- C. 危险暗礁
- D. 非危险暗礁

英版海图图式“ (1_s)”或“ Dr 1.6m”表示_____。

- A. 干出礁
- B. 适淹礁
- C. 危险暗礁
- D. 非危险暗礁

英版海图图式“+++”表示_____。

- A. 危险沉船，水深≤20m
- B. 危险沉船，水深≤28m
- C. 非危险沉船，水深>20m
- D. 非危险沉船，水深>28m

英版海图图式“ 20 Wk”表示_____。

- A. 仅桅杆露出深度基准面的沉船
- B. 已知最浅深度的沉船
- C. 经扫海（或潜水探测）的最浅深度沉船
- D. 未经精确测量，最浅水深不明的沉船

海图图式“R”表示该区地质为_____。

- A. 沙
- B. 泥
- C. 淤泥
- D. 岩石

英版海图图式“ 25 Wk”表示_____。

- A. 仅桅杆露出深度基准面的沉船
- B. 已知最浅深度的沉船
- C. 经扫海（或潜水探测）的最浅深度沉船
- D. 未经精确测量，最浅水深不明的沉船

海图图式“soM”表示该区地质为_____。

- A. 软泥
- B. 粗沙
- C. 淤泥
- D. 岩石

英版海图图式“ 25 Wk”表示_____。

- A. 仅桅杆露出深度基准面的沉船
- B. 已知最浅深度的沉船
- C. 经扫海（或潜水探测）的最浅深度沉船
- D. 未经精确测量，最浅水深不明的沉船

英版海图图式“ Masts”表示_____。

- A. 仅桅杆露出深度基准面的沉船
- B. 已知最浅深度的沉船

C. 经扫海（或潜水探测）的最浅深度沉船

D. 未经精确测量，最浅水深不明的沉船

适淹礁是指_____。

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

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

干出礁是指_____。

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

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. 深度基准面适淹的礁石

D. 深度基准面以下的孤立岩石

海图水面处斜体数字注记的水深数字表示_____。

A. 干出高度

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. 实测水深或小比例尺海图上所标水深

30

英版海图图式“R”表示_____。

A. 适淹礁

B. 深度不明危险暗礁

C. 已知深度危险暗礁

D. 非危险暗礁

海图图幅是指_____。

A. 海图图纸的尺寸

B. 海图内廓界限尺寸

C. 海图外廓界限尺寸

D. 印刷海图的图版尺寸

下列哪种海图不属于新图_____。

A. 新米制海图

B. 代替同图号的新图

C. 新版图

D. 英国复制的澳大利亚和新西兰的海图

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. 图名上方

B. 海图标题栏的“注意 (Note)”栏中

C. 图廓外下方

D. 图廓外上方

有关卫星船位经纬度的修正资料，通常刊印在海图何处_____。

- A. 图名上方
- B. 图廓外上方
- C. 图廓外下方

D. 海图标题栏的“注意 (Note)”栏中

当制作海图所用的测地系统和GPS的测地系统不同时，GPS的经、纬度读数要经过修正后才能在海图上定出GPS船位，此修正值可在_____查得。

- A. GPS接收机的使用说明书
- B. GPS接收机的操作面板上

C. 海图标题栏附近

D. 海图图框外的右下角度

在大洋航行，使用了具有 3° W (5' E) 资料的海图，试问，从何处可找得这些数据的测量年份_____。

- A. 海图图框外右下角
- B. 曲线附近

C. 海图标题栏

D. 资料长年使用，不标注测量年份

下列哪项不是海图标题栏的主要内容_____。

- A. 图名
- B. 图幅位置
- C. 比例尺与基准纬度

D. 本图的改版日期

海图水面空白区域，表示该区_____。

- A. 不存在航海危险，没有必要测量
- B. 经过测量，其内水深足够，无需标注

C. 未经详细测量，应视为不可靠区域

D. 航海危险区

海图图廓注记通常包括下列哪些内容_____。

I. 图名； II. 图号； III. 图幅； IV. 小改正； V. 出版和发行情况； VI. 重要注意和警告； VII. 坐标系说明。

A. I ~ IV

B. II ~ V

C. III ~ VI

D. IV ~ VII

灯高的起算面通常是_____。

A. 平均高高潮面

B. 平均大潮高潮面

C. 海图深度基准面

D. A或B

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. 主要注意和警告； VII. 投影原理。

A. 除 II 外

B. 除 VI 外

C. 除 VI、VII 外

D. 除 II、III 外

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. 出版和发行情况。

- A. I ~ IV
- B. I ~ V
- C. I, IV, V
- D. II, III, VI

中版海图通常采用_____作为高程基准面。

- A. 1985国家高程基准面
- B. 当地平均海面
- C. 平均大潮高潮面
- D. A或B

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

英版海图通常采用_____作为高程基准面。

- A. 平均大潮高潮面
- B. 平均高高潮面
- C. 当地平均海面
- D. 以上都可能

英版海图通常采用_____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

海图深度基准面通常是海图所标_____的起算面。

- A. 水深
- B. 干出高
- C. 净空高
- D. A或B

某海图的深度和高程基准面可在下列哪种资料中查取_____。

- A. 航海图书总目录
- B. 海图图廓注记
- C. 海图标题栏
- D. 航路指南

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. 等于0
- D. 无法确定

海图水面处所标水深注记“ $\overset{\cdot}{198}$ ”表示_____。

- A. 干出高度
- B. 深度不准或采自旧水深资料或小比例尺图的水深
- C. 测到所标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

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或小比例尺图的水深
 - 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
- 凡危险物外加点线圈者，表示_____。

- A. 对水面航行有碍的危险物
- B. 位置未经精确测量的危险物
- C. 危险物的位置有疑位
- D. 危险物的存在有疑位

中版海图所标净空高度是指从_____到桥下净空宽度中下梁_____的垂直距离。

- A. 平均大潮高潮面或江河高水位；最高点
- B. 平均高高潮面或当地平均海面；最高点
- C. 平均高高潮面或当地平均海面；最低点
- D. 平均大潮高潮面或江河高水位；最低点

中版海图所标架空管道、电线等的高度是自_____到管线下垂最低点的垂直距离。

- A. 平均大潮高潮面
- B. 江河高水位
- C. 设计最高通航水位
- D. 以上都可能

图式“ (20)”中，数字20是指该塔形物标的_____，即自_____至_____的高度。

- A. 地面高程；高程基准面；基部地面
- B. 顶高；高程基准面；物标顶端
- C. 顶高；高程基准面；基部地面
- D. 比高；基部地面；物标顶端

下列哪种高度以深度基准面作为起算面_____。

- A. 山高
- B. 灯高
- C. 桥高
- D. 干出礁高

通常情况下，物标的实际高度比英版海图所标注的高程_____。

- A. 大
- B. 小
- C. 不一定
- D. 无法确定

通常情况下，实际灯高与图注灯高之差_____。

- A. 大于0
- B. 小于0
- C. 等于0
- D. 无法确定

通常情况下，物标的实际高度比中版海图所标注的高程_____。

- A. 大
- B. 小
- C. 不一定
- D. 无法确定

同一物标在中版海图上标注的高程比在英版海图上标注的高程_____。

- A. 大
- B. 小

- C. 一样大
- D. 无法确定

建筑物（如塔形建筑物）符号旁所注高程，通常是指建筑物的_____，即自高程基准面至建筑物_____的高度。

- A. 地面高程；基部地面
- B. 顶高；顶端
- C. 顶高；基部地面
- D. 比高；顶端

建筑物（如塔形建筑物）符号旁所标带括号的数字通常是指建筑物的_____，即自高程基准面至建筑物_____的高度。

- A. 地面高程；基部地面
- B. 顶高；顶端
- C. 顶高；基部地面
- D. 比高；顶端

海图上所标干出高度是指_____。

- A. 物标高出海底的高度
- B. 海图深度基准面以上的高度
- C. 平均海面以上的高度
- D. 平均大潮高潮面以上的高度

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. 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

海图上何种等高线为草绘等高线（山形线），表示地貌测绘或编绘的精度不符合规范要求_____。

- A. 用虚线描绘的等高线
- B. 用实线描绘的等高线
- C. 无高程的等高线
- D. A+C

中版海图图式“ 船”表示_____。

- A. 仅桅杆露出深度基准面的沉船
- B. 已知最浅深度的沉船
- C. 经扫海（或潜水探测）的最浅深度沉船
- D. 未经精确测量，最浅水深不明的沉船

下列哪种礁石以高程基准面作为起算面_____。

- A. 干出礁
- B. 暗礁
- C. 明礁
- D. 适淹礁

英版海图图式“ Racon (K)”表示_____。

- A. 海岸雷达站
- B. 雷达指向标
- C. 雷达应答标
- D. 雷达反射器

英版海图图式中，缩写“Q”表示_____。

- A. 连续快闪光
- B. 连续甚快闪光
- C. 连续超快闪光
- D. 间断超快闪光

英版海图图式中，缩写“Lt Ho”代表_____。

- A. 沉船
- B. 灯塔
- C. 大型助航浮标
- D. 深吃水航路

英版海图图式中，缩写“IUQ”表示_____。

- A. 连续快闪光
- B. 连续甚快闪光
- C. 连续超快闪光
- D. 间断超快闪光

英版海图图式中，灯质缩写“Oc”表示_____。

- A. 明暗光
- B. 等明暗光
- C. 联闪光
- D. 混合联闪光

英版海图图式中，灯质缩写“Iso”表示_____。

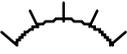
- A. 明暗光
- B. 等明暗光
- C. 联闪光
- D. 混合联闪光

英版海图图式中，灯质缩写“F1(3+1)”表示_____。

- A. 明暗光
- B. 等明暗光
- C. 联闪光
- D. 混合联闪光

中版海图图式“ 桅”表示_____。

- A. 仅桅杆露出深度基准面的沉船
- B. 已知最浅深度的沉船
- C. 经扫海（或潜水探测）的最浅深度沉船
- D. 未经精确测量，最浅水深不明的沉船

C英版海图图式“”表示_____。

- A. 海岸雷达站
- B. 雷达指向标
- C. 雷达应答标
- D. 雷达反射器

有节奏地交替显示不同颜色的灯光，其灯质为_____。

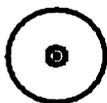
- A. 明暗光
- B. 等明暗光
- C. 联明暗光
- D. 互光



Ramark

英版海图图式“ ”表示_____。

- A. 海岸雷达站
- B. 雷达指向标
- C. 雷达应答标
- D. 雷达反射器



Ra

C英版海图图式“ ”表示_____。

- A. 海岸雷达站
- B. 雷达指向标
- C. 雷达应答标
- D. 雷达反射器

英版海图上某灯标标注的灯质为“FF1”，表示_____。

- A. 同一位置上两个分开的灯标，灯质分别为定光与闪光
- B. 定闪光，颜色不变，每隔一定时间加发一次更亮闪光的定光灯
- C. 单个灯标，在一定时间内先定光，后闪光
- D. 单个灯标，一段时间显示定光，另一段时间显示闪光

英版海图上某灯标标注的灯质为“F&F1”，表示_____。

- A. 同一位置上两个分开的灯标，灯质分别为定光与闪光
- B. 定闪光，颜色不变，每隔一定时间加发一次更亮闪光的定光灯
- C. 单个灯标，在一定时间内先定光，后闪光
- D. 单个灯标，一段时间显示定光，另一段时间显示闪光

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

英版海图和灯标表中，灯质旁括注“exting”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. 灯光已熄灭的灯质

英版海图和灯标表中，灯质旁括注“by day”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

英版海图图式中，灯质缩写“F1(3)”表示_____。

- A. 明暗光
- B. 等明暗光
- C. 联闪光
- D. 混合联闪光

中版海图图式“ ”表示_____。

- A. 海岸雷达站

- B. 雷达指向标
- C. 雷达应答标
- D. 雷达反射器

英版海图图式中，缩写“LANBY”代表_____。

- A. 沉船
- B. 灯塔
- C. 大型助航浮标
- D. 深吃水航路

英版海图图式中，缩写“DW”代表_____。

- A. 沉船
- B. 灯塔
- C. 大型助航浮标
- D. 深吃水航路

英版海图图式“Pipeline Area”的含义是_____。

- A. 禁航区
- B. 检疫锚地
- C. 水上飞机降落区
- D. 管道区

海图图式“ Z-44”表示_____。

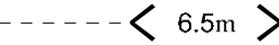
- A. 引航站
- B. 限制区界限
- C. 无线电报告点
- D. 生产平台、井架

海图图式“”表示_____。

- A. 引航站
- B. 限制区界限
- C. 无线电报告点
- D. 生产平台、井架

海图图式“”表示_____。

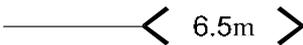
- A. 引航站
- B. 限制区界限
- C. 无线电报告点
- D. 生产平台、井架

海图图式“”表示_____。

- A. 已知最大吃水深度的航道
- B. 已知最大吃水深度的推荐航道
- C. 已知最大水深的航道
- D. 已知最大水深的推荐航道

英版海图图式中，缩写“UQ”表示_____。

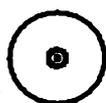
- A. 连续快闪光
- B. 连续甚快闪光
- C. 连续超快闪光
- D. 间断超快闪光

海图图式“”表示_____。

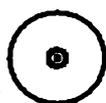
- A. 已知最大吃水深度的航道
- B. 已知最大吃水深度的推荐航道
- C. 已知最大水深的航道
- D. 已知最大水深的推荐航道

英版海图图式中，缩写“VQ”表示_____。

- A. 连续快闪光
- B. 连续甚快闪光
- C. 连续超快闪光
- D. 间断超快闪光



雷康(K)

中版海图图式“”表示_____。

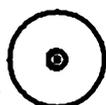
- A. 海岸雷达站
- B. 雷达指向标
- C. 雷达应答标
- D. 雷达反射器



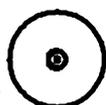
雷信

中版海图图式“”表示_____。

- A. 海岸雷达站
- B. 雷达指向标
- C. 雷达应答标
- D. 雷达反射器



雷达

中版海图图式“”表示_____。

- A. 海岸雷达站
- B. 雷达指向标
- C. 雷达应答标
- D. 雷达反射器

在一个周期内以两次或两次以上的闪光组成一个组的灯光灯质为_____。

- A. 明暗光
- B. 联闪光
- C. 混合联闪光
- D. 长闪光

在一个周期内相继出现几个不同闪光次数的联闪光为_____。

- A. 明暗光
- B. 联闪光
- C. 混合联闪光
- D. 长闪光

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. 等明暗光
- C. 联明暗光
- D. 互光

每分钟闪光80次~160次（我国：120次）的灯质为_____。

- A. 闪光
- B. 快闪光
- C. 甚快闪
- D. 超快闪

海图图式“”表示_____。

- A. 引航站
- B. 限制区界限
- C. 无线电报告点
- D. 生产平台、井架

中版海图图式“+”或“”表示_____。

- A. 适淹礁
- B. 深度不明危险暗礁
- C. 已知深度危险暗礁
- D. 非危险暗礁

颜色不变，在一个周期内明的时间长于暗的时间的灯光灯质为_____。

- A. 明暗光
- B. 联闪光
- C. 混合联闪光
- D. 长闪光

中版海图图式中，缩写“疑位”是指_____。

- A. 礁石、浅滩等的存在有疑问
- B. 深度可能小于已注明的水深注记
- C. 对危险物的位置有怀疑
- D. 危险物的位置未经精确测量

中版海图图式中，缩写“疑存”是指_____。

- A. 礁石、浅滩等的存在有疑问
- B. 深度可能小于已注明的水深注记
- C. 对危险物的位置有怀疑
- D. 危险物的位置未经精确测量

中版海图图式中，缩写“概位”是指_____。

- A. 礁石、浅滩等的存在有疑问
- B. 深度可能小于已注明的水深注记
- C. 对危险物的位置有怀疑
- D. 危险物的位置未经精确测量

英版海图图式中，缩写“PD”是指_____。

- A. 礁石、浅滩等的存在有疑问
- B. 深度可能小于已注明的水深注记
- C. 对危险物的位置有怀疑
- D. 危险物的位置未经精确测量

英版海图图式中，缩写“PA”是指_____。

- A. 礁石、浅滩等的存在有疑问
- B. 深度可能小于已注明的水深注记
- C. 对危险物的位置有怀疑
- D. 危险物的位置未经精确测量

英版海图图式中，缩写“ED”是指_____。

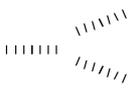
- A. 礁石、浅滩等的存在有疑问
- B. 深度可能小于已注明的水深注记
- C. 对危险物的位置有怀疑
- D. 危险物的位置未经精确测量

英版图式“ Obstn”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

中版海图图式“+ (4₁)”或“ (4)”表示_____。

- A. 适淹礁
- B. 深度不明危险暗礁
- C. 已知深度危险暗礁
- D. 非危险暗礁

英版图式“”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

中版海图图式“”或“”表示_____。

- A. 干出礁
- B. 适淹礁
- C. 危险暗礁
- D. 非危险暗礁

中版海图图式“* (1₃)”或“ (1)”表示_____。

- A. 干出礁
- B. 适淹礁
- C. 危险暗礁
- D. 非危险暗礁

中版海图图式“²³岩”表示_____。

- A. 适淹礁
- B. 深度不明危险暗礁
- C. 已知深度危险暗礁
- D. 非危险暗礁

中版海图图式“ 船”表示_____。

- A. 仅桅杆露出深度基准面的沉船
- B. 已知最浅深度的沉船
- C. 经扫海（或潜水探测）的最浅深度沉船

D. 未经精确测量, 最浅水深不明的沉船

中版海图图式“”表示_____。

- A. 危险沉船, 水深 $\leq 20\text{m}$
- B. 危险沉船, 水深 $\leq 28\text{m}$
- C. 非危险沉船, 水深 $> 20\text{m}$
- D. 非危险沉船, 水深 $> 28\text{m}$

 船

中版海图图式“”表示_____。

- A. 仅桅杆露出深度基准面的沉船
- B. 已知最浅深度的沉船
- C. 经扫海(或潜水探测)测量的最浅深度沉船
- D. 未经精确测量, 最浅水深不明的沉船

英版海图上入海口附近, 往往可以看到紫红色图式, 表明_____。

- A. 该处是引航锚地
- B. 该处是船位报告点
- C. 该处有回转流
- D. 有危险区域

中版海图图式中, 缩写“疑深”是指_____。

- A. 礁石、浅滩等的存在有疑问
- B. 深度可能小于已注明的水深注记
- C. 对危险物的位置有怀疑
- D. 危险物的位置未经精确测量

灯质“A1RW”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

中版海图图式“”表示_____。

- A. 危险沉船, 水深 $\leq 20\text{m}$
- B. 危险沉船, 水深 $\leq 28\text{m}$
- C. 非危险沉船, 水深 $> 20\text{m}$
- D. 非危险沉船, 水深 $> 28\text{m}$

每分钟闪光50~80次(我国: 60次)的灯质为_____。

B. 快闪光

每分钟闪光160次以上的灯质为_____。

D. 超快闪

英版海图上有图式“★LF1 10s 10m 11M”, 表明该灯_____。

C. 长闪光, 周期10s, 灯高10m, 射程为11 n mile

英版海图上有图式“★F1(2) 5s 10m 11M”, 表明该灯_____。

D. 灯高10米, 射程为11 n mile

英版海图上有图式“★F1(3) 10s 25m 16M”, 夜间航经该处的船舶可以_____。

B. 每隔10s看到3次闪光, 相邻闪光间隔约为1s

英版灯标表中某一灯标资料的备注栏中标有“W040° ~175° (135°), R175° ~220° (45°)”, 说明该灯

是_____。

C. 光弧灯，在不同的区域看到不同颜色的灯光

英版图式“ Foul”表示_____。

A. 沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区

灯质“F1RW”表示_____。

B. 闪光灯有红光弧和白光弧

颜色不变，明暗交替且时间相等的灯质为_____。

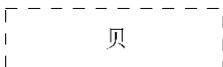
B. 等明暗光

灯质“A1F1RW”表示_____。

C. 一个周期内交替闪一次红光和一次白光

持续时间不少于2秒的闪光为_____。

D. 长闪光

中版图式“ 贝”表示_____。

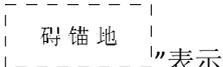
D. 贝类养殖场

中版图式“”表示_____。

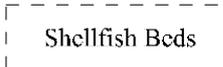
C. 鱼栅

中版图式“ 碍”表示_____。

B. 深度不明的障碍物

中版图式“ 碍锚地”表示_____。

A. 沉船残骸及其它有碍抛锚和拖网的地区

英版图式“ Shellfish Beds”表示_____。

D. 贝类养殖场

英版灯标表中某一灯标的灯质为“A1 WR”，在备注栏中标有“040° ~275° (235°)”，说明在该灯的_____。

B. 正北方可看到红、白交替的灯光

第七节

中版海图图号是按_____顺序编排的。

A. 地区

船上海图一旦受潮，应_____。

A. 尽量平放阴干

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。

B. I, II, IV, V

一张图上资料的可信赖程度较高的海图应具有下列哪些特性_____。

I. 新图或新版图；II. 新购置图；III. 现行版图；IV. 比例尺尽可能大；V. 及时进行各项改正。

D. III~V

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

要了解某张海图的现行版日期时可查阅_____。

A. 英版航海通告累积表

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

下列有关海图可靠性方面的说法中，何者正确_____。

D. 以上都错

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. 新版或改版日期；II. 测量时间；III. 水深点的密集程度；IV. 航标位置；V. 出版国家。

D. I~IV

下列哪种海图不属于航海图_____。

C. 参考图

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. 等深线的间距；II. 测量时间；III. 岸形的描绘；IV. 小改正；V. 出版国家。

D. I~IV

英版海图图号是按_____编排的。

C. 出版的先后顺序

英版海图、图书代销店负责其所销售_____。

A. 海图的永久性通告的改正

使用资料陈旧、水深点稀少的海图，且航行在船舶活动较少的海区时，应_____。

B. 尽可能将航线设计在水深点上

使用海图时，应尽可能选择_____。

D. 已改正至最新的现行版海图

拟定航线时，应尽可能选择_____的航用海图。

C. 现行版大比例尺

海图改正时，对临时性通告和预告性通告应_____。

D. 用铅笔改正，并在小改正处另起一行登记

海图按作用可分为_____。

A. 航用海图、参考用图

使用海图时，下列哪项能判断图上水深资料的详尽程度_____。

D. 以上都是

关于电子海图显示与信息系统的的功能，下列说法不正确的是_____。

B. ECDIS能够自动纪录24h内所使用过的电子航海图单元及其来源、版本和改正资料

光栅海图由纸质海图经数字化处理形成，下列有关光栅海图的说法何者正确_____。

C. 受原图比例尺所限，不能任意放大

光栅海图和矢量数字海图的重要特征是_____。

A. 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

B. 光栅海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放

C. 矢量数字海图的显示范围可根据用户的需要任意缩放

D. 以上都错

关于光栅扫描海图的特点下列说法错误的是_____。

C. 光栅扫描海图的显示方向可以任意旋转

关于矢量化海图和光栅扫描海图下列说法错误的是_____。

B. 光栅扫描海图可以进行选择性查询、显示和使用数据

电子海图按制作方式可分为_____。

A. 有边界电子海图

B. 无边界电子海图

C. A、B都是

电子海图按制作方式可分为_____。

A. 矢量化海图

B. 光栅扫描海图

C. A、B都是

下列关于电子海图显示与信息系统的优点，不正确的说法是_____。

A. ECDIS不能自动完成海图作业

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. 测深精度；II. 海图比例尺；III. 出版日期；IV. 航标位置；V. 资料来源。

A. I~V

关于电子海图显示与信息系统的的功能，下列说法不正确的是_____。

C. ECDIS能够记录每隔2n mile的船位、航速

目前，英版光栅海图通常都通过_____加以改正。

A. 周版纸质航海通告手动

B. 软盘版航海通告自动

C. 光盘版航海通告自动

D. B+C

电子海图显示与信息系统的的功能包括_____。

I. 航线设计；II. 定位及导航；III. 航海信息咨询；IV. 雷达图像显示；V. 航行记录。

B. I~V

电子海图显示与信息系统的的功能包括_____。

I. 海图显示；II. 海图作业；III. 海图改正；IV. 雷达图像显示；V. 航行记录。

D. I~V

在电子海图显示与信息系统中，关于海图显示，下列说法错误的是_____。

B. 不能隐去本船在特定航行条件下不需要的信息

在电子海图显示与信息系统中，海图显示方式有_____。

D. 以上都是

要了解某张海图是否改正到最新时可查阅_____。

A. 英版航海通告累积表

下列那种通告海图代商店负责改正_____。

A. 永久性通告

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。

B. I~IV

下列关于电子海图显示与信息系统的优点，不正确的说法是_____。

C. ECDIS不能提供航路指南的资料

第二章

推算船位的起始点_____。

A. 通常采用标准船位

B. 可根据当时定位条件确定

C. 必须是准确的观测船位

D. 以上都对

海图作业标注时，计划航线上都应标注_____。

I. 计划航迹向；II. 真航向；III. 罗航向；IV. 罗经差。

B. I, III, IV

海图作业规则规定，可中止航迹推算的水域和情况是_____。

I. 狭窄水道；II. 频繁使用车、舵时；III. 来往船舶较多时；IV. 大洋航行时。

A. I, II

海图作业规则规定，某航次的海图作业必须保留到_____方可擦去。

- A. 船舶抵达目的港时
- B. 本航次结束时
- C. 海事调查和处理结束时
- D. B或C

海图作业规则要求，船舶航行中决定风流压差值的采用或改变是_____。

C. 船长

海图作业试行规则规定，航行中驾驶员应对所采用的风流压差值不断进行测校，发现变化较大时，应及时_____。

D. 报告船长

航迹绘算法与航迹计算法比较_____。

A. 航迹绘算法简单直观，是航迹推算的主要方法

- B. 航迹绘算法求得的船位精度比航迹计算法高
- C. 航迹绘算法可在任何情况下使用
- D. A、B、C都对

航迹推算是_____。

- A. 天文定位和无线电航仪器定位的基础
- B. 驾驶员在任何条件下，任何时刻求取船位的基本方法
- C. 驾驶员了解船舶在海上运动轨迹的基本方法

D. A、B、C都是

航迹推算一般应在_____立即开始。

D. 出引航水域定速并测得船位后

航迹推算在_____情况下可以暂时中止？

B. 航经狭水道和渔区

根据我国海图规则的要求，_____船位差，必须进行过分析，作出记录。

C. 接近沿岸的第一个

- D. 每天0800的

航迹推算中，在推算船位附近应标注_____。

- I. 航迹向；II. 计程仪读数；III. 推算船位；IV. 时间。

C. II, IV

依《海图作业试行规则》的要求，一般情况下推算船位_____。

B. 在远离海岸地区航行，每二或四小时推算一次

我国海图作业规则规定，海图作业时，应在计划航线（推算航线）上标注_____。

- I. 计划(推算)航迹向；II. 罗航向；III. 罗经差；IV. 风流压差；V. 船位差；VI. 风流资料。

B. I~IV

我国海图作业规则规定，航行中风流压差的采用和改变应由_____决定。

A. 船长

- B. 驾驶员
- C. 值班驾驶员
- D. A或C

现实情况下_____。

- A. 在GPS定位条件好的海域可以不进行航迹推算
- B. 在GPS定位条件差的海域进行航迹推算
- C. 在整个航行过程中，航迹推算应连续不断，不得无故中断**
- D. A和B 都对

在海图作业规则中，可以暂时中断航迹推算的水域和情况是_____。

- A. 通过狭水道且沿岸有陆标可供定位时

B. 在频繁使用车舵的情况下

C. A、B都对

D. A、B都不对

定位后应在航海日志上填写_____。

B. 观测的原始数据及有关改正量

海图作业规则规定，船舶远离海岸航行，正常情况下每昼夜至少应有_____个天测船位。

C. 3

海图作业规则规定，船舶在沿岸开阔水域航行，一般情况下只应_____绘算一次推算船位。

D. 2~4h

海图作业规则规定，船舶在沿岸水流影响显著的海区航行，应每隔_____绘算一次推算船位。

C. 1h

海图作业规则规定，船速15kn以下的船舶沿岸航行，至少应每隔_____观测一次船位。

B. 0.5h

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

航迹推算在航行过程中_____。

A. 在由GPS或陆标定位的水域可以中断

B. 在狭水道可以中断，但应将中止点和复始点在海图上画出并计入航海日志

C. 不得无故中断

D. B和C均正确

第二节

航向正东，受北风、北流影响，则风压差 α 和流压差 β 为_____。

C. $\alpha > 0, \beta < 0$

计划航线或推算航迹_____。

D. 不是船位线也不是位置线

影响风压差角大小的因素，除船体形状外，还取决于_____。

D. 风速、风舷角和航速

在航迹推算中，风流压差小于多少时可不予考虑_____。

B. 1°

产生推算航程误差的主要原因是_____。

A. 计程仪改正率的误差

B. 风压差与实际不符

C. 水流要素估计不准

D. A、C都对

产生推算航向误差的主要原因是_____。

A. 罗经差的误差

B. 操舵不稳

C. 风流压差与实际不符

D. A、B、C都对

船舶真航向 330° ，航行中受NE风，NE流的影响，风流合压差应为_____。

A. 零

B. 正值

C. 负值

D. A、B、C 都可能

船舶真航向 030° ，航行中受SE风和SE流的影响，则风流压差为_____。

- A. 零
- B. 正
- C. 负
- D. A、B、C都可能

有流无风情况下的航迹绘算，水流三角形由以下矢量线组成_____。

I. 计划航线或推算航迹线； II. 真航向线； III. 水流矢量； IV. 流压差。

- C. I, II, III

有风无流情况下的航迹推算，一般做法是_____。

- A. 电磁计程仪航程在风中航迹线上截取
- B. 水压计程仪航程在风中航迹线上截取
- C. 多普勒计程仪航程在风中航迹线上截取
- D. 以上都对

风流合压差符号的确定原则是_____。

- C. 船偏在航向线的右面为(+)

风流中航行，求推算船位(EP)，一般计程仪航程(S_L)应在_____上量取。

- B. 风中航迹线上

以下哪种方法可测定风压差_____。

- A. 尾迹流法
- B. 连续实测船位法
- C. 雷达观测法
- D. 以上都对

有流无风情况下的航迹推算，以下正确的是_____。

- C. 通过作水流三角形绘算

尾迹流法测定的是_____。

- A. 风压差

航向正东，受北风、南流影响，则风压差 α 和流压差 β 为_____。

- A. $\alpha > 0, \beta > 0$

航向正东，受南风、北流影响，则风压差 α 和流压差 β 为_____。

- B. $\alpha < 0, \beta < 0$

航向正东，受南风、南流影响，则风压差 α 和流压差 β 为_____。

- D. $\alpha < 0, \beta > 0$

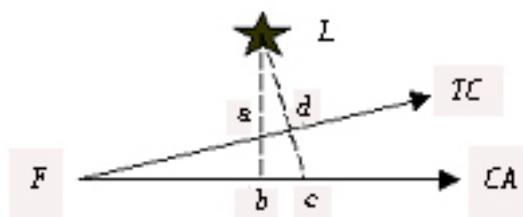
绝对计程仪航程应在_____上截取。

- D. 计划航线或推算航迹线。

某船计程仪航速10节，推算航程100海里，若有风有流情况下航行，其推算船位的精度为_____。

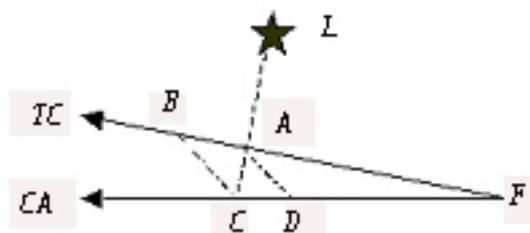
- B. $5' \sim 8'$

某轮在有风流的水域航行，如图所示，灯塔L正横时的推算船位是_____。



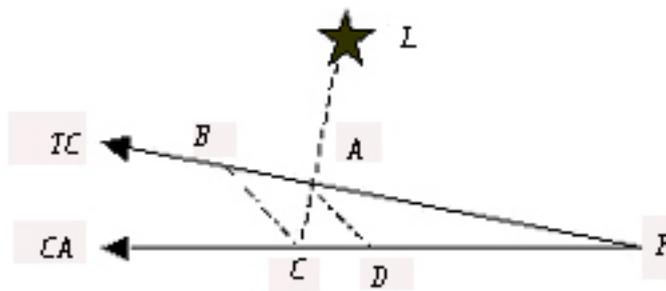
- C. c

某轮在有流无风的水域航行，流向东南，如图所示。灯塔正横时绝对计程仪航程为_____。



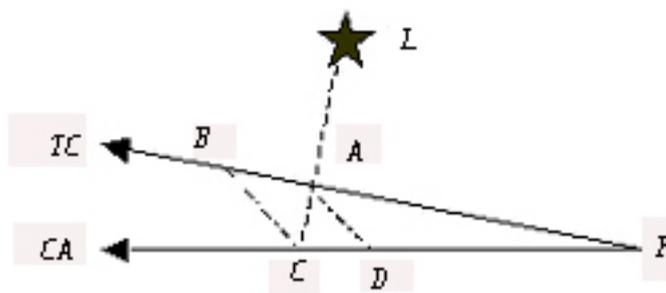
C. FC

某轮在有流无风的水域航行，流向东南，如图所示。灯塔正横时流程为_____。



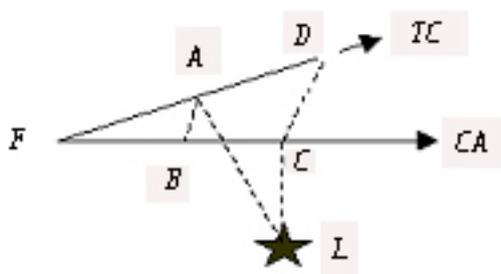
A. BC

某轮在有流无风的水域航行，流向东南，如图所示。灯塔正横时相对计程仪航程为_____。



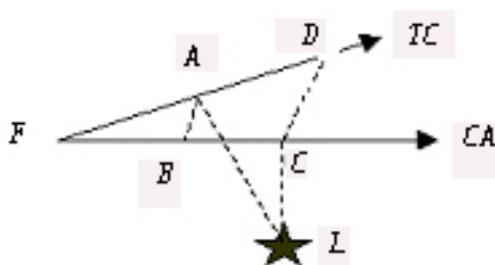
B. FB

某轮在有流无风的水域航行，流向西南，如图所示，灯塔L最近时的绝对计程仪航程为_____。



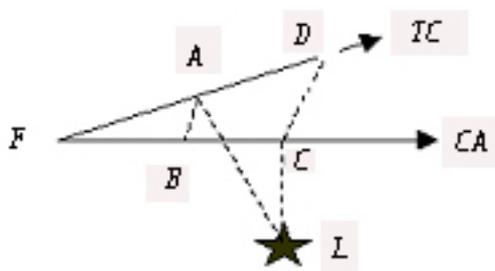
C. FC

某轮在有流无风的水域航行，流向西南，如图所示，灯塔L最近时的流程为_____。



B. DC

某轮在有流无风的水域航行，流向西南，如图所示，灯塔L最近时的相对计程仪航程为_____。



D. FD

船舶在有流无风情况下航行，以下哪种说法正确_____。

B. 船舶顺水漂移，方向等于流向，速度等于流速

风压差小于 $10^{\circ}\sim 15^{\circ}$ 时与船速 V_L _____。

D. 平方成反比

船舶航行时测得的风是_____。

A. 视风

船舶在风中航行，受风影响向下风漂移的速度_____、方向_____。

C. 小于风速；不一定与风向平行

船舶在航行中测到的风是_____，它的方向是指它的_____。

B. 视风；来向

从已知船位，根据计程仪航程在计划航线上截取的船位称为_____。

A. 积算船位

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_____。

B. 推算船位

当风压差小于 $10^{\circ}\sim 15^{\circ}$ 时，风压差与风舷角 $Q_{\#}$ _____。

C. 的正弦成正比

风压差的大小_____。

B. 与风舷角有关，风舷角 90° 时最大

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~IV

下列哪些因素能影响风压差的大小_____。

I. 潮流； II. 航速； III. 受风面积； IV. 干舷高度； V. 吃水。

A. II~V

风压差的大小与船速和风速有关，下列说法正确的是_____。

D. 风压差与航速的平方成反比，与风速的平方成正比

风压差可_____。

D. B 和C 都对

以下哪种流的流向和流速最难以掌握_____。

A. 风生流

风压差系数K值应由_____。

D. 测定风压差20~30次后, 根据风压差公式反推出其平均值
_____最好采用绘画概率航迹区的海图作业方法?

D. A+B

风压差小于 $10^{\circ} \sim 15^{\circ}$ 时与风速 V_w _____。

C. 平方成正比

风中航迹推算中, 所考虑的风指的是_____。

D. 视风

关于水流, 以下正确的是_____。

D. B、C都对

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_____。

D. 航向、 航程和风流资料

计算风压差的公式: $\alpha^{\circ} = K^{\circ} \left(\frac{V_w}{V_L} \right)^2 \sin Q_w$ 适用于_____。

D. $\alpha < 10^{\circ} \sim 15^{\circ}$ 时

计算风压差公式: $\alpha^{\circ} = K^{\circ} \left(\frac{V_w}{V_L} \right)^{1.4} (\sin Q_w + 0.15 \sin 2Q_w)$ 适用于_____。

A. $\alpha \leq 10^{\circ}$ 时

B. $10^{\circ} < \alpha < 15^{\circ}$ 时

C. $\alpha \geq 15^{\circ}$ 时

D. 以上都对

某船真航向 090° , 海区内NW风转N风, 风力不变, 则船舶风压差_____。

B. 变大

某船真航向 090° , 海区内N风转NW风, 风力不变, 则船舶风压差_____。

A. 变小

某船真航向 225° , 当时海区有西风, 则风舷角为_____。

A. 45° 右

某船真航向为 000° , 海区内北风6级, 则风舷角为_____。

A. 0°

B. 180°

C. 无法确定

D. 以上都不对

偏荡可能使风压差_____。

C. 有时增大有时减小

确定风压差正负的方法是_____。

C. 左舷受风为正, 右舷受风为负

风压差系数是如何求得的_____。

B. 多次测定风压差后反推而得

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 $1^{\circ} W$, 某右舷物标正横时的陀螺罗经方位是_____。

C. 311°

某船真航向 090° , 船速10kn; 流向正北, 流速4kn。则该轮的航迹向为_____。

B. 068°

某船真航向 090° ，船速 10kn ；流向正南，流速 4kn 。则该轮的航迹向为_____。

A. 112°

某船真航向 125° ，海区内SW风7级，风压差取 3° ，则船舶航行在_____线上。

B. 122°

某船真航向 125° ，海区内北风7级，风压差取 3° ，则船舶航行在_____线上。

C. 128°

某轮 $0600 L_1=0' .0$ ，船速 10kn ，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_____。

B. 47n mile

某轮 1000 测得A灯塔罗方位 $CB_1=304^{\circ} .0$ ， 1040 测得该灯塔罗方位 $CB_2=008^{\circ} .0$ ， 1100 测得该灯塔罗方位 $CB_3=038^{\circ} .0$ (罗经差为零)，经绘算求得实际航迹向CG为_____。

A. 262°

某轮计划航迹向 092° ，航区内N流，流压差 3° ，N风5级，取风压差 2° ，在船的左前方有一小岛，则到该岛的正横方位是_____。

C. 003°

某轮计划航迹向 100° ，预取风流压差 -10° ，则该轮右正横的真方位为_____。

B. 200°

某轮计划航向 005° ，当地磁差 $13^{\circ} E$ ，自差 $4^{\circ} W$ ，NE风7级，风压差取 5° 。则应驶罗航向_____。

B. 001°

某轮计划航向 120° ，船速 15kn ，流向 060° ，流速 3kn 。则该轮应驶的真航向为_____。

C. 130°

某轮计划航向 120° ，船速 15kn ，流向正南，流速 3kn 。则该轮应驶的真航向为_____。

D. 110°

评定推算船位精度的最佳图形是_____。

C. 船位误差椭圆

某轮计划航向 215° ，海区内S风5级，风压差取 5° ，该轮陀螺罗经差 $1^{\circ} W$ ，某左舷物标正横时的陀螺罗经方位是_____。

B. 121°

某船计划航迹向 090° ，船速 10kn ；流向正北，流速 4kn 。则该轮应驶的真航向为_____。

C. 114°

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 $1^{\circ} W$ ，某左舷物标正横时的陀螺罗经方位是_____。

D. 131°

某轮计划航向 236° ，北风5级，风压差 2° ，磁差 $9^{\circ} E$ ，自差 $1^{\circ} W$ ，求该轮的罗航向_____。

A. 230°

某轮罗航向 045° ，罗经差 $2^{\circ} E$ ，南风7级，风压差取 7° ，则某左舷物标最近时的罗方位是_____。

B. 308°

某轮罗航向 045° ，罗经差 $2^{\circ} E$ ，南风7级，风压差取 7° ，则某右舷物标最近时的罗方位是_____。

C. 128°

某轮罗航向 045° ，罗经差 $2^{\circ} E$ ，南风7级，风压差取 7° ，则某右舷物标最近时的真方位是_____。

D. 130°

某轮罗航向 045° ，罗经差 $2^{\circ} E$ ，南风7级，风压差取 7° ，则某左舷物标最近时的真方位是_____。

A. 310°

某轮满载，船速 14kn ，计划航向 002° ，当时NE风6级， α 取 2° ，问采取什么罗航向才能使船舶航行在计划航线上(罗经差为 -1°)_____。

D. 005°

某轮真航向 120° ，船速 15kn ，流向 060° ，流速 3kn 。则该轮航迹向为_____。

B. 111°

某轮真航向 120° ，船速 15kn ，流向正南，流速 3kn 。则该轮航迹向为_____。

。

A. 129°

某轮真航向 178° ，东风，风压差 3° ，东流，流压差 5° ，求该轮的航迹向_____。

A. 176°

若航向误差为 1° ，当航行 50n mile 后船位偏移量为_____。

A. 0.87n mile

无风流影响时，推算航行 100n mile ，则推算航程误差为_____。

C. 1n mile

某轮计划航向 215° ，海区内S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°

已知真航向求推算航迹向的航迹推算中，要求已知_____。

I. 真航向；II. 计程仪航程；III. 推算船位；IV. 风流要素。

C. I, II, IV

在风流很小的情况下，航向误差是引起推算船位（DR）误差的主要要素之一，若航向存在 2° 误差，当航行 100n mile 后，船位左右偏移量约为_____。

B. 3.5n mile

为提高推算船位的精度应_____。

A. 正确预配风流压差

B. 提高操舵技术

C. 尽量缩短推算时间

D. A+B+C

无风流情况下推算船位误差圆的半径一般为推算航程的_____。

A. 2%

无风流情况下，以下正确的是_____。

A. $CA = TC = GC + \Delta G = CC + \Delta C$

B. $CG = TC = GC + \Delta G = CC + \Delta C$

C. 以上都对

D. 以上都不对

研究推算船位误差的目的是_____。

A. 寻求提高推算船位精度的措施

B. 确定推算船位误差范围，做到航行时胸中有数和保证航行安全

C. 提高估计风流压差的精度

D. A和B都对

一般认为推算航程 100n mile ，在无风流中航行推算船位误差为 2n mile ，如果推算航程为 1000n mile 时，则推算船位均方误差应为_____。

C. 小于 20n mile

以下说法正确的是_____。

A. 无风流时，相对计程仪航程应在计划航线上截取

B. 无风流时，绝对计程仪航程应在计划航线上截取

C. 无风流时，相对计程仪航程应在真航向线上截取

D. 以上都对

因推算航向误差引起的船位误差，在无风流情况约为推算航程的_____。

B. 1.7%

有风有流航行时，流压差角是_____。

- A. 航向线与风中航迹向的夹角
- B. 风中航迹线与推算航迹线的夹角
- C. 航向线与推算航迹线的夹角
- D. A 或B

有流无风中航行，求取推算船位时，相对计程仪航程应在_____截取。

- A. 航向线上
- B. 流中航迹线上
- C. 计划航迹线上
- D. A和B均可

在多航向航迹推算中，最终的推算船位误差圆半径M与各单航向推算船位误差圆半径： M_1 、 M_2 、 M_3 ……的关系为_____。

C. $M = (M_1^2 + M_2^2 + M_3^2 + \dots)^{1/2}$

在航迹绘算中，已知计划航向、船速和风流资料，求真航向时应该采用_____的作图方式。

B. 先流后风

某船真航向 080° ，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等于_____。

D. 280°

已知计划航向求取船舶应驶的真航向的航迹推算中，要求已知_____。

I. 推算船位；II. 计程仪航速；III. 计划航向；IV. 风流要素。

D. II, III, IV

某船计划航迹向 090° ，船速10kn；流向正南，流速4kn。则该轮应驶的真航向为_____。

D. 066°

在无风流情况下，绘画在海图上的航线航向的均方误差 m_e 为_____。

(m_e 为读取罗经航向的均方误差 $m_{\Delta C}$ 为选定罗经差的均方误差
 m_k 为操舵不稳产生的航向均方误差 m_b 为作图的航向均方误差)

D. $\pm (m_e^2 + m_{\Delta C}^2 + m_k^2 + m_b^2)^{1/2}$

在无风流情况下船位在或然航迹区的概率为_____。

D. 63.2%~68.3%

在无风流情况下，以下关于推算航程的说法正确的是_____。

- A. 推算航程 $S_e =$ 计程仪航程 S_L
- B. $S_L = (L_2 - L_1) \times (1 + \Delta L)$
- C. 以上都对
- D. 以上都不对

在无风无流情况下，关于推算航程以下正确的是_____。

A. 推算航程 $S_G =$ 计程仪航程 S_L

在有风无流下推算，如风压差是由实测求得的，则可以认为船位均方误差约是推算航程的_____。

C. $\pm 3\%$

船速10kn，计划航迹向 060° ，流向 015° ，流速5kn，则其真航向、推算航速为_____。

B. $TC081^\circ$ ， $V13kn$

轮计划航线 102° ，南流流压差 2° ，北风风压差 3° ，在左前方有一小岛，则该岛的正横方位为_____。

B. 007°

某船船速10kn，真航向 030° ，在流向NE，流速2kn的海区航行，当时受NW风5级(α 取 3°)的影响，其航迹向、推算

航速为_____。

A. $035^{\circ} / 12\text{kn}$

某船船速12kn，计划航迹向 090° ，航区内受NE风6级(α 取 4°)，NE流4kn的影响，考虑上述情况后应采用的真航向和推算航速是_____。

B. 100° ，14.5kn

某船船速16节，计划航线 005° ，当时受NE风影响， α 取 2° ，问如果 $\Delta C = +2^{\circ}$ ，则应采用什么罗航向才能使船舶航行在计划航线上_____。

C. 005°

某船计程仪航速10kn，推算航程100n mile，在有流无风的情况下航行，其推算船位的精度为_____。

A. $4' .5 \sim 7' .3$

确定风流压差正负的方法是_____。

A. 风中航迹线偏在航向线的右面为负

B. 风中航迹线偏在航向线的左面为正

C. 按风压差与流压差的代数和决定

D. A、B、C都不对

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

第三节

某轮罗航向 005° ，航行中测得某物标最小距离时的罗方位为 280° ，则风流合压差等于_____。

D. $+5^{\circ}$

某轮计划航向 045° ，驶真航向 045° ，连续定位法实测航迹向 050° ，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. $+5^{\circ}$ ， 040°

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 030° ，罗经航向 210° ，磁差 2° E，自差 5° W，则实测风流压差为_____。

A. -3°

B. $+3^{\circ}$

C. 0°

D. 无法确定

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 030° ，罗经航向 210° ，磁差 1° W，自差 2° W，则实测风流压差为_____。

A. -3°

B. $+3^{\circ}$

C. 0°

D. 无法确定

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 030° ，罗经航向 210° ，磁差 2° E，自差 1° E，则实测风流压差为_____。

A. -3°

B. $+3^{\circ}$

C. 0°

D. 无法确定

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 030° ，罗经航向 030° ，磁差 5° E，自差 2° W，则实测风流压差为_____。

A. -3°

B. $+3^{\circ}$

C. 0°

D. 无法确定

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 030° ，罗经航向 030° ，磁差 2° E，自差 5° W，则实测风流压差为_____。

A. -3°

B. $+3^\circ$

C. 0°

D. 无法确定

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 030° ，罗经航向 030° ，磁差 $1^\circ W$ ，自差 $2^\circ W$ ，则实测风流压差为_____。

A. -3°

B. $+3^\circ$

C. 0°

D. 无法确定

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 030° ，罗经航向 030° ，磁差 $2^\circ E$ ，自差 $1^\circ E$ ，则实测风流压差为_____。

A. -3°

B. $+3^\circ$

C. 0°

D. 无法确定

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 180° ，罗经航向 357° ，罗经差 -2° ，则风流压差为_____。

D. $+5^\circ$

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 180° ，陀螺罗经航向 002° ，陀螺罗经差 -2° ，则风流压差为_____。

C. 0°

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 180° ，陀螺罗经航向 005° ，陀螺罗经差 -2° ，则风流压差为_____。

C. -3°

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 268° ，陀螺罗经航向 269° ，陀螺罗经差 -2° ，则风流压差为_____。

D. $+1^\circ$

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 358° ，罗航向 003° ，罗经差 -2° ，则风流压差为_____。

A. -3°

用雷达观测法测定风流合压差时，风流压差为_____和_____的夹角。

C. 船首线；电子方位线

航海上常用的求风流合压差的方法有_____。

A. 物标的最小距离方位与正横方位差法

B. 单物标三方位求航迹向法

C. A和B都是

D. A和B都不是

某轮计划航向 045° ，驶真航向 045° ，连续定位法实测航迹向 040° ，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_____。

D. -5° ， 050°

某轮计划航向 135° ，驶真航向 135° ，连续定位法实测航迹向 140° ，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_____。

B. $+5^\circ$ ， 130°

某轮计划航向 135° ，驶真航向 135° ，连续定位法实测航迹向 130° ，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_____。

C. -5° ， 140°

某轮计划航向 225° ，驶真航向 225° ，连续定位法实测航迹向 220° ，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_____。

D. -5° ， 230°

某轮计划航向 225° ，驶真航向 225° ，连续定位法实测航迹向 230° ，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°

用叠标导航法测定风流合压差时，应操纵船舶沿着叠标线航行，此时叠标线的方向就是_____。

B. 实测航迹向

某轮计划航向 315° ，驶真航向 315° ，连续定位法实测航迹向 310° ，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_____。

C. -5° ， 320°

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

利用单物标三方位测定风流合压差时，通过作图可求得_____。

C. 航迹线平行线

利用单物标三方位求风流压差时_____。

A. 必须知道物标的位置才能求风流压差

B. 即使物标的位置不知道也能求风流压差

C. 物标位置的正确度直接影响风流压差的正确度

D. A, C都对

以下能测出风压差而不能用于测定风流合压差的方法为_____。

D. 尾迹流法

在有风流情况下，物标最小距离方位与物标正横方位之差值，恰好是_____。

A. 风压差

B. 流压差

C. 风流合压差

D. 以上三者都不是

某轮TC 275° ，测得右舷某一小岛的最小距离的陀螺方位GB 006° ， $\Delta G=1^\circ E$ ，则风流合压差 γ 为_____。

A. $+2^\circ$

雷达观测法求风流压时，如雷达机械方位线与物标A的连续轨迹平行，与船首的夹角为自船首向右 4° ，罗经差为 $2^\circ E$ ，则风流合压差为_____。

B. $+4^\circ$

某轮计划航向 315° ，驶真航向 315° ，连续定位法实测航迹向 320° ，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_____。

B. $+5^\circ$ ， 310°

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° ，罗经差 $2^\circ W$ ，则实测风流压差为_____。

D. -3°

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 $2^\circ E$ ，则实测风流压差为_____。

B. -3°

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 123° ，陀螺差 $2^\circ W$ ，则实测风流压差为_____。

A. $+3^\circ$

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 123° ，陀螺差 $2^\circ E$ ，则实测风流压差为_____。

A. $+3^\circ$

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 $2^\circ W$ ，则实测风流压差为_____。

B. -3°

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 $2^\circ E$ ，则实测风流压差为_____。

B. -3°

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 303° ，陀螺差 2° W，则实测风流压差为_____。

A. $+3^{\circ}$

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 303° ，陀螺差 2° E，则实测风流压差为_____。

A. $+3^{\circ}$

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 117° ，陀螺差 2° W，则实测风流压差为_____。

D. -5°

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_____。

D. -5°

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 127° ，陀螺差 2° W，则实测风流压差为_____。

C. $+5^{\circ}$

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 123° ，陀螺差 2° E，则实测风流压差为_____。

C. $+5^{\circ}$

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 297° ，陀螺差 2° W，则实测风流压差为_____。

D. -5°

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_____。

D. -5°

某轮沿某叠标线航行，叠标方位为 030° ，罗经航向 210° ，磁差 5° E，自差 2° W，则实测风流压差为_____。

A. -3°

B. $+3^{\circ}$

C. 0°

D. 无法确定

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_____。

B. -5°

雷达观测法求风流压时，如雷达机械方位线与物标A的连续轨迹平行，与船首的夹角为自船首向左 4° ，罗经差为 2° E，则风流合压差为_____。

D. -4°

某船用雷达导航，采用首向上显示方式，航行过程中用电子方位线测定左前方一固定物标的尾迹，其方向数值比船首向大 2° ，则风流合压差为_____。

B. $+2^{\circ}$

某船用雷达导航，采用首向上显示方式，航行过程中用电子方位线测定左前方一固定物标的尾迹，其方向数值比船首向小 2° ，则风流合压差为_____。

A. -2°

某船用雷达导航，采用首向上显示方式，航行过程中用电子方位线测定左前方一固定物标的尾迹，其方与船首向平行，则风流合压差为_____。

C. 0°

某轮计划航向 045° ，修正风流压差 -5° ，航行接近某小岛开启雷达连续观测该岛的陀罗方位和距离，从中找出离该岛最近时的陀罗方位 323° （陀罗差为 2° E），则实际的风流压差为_____。

A. $+5^\circ$

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 307° ，陀螺差 2° W，则实测风流压差为_____。

C. $+5^\circ$

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 5° ，罗经差 2° E，则实测风流压差为_____。

A. $+5^\circ$

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 303° ，陀螺差 2° E，则实测风流压差为_____。

C. $+5^\circ$

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_____。

C. $+3^\circ$

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° ，罗经差 2° E，则实测风流压差为_____。

D. -3°

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 5° ，罗经差 2° W，则实测风流压差为_____。

A. $+5^\circ$

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° W，则实测风流压差为_____。

B. -5°

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° W，则实测风流压差为_____。

C. $+3^\circ$

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 117° ，陀螺差 2° W，则实测风流压差为_____。

B. -3°

某轮罗航向 286° ，用雷达测右舷物标最小距离罗方位为 026° ，罗经差为 -1° ，则航迹向为_____。

A. 295°

第四节

A轮与B轮同在一条经线上，A轮在赤道，速度 15kn ，B轮在 30° N，速度 20kn ，同时向东航行一天后，则B轮与A轮的经差 $\Delta \lambda_{BA}$ 是_____。

B. $3^\circ .2$ E

关于中分纬度算法的适用范围，下列哪个说法是错误的_____。

D. 中分纬度算法适用于船舶跨赤道航行

关于墨卡托算法的适用范围，下列哪个说法是错误的_____。

B. 墨卡托算法不适用于船舶在南北方向航行

船舶根据墨卡托和平均纬度两种算法求出的经差与纬差，下列哪个说法是正确的_____。

B. 根据墨卡托算法求出的经差精度高

关于东西距，下列哪种说法是错误的_____。

D. 在任意纬度圈上，两点间的东西距在数值上大于经差

A轮位于 60°S ， 140°W ，B轮位于 60°S ， 160°W ，两船同时以 15kn 的航速向真北航行，10天后两船相距_____。

A. 1200n mile

A轮与B轮同在一条经线上，A轮在赤道，B轮在 60° S，同时向西航行 300 海里后，则A轮与B轮的经差 $\Delta \lambda_{AB}$ 是_____。

B. $5^{\circ} E$

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_____。

D. 913.6 n mile

A轮与B轮同在一条经线上, A轮在 $30^{\circ} S$, B轮在 $60^{\circ} N$, 同时向西航行300n mile后, 则A轮与B轮的经差 $\Delta \lambda_{AB}$ 是_____。

D. $4^{\circ} .2 E$

在地球圆球体上, 同一半球不同纬度的两点间的中分纬度长度_____。

A. 略大于两点的平均纬度

A轮与B轮同在一条经线上, A轮在 $60^{\circ} N$, 速度15kn, B轮在 $30^{\circ} N$, 速度20kn, 同时向东航行一天后, 则B轮与A轮的经差 $\Delta \lambda_{BA}$ 是_____。

C. $2^{\circ} .8W$

某船拟由 ($42^{\circ} N, 140^{\circ} E$) 驶往 ($40^{\circ} N, 120^{\circ} E$), 则恒向线航向为_____。

C. $262^{\circ} .5$

两船同在 $23^{\circ} N$ 相距420n mile, 如它们以同速向北航行1927n mile后, 两船相距_____。

A. 261n mile

两船同在赤道上相距300n mile, 如它们以同速向南航行1800n mile后, 两船相距_____。

B. 260n mile

两船同在 $50^{\circ} S$ 相距100n mile, 如它们以同速向北航行2100n mile后, 两船相距_____。

B. 150.3n mile

两船同在 $45^{\circ} N$ 纬线上, 相距312n mile, 若它们同时以相同速度向南航行1200n mile后, 则两船距离为_____。

B. 400n mile

航迹计算法是_____。

A. 恒向线航法

B. 在已知航迹推算起始点 (φ_1, λ_1) 和航向C、航程S时, 利用数学计算求推算船位 (φ_2, λ_2) 的方法

C. A和B都对

D. A和B都不对

A轮与B轮同在一条经线上, A轮在赤道, B轮在 $60^{\circ} N$, 同时向西航行300海里后, 则B轮与A轮的经差 $\Delta \lambda_{BA}$ 是_____。

A. $5^{\circ} W$

航迹计算的几种方法中, _____的求取公式相同。

B. 纬差

航迹算法主要适用于_____。

A. 海区海图比例尺小, 为了提高推算精度

B. 渔区航行需频繁转向的场合

C. 现代化导航仪中的航行计算

D. 以上都对

航迹算法主要指_____。

D. 跨赤道航行计算

多航向航迹计算方法适用于_____。

A. 船舶受风流的航迹计算

B. 船舶在狭水道航行中的快速航迹计算

C. 船舶长距离大洋航行的计算

D. 以上都对

航迹计算中, 当在高纬度航行用平均纬度代替中分纬度时, 在中分纬度改正量应是_____。

B. 大于0

将地球作为圆球体时，中分纬度改正量_____。

- A. 等于0
- B. 大于0
- C. 小于0
- D. 以上均可能

除赤道外，两点间的东西距绝对值比两点经差绝对值_____。

- B. 小
- 东西距是_____。
- B. 恒向线航程的东西分量
- 中分纬度是_____。

C. 起航点与到达点子午线之间等纬圈等于东西距的纬度

关于航迹计算中求取纬差的算法，以下说法正确的是_____。

- A. 无论哪种算法，纬差的精度相同
- B. 纬差求取公式是基于地球椭圆体得出，精度较高
- C. 墨卡托航法中的纬差公式精度最高
- D. A、B都对

在用算法求取航向时，其方向的判断是_____。

D. 两点间的纬差和经差，纬差在前经差在后

墨卡托航法最可能出现较大误差是在_____。

C. 高纬度海区

某轮跨越赤道航行，在航迹计算时求经差应采用_____。

- A. 查纬差与东西距表
- B. 中分纬度法
- C. 墨卡托航法
- D. B+C

某轮沿 30° N纬线向东航行，此时不能使用哪种航迹计算方法进行计算_____。

- A. 中分纬度算法
- B. 平均纬度算法
- C. 墨卡托航法
- D. 以上均不适用

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；东西距

同一纬度上两点间的东西距是两点间的_____。

C. 纬度圈弧长

一般情况下，下列航迹计算方法哪种方法精度最高_____。

- A. 利用平均纬度的算法
- B. 利用中分纬度的算法
- C. 墨卡托航法
- D. 以上几种方法适用的场合不同，精度没有可比性

某船位于纬度 38° N，该船向西航行328n mile后与出发点的经差应为_____。

A. $6^{\circ}56' .2W$

关于低纬海区的航迹计算，以下哪种说法正确_____。

- A. 墨卡托航法不适用
- B. 利用平均纬度求经差的算法精度高于利用中分纬度求经差的算法的精度
- C. 利用中分纬度求经差的算法精度高于利用平均纬度求经差的算法的精度

D. A、B都对

某轮沿 60° 北向正西航行，航速15kn，航行48h后的实际船位位于同一时刻推算船位的(无其它误差)_____。

C. 正东约2n mile

某轮从 $(40^\circ \text{ N}, 140^\circ \text{ E})$ 航行到 $(42^\circ \text{ N}, 160^\circ \text{ E})$ ，则应驶的恒向线航向为_____。

A. $082^\circ .5$

某轮从 $(40^\circ \text{ N}, 140^\circ \text{ W})$ 航行到 $(42^\circ \text{ N}, 160^\circ \text{ W})$ ，则应驶的恒向线航向为_____。

D. $277^\circ .5$

某轮从 $(40^\circ \text{ S}, 140^\circ \text{ E})$ 航行到 $(42^\circ \text{ S}, 160^\circ \text{ E})$ ，则应驶的恒向线航向为_____。

B. $097^\circ .5$

某轮从 $(40^\circ \text{ S}, 140^\circ \text{ W})$ 航行到 $(42^\circ \text{ S}, 160^\circ \text{ W})$ ，则应驶的恒向线航向为_____。

C. $262^\circ .5$

某轮起航点 $(30^\circ \text{ S}, 140^\circ \text{ W})$ ，先向东航行300 n mile，后向北航行300n mile，又向西航行300n mile，再向南航行300 n mile。则该轮最后到达点_____。

B. 在起航点之东

某轮起航点 50° N 、 130° E ，航向 150° ，航程400 n mile，到达点经度为_____。

B. $134^\circ 53' .9\text{E}$

某船航速12kn，航向 060° ，航行10h后，其纬度变化为_____。

B. $1^\circ .0$

某轮位于 30° S 的A点，向北航行100n mile到达B点，再向西航行100n mile到达C点，再向南航行100n mile到达D点，则AD与BC的东西距相比_____。

B. $Dep_{AD} < Dep_{BC}$

某轮从 $(40^\circ \text{ N}, 140^\circ \text{ E})$ 航行到 $(42^\circ \text{ N}, 160^\circ \text{ E})$ ，则应驶的恒向线航程为_____。

B. 913.6 n mile

某轮沿赤道向正东航行，航速15kn，航行两天后的实际船位位于同一时刻推算船位的(无其它误差)_____。

A. 正东约3.5n mile

某轮由 $(20^\circ \text{ S}, 100^\circ \text{ E})$ 出发，分别按航向北、东、南、西各航行600n mile，将到达原出发点的_____。

C. 西面

某轮由 $(50^\circ \text{ S}, 179^\circ \text{ W})$ 起航，先向正北、后向正西各航行300 n mile后，到达点经度应为_____。

C. $173^\circ 56' \text{ E}$

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_____。

D. 300n mile

某轮自纬度 30° N ，经度 120° E 出发，依次在真航向 $090^\circ, 000^\circ, 270^\circ, 180^\circ$ 上各航行100n mile后，其到达点_____。

C. 纬度不变，经度改变

某船真航向 283° ，航速17.8节，1158时观测到某灯塔的真方位 $309^\circ .5$ ，在1228时又观测该灯塔的真方位为 328° ，则该灯塔何时正好在该船正横_____。

B. 1258

若已知两船M、N同位于南半球，且N船是在M船正东300n mile处，而已知两船的经差为 10° E ，则两船所在纬度是_____。

A. 同在 60° S 的纬线上

某轮起航点 50° N 、 130° E ，航向 150° ，航程400 n mile，到达点纬度为_____。

A. $44^\circ 13' .6\text{N}$

某轮从 $(00^\circ 00', 100^\circ 20' \text{ E})$ 起航，向北航行1800n mile 后，转向东航行500n mile。则到达点船位是_____。

A. 30° N 、 $109^\circ 57' .4\text{E}$

某船真航向 230° ，航程270n mile，则纬差和东西距为_____。

B. $173' .55\text{S}$ ， $206' .83\text{W}$

某船真航向 000° ，航程255n mile，则纬差和东西距分别为_____。

C. $4^\circ .25\text{N}$ ， $0'$

某船位于 (05° N, 140° E), 真航向180°, 航程400n mile, 则到达点的纬度和东西距分别为_____。

D. 1° .7S, 0

某船位于 (30° N, 140° E), 真航向180°, 航行到 (10° N, 140° E), 则航程和东西距分别为_____。

A. 1200', 0'

某船位于 (42° N, 140° E), 真航向270°, 航程210n mile, 则经差和东西距分别为_____。

D. 4° .7W, 210'

某船位于 (00°, 001° W), 真航向090°, 航程260n mile, 则到达点的经度和东西距分别为_____。

C. 3° .3E, 260'

某船位于 (30° N, 001° W), 真航向090°, 航行到 (30° N, 10° E), 则船舶航程和东西距分别为_____。

A. 571' .6, 571' .6

某轮从 (10° N, 160° E) 航行到 (20° N, 140° E), 则应驶的恒向线航程为_____。

B. 1194 n mile

某轮从 (00°00', 162°50' E) 向北航行1800n mile, 然后转向东航行910n mile, 则到达点的经度为_____。

D. 179°39' .2W

某轮从 (00°, 120° E) 航行到 (20° N, 130° E), 则应驶的恒向线航程为_____。

C. 842.1 n mile

某轮从 (10° 30' N, 115° 30' E) 航行到 (20° 30' N, 130° 30' E), 则应驶的航程为_____。

D. 1054.6 n mile

某轮从 (10° 30' N, 115° 30' E) 航行到 (20° 30' N, 130° 30' E), 则应驶的恒向线航向为_____。

D. 055° .3

某轮从 (10° 30' N, 115° 30' W) 航行到 (20° 30' N, 130° 30' W), 则应驶的恒向线航向为_____。

C. 304° .7

某轮从 (10° 30' S, 115° 30' E) 航行到 (20° 30' S, 130° 30' E), 则应驶的恒向线航向为_____。

A. 124° .7

某轮从 (10° 30' S, 115° 30' W) 航行到 (20° 30' S, 130° 30' W), 则应驶的恒向线航向为_____。

B. 235° .3

某轮从 (30°N, 120°E) 驶往 (20°N, 158°E), 则恒向线航向为_____。

B. 106° .2

若已知两船M、N同位于北半球, 且N船是在M船正西400n mile处, 而已知两船的经差为14°W, 则两船所在纬度是_____。

A. 同在61°33' .8N的纬线上

某轮1200位于 (47° 45' N, 178° 48' W), 航向210°, 航速15kn, 则航行24小时后到达点的船位为_____。

D. 42° 33' .2N, 176° 56' .8E

第五节

陆标定位时, 在有多个物标可供选择的情况下, 应尽量避免选择下列何种位置的物标进行定位_____。

B. 正横后

陆标定位中, 观测简单迅速, 海图作业容易的方法是_____。

D. 方位定位

三标方位定位时出现较大的船位误差三角形时, 利用改变罗经差求船位的方法是建立在_____的基础上。

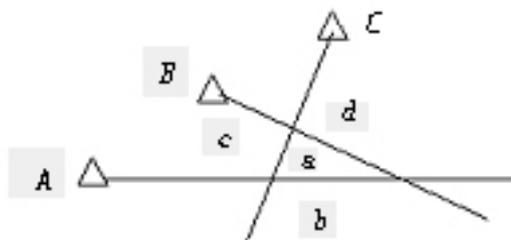
A. 存在系统误差

B. 存在随机误差

C. 观测中出现粗差

D. 以上三者都可能

如图所示, 三陆标方位定位时, 实际船位是在系统误差三角形的_____。



D. d区

三条同一时刻的船位线相交在一点，你认为_____。

D. 其交点是最或是船位

在两条船位线定位时，用船位均方误差四边形来评定定位精度，最好选择_____。

I. 船位线交角比较大时；II. 船位线交角比较小时；III. 位置线误差接近相等时；IV. 位置线误差相差较大时。

B. II, IV

三方位定位时出现较大船位误差三角形，短时间内重复观测定位，三角形变化无规律，则船位误差三角形是由_____引起的。

C. 随机误差

利用罗经进行两方位定位后，应在航海日志中记录_____。

D. 观测时间、两物标的名称、罗方位、罗经差

三方位定位时，为便于船位的确定，一般要求三物标分布范围大于 180° ，下列那种情况满足此要求_____。

D. 三物标既位于正横前后又位于两舷

两方位定位时，需要将罗方位换算成真方位之后才能在海图上进行定位，关于方位线的绘画下列说法正确的是_____。

C. 以物标为基准，按 $TB \pm 180^\circ$ 的方向画出

利用雷达进行方位定位时，若采用首向上显示方式，则物标方位等于_____。

A. 观测数值与航向之和

在大比例尺航海图上所得的船位误差三角形每边都不超过_____可以认为存在合理的随机误差。

C. 5mm

两方位定位时，关于物标的观测顺序，下列那个说法不正确_____。

D. 先测定光灯，后测闪光灯

当由于偶然误差造成一个呈狭长形状的误差三角形时，这时的最或然船位位于三角形_____处。

D. 内最短的一边

方位定位时，下列哪项不是物标选择时应考虑的因素_____。

D. 物标附近有物危险物

夜间利用两方位进行定位时，应先测_____。

A. 闪光灯

夜间利用两方位进行定位时，应先测_____。

B. 弱光灯

两方位定位时，为了提高定位精度，应缩短两次观测的时间间隔，两物标的观测顺序应为_____。

B. 先测方位变化慢的物标，后测方位变化快的物标

船舶抛锚时用两方位定位，为提高定位精度，应先测正横附近的物标，是因为_____。

A. 正横附近物标方位变化快

抛锚时用两方位定位，为提高锚位精度，应在锚落地时_____。

B. 先测船正横方向附近的物标

夜间用灯塔进行方位定位时，应先测_____。

D. 闪光周期长的灯塔

夜间利用灯塔灯光进行方位定位时，应先测_____。

D. 闪光周期长, 首尾线附近的灯塔

三方位定位时, 位置线交角最佳值为_____。

D. 120°

某船在沿岸航行中, 只有一舷有物标可供定位, 这种情况下利用三方位定位, 应选择物标的夹角_____最好。

B. 60°

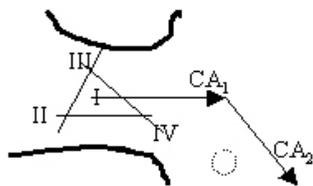
初到一陌生海岸, 识别沿岸物标的基本方法是_____。

D. 以上都是

利用雷达进行方位定位时, 若采用首向上显示方式, 则用机械方位线量取得物标方位是_____。

B. 相对方位

某船拟由CA₁转入CA₂航线, 转向前用三标方位测得大误差三角形(如图), 经分析不能确定大误差三角形的原因, 而新航线右侧有一危险区, 为此, 应将船位定在_____。



B. II位

在已判定误差三角形是由系统误差造成之后, 采用每条方位变化相应角度重新作图, 并将新、老三角形对应顶点相连, 如果三连线相交成一小三角形, 则该三角形是由于下列_____原因造成的。

A. 系统误差未彻底消除

B. 系统误差消除太大而变为反向

C. 较小的偶然误差

D. 以上三者都可能

在已判定误差三角形是由系统误差造成之后, 采用每条方位变化相应角度重新作图。如果新三角形倒置了, 则说明所变角度_____。

D. 角度太大使系统误差变成了反向

在已判定误差三角形是由系统误差造成之后, 采用每条方位变化相应角度重新作图。如果新三角形变大了, 则说明所变角度_____。

B. 增加了方位系统误差

在已判定误差三角形是由系统误差造成之后, 采用每条方位变化相应角度重新作图。如果新三角形变小了, 则说明所变角度_____。

A. 缩小了方位系统误差

在已判定误差三角形是由系统误差造成之后, 采用每条方位变化相应角度重新作图, 并将新、老三角形对应顶点相连, 如果三连线交于一点, 则交点是_____。

A. 去除了系统误差的真实船位

B. 去除了粗差的真实船位

C. 最或是船位

D. 以上三者都可能

将每条方位线变化相应角度再作图, 并将新误差三角形和原误差三角形对应顶点连接求船位, 这种做法是基于原误差三角形是由_____造成的。

C. 系统误差

在等精度观测条件下, 观测船位在船位随机误差三角形_____。

A. 之内

B. 之外

C. 无法确定

D. 以上均错

在等精度的条件下，过船位误差三角形的三个顶点所作的三条反中线的交点是消除了_____的观测船位。

A. 随机误差

在等精度的条件下，过船位误差三角形的三个顶点所作的三条平均方位线的交点是消除了_____的观测船位。

B. 系统误差

如测得三条位置线均为等精度，各有等量同符号的系统误差时，其船位可能在误差三角形的_____。

A. 内心

B. 外心

C. A或B

D. 除A或B外的任意点

用罗经和方位仪进行三方位定位时，罗经差不准确产生的误差属于_____。

A. 系统误差

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. 30

某船夜间航行，海图上在航线右正横附近距本船约7. ' 0处有一灯塔标注，查灯标表得该灯塔的备注栏：W120° ~ 220°（100°），关于该光弧下列说法不正确的是_____。

C. 以灯塔为基准光弧范围是120° ~ 220°

由罗经差的误差形成的三标方位船位的误差三角形，当三标位于同一舷时，实际船位在_____。

C. 三角形之外

最或是船位在随机船位误差三角形之内_____。

D. 以上均对

对于偶然误差三角形，最或然船位应是_____。

C. 三角形反中线交点

造成船位误差三角形的系统误差和偶然误差的影响程度都不能确定时，最或是船位应在三角形的_____。

D. 系统与偶然误差船位连线的中点

形成误差三角形的主要原因是_____。

I. 观测误差；II. 绘画误差；III. 看错物标引起的误差；IV. 罗经差不准确引起的误差。

A. I, II, IV

形成船位误差三角形的主要原因有_____。

I. 观测误差；II. 绘图误差；III. 位置线交角太接近120°；IV. 观测仪器的误差。

C. I, II, IV

在三物标方位定位时，若存在偶然误差，则应将观测船位确定在误差三角形内的_____。

D. 对航行安全最不利的一点

在三方位定位时出现大三角形，经重复观测定位后三角形明显减小，则说明初次定位时存在_____。

A. 粗差

三方位定位中误差三角形如由偶然误差引起，且三边近似相等，则最或然船位在_____。

C. 三角形的中心

在误差三角形较大时，经反复观测，其大小和形状基本相同，则存在_____。

C. 较大的系统误差

在误差三角形较大时，经反复观测方位定位，始终存在大小和形状变化不定的船位误差三角形，则存在_____。

A. 较大的偶然误差

在三方位定位中，船位误差三角形主要是由罗经差的误差引起的，消除了该误差后的观测船位位于误差三角形的_____。

A. 内心

B. 外心

C. 旁心

D. A或C

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. 连续观测船位点沿曲线分布
- C. 所测物标的距离通过或然船位区
- D. A+B+C

陆标方位定位时，有远近不等的数个物标分布在船的周围，在选取物标时应尽量选取_____才能提高定位精度。

A. 离船近些的物标

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_____。

D. 大小视海区而定，但存在误差

一般情况下，在用六分仪测物标垂直角求距离时，如果高程采用英版海图资料（不考虑潮汐），所求距离值与实际值相比_____。

C. 前者小

为提高利用垂直角求物标距离的精度，观测时应选择_____。

I. 在视界范围内的物标；II. 垂直角较大的物标；III. 岸距小的物标。

C. I, II, III

使用六分仪测定已知高度 $H(m)$ 的物标的垂直角 $\alpha(^{\circ})$ ，求距离 $D(n\ mile)$ 的公式是_____。

B. $D=H\div(1852\times\tan\alpha)$

观测物标垂直角求距离的误差欲小于3倍眼高，则应选择_____。

I. 距船近的物标；II. 船到物标距离大大超过物标高度；III. 比较高比较陡的物标；IV. 物标高度与眼高接近。

B. II, III

当用物标垂直角求距离时，使用的航海仪器是_____。

C. 六分仪

当用六分仪测定某物标的垂直角求距离时，采用中版海图高程资料所求得物标距离与采用英版海图的高程资料所求得距离（不考虑潮汐）相比_____。

B. 前者大

在两物标距离定位中，如果物标识别错误，则会出现_____。

- A. 船位沿曲线分布
- B. 船位分布和观测时间间隔不成比例
- C. 位置线不相交
- D. A、B、C都对

在大比例海图上山形等高线_____。

D. 愈密表示山形愈陡峭

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_____。

C. $D=1.856H/\alpha$

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. A+B+C

在英版海图上，用六分仪观测物标的垂直角求距离时，计算所用物标高度应是_____。

B. 海图高程经潮高改正后的高度

识别物标所用的对景图_____。

A. 具有方向性

- B. 有些是实物照片
- C. 有些是绘图
- D. 以上都对

在海图对景图下标有“方位 180° ，14 n mile”，表明对景图上的山形是_____。

B. 从该物标的北方14海里所看到的形状

利用对景图辨认山形时_____。

- A. 从所标的方位和距离上看去，实际山形与对景图很相似
- B. 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
- C. 从不同方位上看去，实际山形与对景图可能变化很大
- D. 以上都对

利用对景图识别物标的对景图可在_____获得。

- A. 航海图
- B. 航路指南
- C. 航路设计图

D. A+B

利用等高线识别物标时，草绘间断线_____。

C. 不说明高程但反映山形，应加以利用

利用船位识别物标的关键是_____。

B. 所用初始船位应正确无误

利用磁罗经进行方位测量时，罗经读数要经过下列哪项修正之后才能在海图上绘画定位_____。

A. 罗经差

航海上常用下列哪种方法测定物标的方位_____。

- A. 利用罗经测定方位
- B. 利用雷达测定方位
- C. 利用六分仪测定方位

D. A+B

下列哪些是航海上常用的陆标识别的方法_____。

I. 利用对景图；II. 利用等高线；III. 船位；IV. 利用已知物标。

D. I, II, III, IV

在陆标定位时，下列识别陆标的方法是否正确_____。

- A. 根据未知物标和已知物标间的相对位置关系识别
- B. 根据准确船位和未知物标间的相对位置关系识别

C. A、B都正确

D. A、B都不正确

利用船位识别物标的方法还可以_____。

- A. 将海图上没有标绘但有导航价值的物标注在海图上
- B. 将正在航行的他船的位置标注在海图上
- C. 将正在锚泊的他船的位置标注在海图上

D. A+C

下列何项足以证明物标的识别错误_____。

- A. 连续观测船位点沿直线分布
- B. 连续观测船位点沿曲线分布**
- C. 所测物标的方位和距离通过或然船位区
- D. A+B+C

陆标定位中，以下物标应首先选用的是_____。

B. 显著岬角

某船夜间航行，航向 002° ，海图上在航线右正横附近距本船约 $7. ' 0$ 处有一灯塔标注，查灯标表得该灯塔的备注

栏： $W220^{\circ} \sim 320^{\circ}$ (100°)，该船驾驶员欲用右舷罗经观测该灯塔却未能找到该灯塔，是因为_____。

D. 本船不在该灯塔的光弧范围内

某船夜间航行，航向 002° ，海图上在航线左正横附近及左前方有标注灯塔的两个小岛，查灯标表得：左正横A岛的灯塔为：F1(2) 6s 10M 备注栏： $W060^{\circ} \sim 150^{\circ}$ (090°)。左前方B灯塔为：F1(2) 5s 13M，则该船驾驶员用罗经_____。

B. 可测B灯塔，无法测A灯塔

两陆标方位定位时，应先测方位变化慢的物标，后测方位变化快的物标，它是建立在_____。

C. 定位时间是以第二次观测时刻为准

两方位定位时，两方位线的交角应_____。

B. 不小于 30° ，不大于 150°

两方位定位时，仅考虑偶然误差的影响，位置线交角 θ 最佳值为_____。

B. 90°

利用A、B两物标方位定位，如果罗经差中存在系统误差，为使船位误差最小，则应_____。

D. 船离AB连线中点的距离等于 $AB/2$

航行中两方位定位时，从船位均方误差公式中知道_____。

A. 位置线交角愈大愈好

B. 船离物标距离愈近愈好

C. 先测船首尾方向物标

D. A, B, C都对

关于二方位定位，以下说法正确的是_____。

C. 定位简单、直观，但不易判定船位的正确性

方位定位时，应先测_____。

A. 接近首尾线的物标

从两物标方位定位的系统误差公式 $\sigma = d_{\text{罗}} / \sin\theta$ 来分析_____。

A. 两条位置线的交角愈小愈好

B. σ 与 θ 成正比

C. 应尽量观测离船较近的物标

D. 以上三个都不对

用测定物标垂直角求水平距离时，应选择何种物标才能提高精度_____。

A. 高度较高而孤立、平坦的物标

B. 高度较高且孤立、陡峭的物标

C. 高度较低且平坦的物标

D. 以上三者均可

某船以恒定的航向和航速航行，利用两相同的物标连续进行定位，如果其中一个物标识别错误，则_____。

A. 观测船位沿直线分布

B. 观测船位沿曲线分布

C. 船位间距离与观测时间间隔不成正比

D. B, C都对

船位差是_____。

A. 推算船位到观测船位的方向和距离

陆标定位中，以下物标应首先选用的是_____。

A. 灯塔

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_____。

C. 应选用离船近些的物标，且夹角适当

某船在航行中用六分仪观测未知高度的物标垂直角 $\alpha = 1^{\circ}.5$ ，用雷达测得船与物标的水平距离是10n mile，则未知物标的高度应为_____。

A. 485(m)

某船在航行中用六分仪观测未知高度的物标垂直角 $\alpha = 45'$ ，用雷达测得船与物标的水平距离是12n mile，则未知物标的高度应为_____。

B. 291m

某船在航行中用六分仪观测已知高度500(m)的物标垂直角 $\alpha = 60'$ ，则船与物标的水平距离 D 为_____。

C. 15.5 n mile

某船在航行中用六分仪观测已知高度150(m)的物标垂直角 $\alpha = 30'$ ，则船与物标的水平距离 D 为_____。

D. 9.3n mile

观测方位时的视线是一条_____。

D. 大圆弧

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. $D > H > e$

在用六分仪测物标垂直角求距离时，如果要得出较准确距离，物标高度应为中版海图上给出的物标高程加上_____。

C. 平均海面高度-当时潮高

在用六分仪测物标垂直角求距离时，如果要得出较准确距离，物标高度应为英版海图上给出的物标高程加上_____。

B. 平均大潮高潮高-当时潮高

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. $< 3e$

从两方位定位的船位均方误差公式中知道_____。

B. 两物标离船的距离愈近愈好

在有流影响海区用方位移线定位时，为减少水流对移线船位精度的影响，应使_____。

A. 第一条方位线与流向平行

同一时刻的推算船位和观测船位之间的差异称为船位差，其_____。

D. 有方向，是同一时刻的推算船位到观测船位的方向

某轮 $TC160^\circ$ ，船速12kn，0800测得某物标 $TB190^\circ$ ，0830又测得同一物标 $TB220^\circ$ ，则该物标的正横距离为_____。

C. $5' . 2$

某轮 $TC220^\circ$ ，船速12kn，0800测得某物标 $TB190^\circ$ ，0820又测得同一物标 $TB160^\circ$ ，则该物标的正横距离为_____。

B. $3' . 5$

某船船速16.5kn，在0253时，观测A灯塔真方位 254° ，0315时船速减到10kn，0339时正横A灯塔，其真方位为 299° ，则其正横距离为_____。(不计风流影响)

B. 10.1n mile

某船 $\Delta L = -6\%$ ，0800时 $L = 100'$ ， $TC = 037^\circ$ ，测得某灯塔真方位 $014^\circ . 5$ ，0830时 $L = 108' . 0$ ，再测得该灯塔 $TB = 352^\circ$ ，风流很小，忽略不计，则该灯塔正横距离等于_____。

B. $5' . 3$

某船 $\Delta L = -6\%$ ，0800时 $L = 100'$ ， $TC = 352^\circ$ ，测得某灯塔真方位 $014^\circ . 5$ ，0830时 $L = 108' . 0$ ，再测得该灯塔 $TB = 037^\circ$ ，风流很小，忽略不计，则该灯塔正横距离等于_____。

B. $5' . 3$

某船 $TC357^\circ$ ，测灯塔A的 $TB23^\circ . 5$ ，半小时后又测得A的 $TB42^\circ$ ，若船速为14kn，则该船与A的正横距离为_____。

B. $7'$

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. $8'$

单一船位线与计划航线的交点应是_____。

A. 观测船位

B. 实际船位

C. 最或是船位

D. 以上三者都不是

转移位置线是_____。

B. 观测位置线按推算航迹向和航程转移后的位置线。

某轮 $TC310^\circ$, 测得某灯塔 $TB283^\circ .5$, 航行 $10n\ mile$ 后, 又测得该灯塔 $TB265^\circ$, 则船与该灯塔正横时距离为_____。

A. $10n\ mile$

在有水流的地区进行方位移线定位时, 为了减少水流造成的误差, 最好选择_____与水流流向平行。

B. 第一方位线

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 $TB220^\circ$, 则船与该灯塔正横时距离为_____。

A. $10n\ mile$

在有风流影响的情况下, 进行移线定位时, 应_____。

A. 在航向线上截取航程, 然后画出转移位置线

B. 两次观测方位的时间间隔不宜过长, 两方位线夹角应接近 90°

C. A 和 B 都对

D. A 和 B 都错

在实际航海中, 移线定位的两条方位线较合适的夹角应为_____。

A. $30^\circ \sim 60^\circ$

在风力很小可忽略不计的情况下, 有准确船位后的单物标方位移线定位可求取_____。

A. 方位线的系统误差。

B. 流向

C. 流速

D. B+C

在单物标方位移线定位中, 为了既减少移线船位的均方误差又实际可行应该_____。

I. 尽量减少观测方位的误差; II. 选择远物标; III. 尽量缩短转移船位线的时间; IV. 两方位船位线夹角接近 90° 。

C. I, III

单物标方位移线定位时, 一般选择物标正横时开始测量第一条方位线, 是因为_____。

B. 物标方位变化快

直线位置线的转移采用_____。

A. 绘画平行线的方式

圆弧形位置线的转移采用_____。

D. 转移圆心的方式

有准确船位后的方位移线定位中, 位置线是_____。

A. 依据时间之比转移

有准确船位后的方位移线定位可以测定_____。

A. 风流和压差

B. 实测航迹线

C. 较准确的移线船位

D. 以上都是

有准确船位后, 再用单物标移线定位, 可求得受风流影响后的观测船位和平均风流合压差值, 这是根据_____原理。

C. 单物标三方位求航迹向

用四点方位法求正横船位, 适用于_____。

C. 无风流影响, 物标距船较近的情况

转移船位线的精度与下列哪些因素有关_____。

A. 转移前船位线的精度

B. 转移过程中推算航迹向的精度

C. 转移过程中推算航程的精度

D. A+B+C

某轮真航向 356° ，罗经差 $+2^\circ$ ，航速 18kn ，风流很小，忽略不计，第一次观测某灯塔的罗方位 039° ， 15min 后刚好左正横灯塔，则该灯塔的正横距离为_____。

B. 5 n mile

某轮计划航向 260° ，陀罗差 -2° ，航速 14kn ，无风流中航行，预计利用航线右前方正横距离为 4n mile 的物标转向，采用正横方位转向，如果用四点方位法来确定转向时机，则应在物标真方位为_____时记录第一次观测时间，第一次观测后_____时间转向。

C. 307° ; 17min

某轮计划航向 160° ，航速 20kn ，无风流中航行，预计利用航线右前方正横距离为 8n mile 的物标转向，采用正横方位转向，如果用四点方位法来确定转向时机，则应在物标真方位为_____时记录第一次观测时间，第一次观测后_____时间转向。

B. 205° ; 24min

某轮计划航向 020° ，航速 15kn ，无风流中航行，预计利用航线左前方正横距离为 5n mile 的物标转向，采用正横方位转向，如果用四点方位法来确定转向时机，则应在物标真方位为_____时记录第一次观测时间，第一次观测后_____时间转向。

A. 335° ; 15min

某轮计划航向 210° ，罗经差 $+1^\circ.5$ ，无风流中航行，预计利用航线左前方正横距离为 5n mile 的物标转向，采用正横方位转向，如果用特殊角法来确定转向时机，则应在物标罗方位为_____时记录第一次观测时间，航行_____后进行第二次观测。

A. 182° ; 6 n mile

某轮计划航向 210° ，罗经差 $+1^\circ.5$ ，无风流中航行，预计利用航线左前方正横距离为 5n mile 的物标转向，采用正横方位转向，如果用特殊角法来确定转向时机，则应在物标罗方位为_____时记录第一次观测时间，物标罗方位为_____时记录第二次观测时间。

A. 182° ; $163^\circ.5$

某轮计划航向 080° ，无风流中航行，预计利用航线右前方正横距离为 6n mile 的物标转向，采用正横方位转向，如果用特殊角法来确定转向时机，则应在物标真方位为_____时记录第一次观测时间，航行_____n mile后进行第二次观测。

B. $106^\circ.5$; 6 n mile

某轮计划航向 080° ，无风流中航行，预计利用航线右前方正横距离为 6n mile 的物标转向，采用物标正横方位转向，如果用特殊角法来确定转向时机，则应在物标真方位为_____时记录第一次观测时间，物标真方位为_____时记录第二次观测时间。

A. $106^\circ.5$; 125°

某轮计划航向 339° ，航速 20kn ，在无风流中航行，船舶右前方航线附近有一物标，第一次观测该物标的罗方位 004° ，罗经差 $+1^\circ.5$ ， 20min 后第二次测得该物标的陀螺方位 $022^\circ.5$ ，则船舶正横该物标的距离是_____。

C. 6.7 n mile

某轮计划航向 220° ，航速 20kn ，在无风流中航行，船舶左前方航线附近有一物标距离 11n mile ，第一次观测该物标的陀螺方位 $195^\circ.5$ ，陀罗差 -2° ， 15min 后第二次测得该物标的陀螺方位 177° ，则船舶正横该物标的距离是_____。

B. 5 n mile

某轮计划航向 180° ，航速 20kn ，在无风流中航行， 0900 观测右前方航线附近某物标的罗方位 137° ，罗经差 -2° ，在海图上量得该物标与航线的最近距离为 5n mile ，则船舶左正横该物标的时间预计是_____。

A. 0915

某轮 $TC265^\circ$ ，测得某灯塔 $TB291^\circ.5$ ，航行 12n mile 后，又测得该灯塔 $TB310^\circ$ ，则船与该灯塔正横时距离为_____。

B. 12n mile

某轮陀螺航向 256° ，陀罗差 -2° ，航速 16kn ，风流很小，忽略不计，第一次观测某灯塔的陀螺方位 301° ， 15min 后刚好左正横灯塔，则该灯塔的正横距离为_____。

D. 4 n mile

以下哪种特殊方位移线定位法能够方便地预测正横距离_____。

C. 特殊角法

某轮眼高18m，罗航向 040° ，罗经差 $+2^\circ$ ，航速20kn，风流很小，忽略不计，某灯塔高80m，第一次观测灯塔的罗方位 355° ，15min后刚好左正横灯塔，则该灯塔的正横距离为_____。

B. 5 n mile

某轮眼高16m，罗航向 060° ，罗经差 -2° ，航速15kn，风流很小，忽略不计，某灯塔高50m，第一次观测灯塔的罗方位 105° ，20min后刚好右正横灯塔，则该灯塔的正横距离为_____。

B. 5 n mile

某船航速12kn，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° ，第二次观测物标M所得方位位置线 P_2 与航向线交成 30° ，且两次观测之间的航程为14n mile，则从第二次观测到船舶与物标M正横的时间为_____。

C. 60min

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° ，第二次观测物标M所得方位位置线 P_2 与航向线交成 30° ，且两次观测之间的航程为14n mile，则第二次观测时船与物标M的距离为_____。

C. 14 n mile

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 30° ，第二次观测物标M所得方位位置线 P_2 与航向线交成 60° ，且两次观测之间的航程为10n mile，则船与物标M正横时的距离为_____。

B. 8.7 n mile

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° ，第二次观测物标M所得方位位置线 P_2 与航向线交成 30° ，且两次观测之间的航程为14n mile，则船与物标M正横时的距离为_____。

A. 7n mile

某轮眼高9m，某灯塔高25m，射程14n mile，罗航向 045° ，该灯塔初见时的罗方位 035° ，风流很小，忽略不计，则该灯塔的正横距离为_____。

A. 2. ' 4

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_____。

C. 094°

某轮罗航向 $CC=184^\circ$ ，测得A灯塔罗方位 $CB=229^\circ$ ($\Delta C=-1^\circ$)，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°

某轮 $TC325^\circ$ ，船速12kn，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_____。

D. 1300; 6n mile

某轮 $TC325^\circ$ ，船速15kn，1200测得某物标 $TB351^\circ .5$ ，1220又测得该物标 $TB010^\circ$ ，则预计正横该物标的时间和距离为_____。

C. 1240; 5n mile

某轮计划航向 280° ，航速18kn，在无风流中航行，0800观测右前方航线附近某物标的陀螺方位 324° ，陀罗差 $+1^\circ$ ，在海图上量得该物标与航线的最近距离为6n mile，则船舶右正横该物标的时间预计是_____。

B. 0820

两物标距离定位时，两圆弧位置线交于两点，其中_____是观测船位。

C. 靠近推算船位的一点

单物标方位距离定位的优点是_____。

D. A+B+C

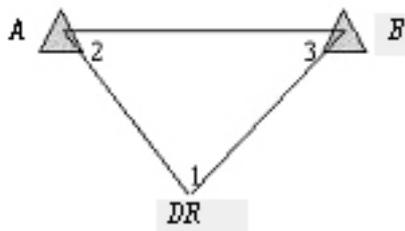
单物标方位距离定位，为了提高定位精度，在物标选取上应注意_____。

C. 选取较近物标进行观测

在下列定位方法中，一般最准确的方法是_____。

B. 两对物标串视定位

用两距离定位时，为提高距离定位的精度，应使位置线交角 θ 接近 90° ，实际工作中判断 θ 角的大小是用(如图)_____。



A. $\angle 1$

某轮通过某水道时，利用左岸仅有的两个方位夹角较小的物标，以两标距离定位，而不用两标方位定位，这是因为_____。

B. 船位均方误差椭圆的短轴分布在水道轴线的垂直方向上

在陆标定位中，为了减少“异时”观测所造成的船位误差，无论是方位定位还是距离定位，在观测顺序上都应遵循_____的原则。

B. 先慢后快

用雷达进行三距离定位时，在雷达屏幕上如何选取三个物标能确保船位在船位误差三角形之内_____。

C. 本船回波在三物标构成的三角形之内

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_____。

D. 根据船舶的航向来确定观测船位

在下列定位方法中，一般最准确的方法是_____。

D. 两物标距离定位

两物标距离定位时，在其他条件相同的情况下，两圆弧位置线的夹角为_____时，定位精度最高。

C. 90°

用单物标方位移线测定的船位，其准确性_____。

B. 较差，但可供参考

两物标距离定位时，观测顺序与两方位定位时相反，先测正横附近的物标，后测首尾方向的物标，是因为_____。

D. 正横附近距离变化慢

以下定位精度最差的是_____。

D. 初隐(显)方位距离定位

两物标距离定位时，应避免_____。

A. 两物标的方位交角很小

B. 在左、右正横附近各有一个物标

C. 在首、尾方向上各有一个物标

D. A, B, C都是

距离定位时，应先测_____。

A. 正横附近的物标

观测二物标进行距离定位，二物标的方位夹角应_____。

A. $<30^\circ$

B. $>30^\circ$

C. $<150^\circ$

D. B+C

在两方位定位中，仅考虑偶然误差影响，若其它条件都一样，则位置线交角为 60° 的船位误差是交角为 90° 的船位误差的_____。

D. $2\frac{\sqrt{3}}{3}$ 倍

在两方位定位中，仅考虑偶然误差的影响，若其他条件都一样，则位置线交角为 30° 的船位误差是交角为 90° 的船位误差的_____。

A. 2倍

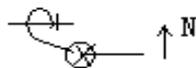
若船位与物标的距离为 $15'$ ，而在观测方位时有 $\pm 1^\circ$ 的均方误差，则方位位置线的均方误差为_____。

A. $\pm 0. ' 26$

在两方位定位中，若其它条件都一样，仅两物标的距离大一倍，则船位的均方误差将_____。

A. 大一倍

某船航行中发现观测船位与推算船位相差甚大，在海图上的船位转移如图所示，则应将下列哪种符号和数据记入航海日志_____。



A. $\triangle P: 135^\circ \sim 10'$

当发现船位差较大时，以下_____做法正确。

C. 报经船长同意后，将继续推算的起始点转移至观测船位

当发现船位差较大时，应该_____。

D. 报告船长查明原因

某轮计划航向 233° ，陀罗差 $+2^\circ .5$ ，航速 $16kn$ ，无风流中航行，预计利用航线左前方正横距离为 $7n\ mile$ 的物标转向，采用正横方位转向，如果用四点方位法来确定转向时机，则应在物标陀罗方位为_____时记录第一次观测时间，第一次观测后再航行_____然后转向。

A. $185^\circ .5; 7\ n\ mile$

两物标距离定位时，观测顺序与两方位定位时相反，先测正横附近的物标，后测首尾方向的物标，是因为_____。

C. 首尾附近距离变化快

设某轮首次观测甲物标左舷角 $26^\circ .5$ ，第二次观测甲物标左舷角 45° ，两次观测间的航程是 S ，那么该轮到达甲物标的正横距离约是_____。

D. S

船位差是_____。

A. 观测船位误差

B. 推算船位误差

C. A、B 都对

D. A、B 都不对

以下哪种特殊方位移线定位法能够方便地预测第二次观测时刻到正横之间的航程_____。

A. 四点方位法

B. 倍角法

C. 特殊角法

D. A+B

以下哪种特殊方位移线定位法两次观测间的航程等于第二次观测时物标至船舶的距离_____。

A. 四点方位法

B. 倍角法

C. 特殊角法

D. A+B

移线船位线的均方误差是_____。

D. 等于 $\pm \sqrt{E^2 + \rho^2}$

移线船位是转移位置线和_____相交确定的位置。

A. 观测位置线

移线船位的精度取决于_____。

- A. 转移前位置线的精度
- B. 转移时刻位置线的精度
- C. 转移中推算船位的精度
- D. A+B+C

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. $26^{\circ}.5, 45^{\circ}$; II. $45^{\circ}, 90^{\circ}$; III. $22^{\circ}.5, 45^{\circ}$ 。

A. I, II

为提高移线定位的精度应_____。

- A. 选择适当的时间间隔
- B. 正确估计风流压
- C. 选择正横附近的物标移线，方位变化在 30° 以上

D. A, B, C都对

为提高方位移线定位的精度，物标所在的舷角最好在_____附近。

C. 90°

特殊方位移线定位属于_____。

- A. 方位定位
- B. 距离定位

C. 方位距离定位

- D. A, B都对

特殊方位移线定位主要适用于_____。

- A. 狭水道航行
- B. 风流影响可忽略不计
- C. 岛礁区航行
- D. 以上都是

单一物标方位距离定位中，精度最高的方法是_____。

C. 利用六分仪测距和罗经方位定位

特殊方位移线定位包括_____。

- A. 单物标三方位求航迹向法
- B. 四点方位法
- C. 罗经点法
- D. B+C

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_____。

B. 初显距离测定困难，同时误差大。

设某轮首次观测甲物标左舷角 $26^{\circ}.5$ ，第二次观测甲物标左舷角 45° ，两次观测间的航程是 S ，那么该轮第二次观测时到物标正横的航程应是_____。

D. S

设某轮首次观测甲物标的舷角是左舷 $26^{\circ}.5$ ，第二次对同一物标进行观测得右舷角 53° ，两次观测间的航程是 S ，则第二次观测物标时该轮距物标的距离是_____。

D. S

设某轮首次观测甲物标的舷角是右舷 $37^{\circ}.5$ ，第二次对同一物标进行观测得右舷角 75° ，两次观测间的航程是 S ，则第二次观测物标时该轮距物标的距离是_____。

D. S

某船 $TC356^{\circ}$ ，1025测得某灯塔 $TB329^{\circ}.5$ ，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_____。

C. 311°

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_____。

C. 041°

必须使用移线定位的场合是_____。

A. 一个时刻只能获得一条船位线的情况

B. 测天定位时

C. 只有一个导航物标可用的时候

D. 以上都是

“倍角法”和“四点方位法”是用来_____。

D. 测定船位

在单物标方位距离定位中，如果观测系统误差不变，物标距离增加一倍，船位系统误差将_____。

A. 增加一倍

在单物标方位距离定位中，如果观测偶然误差不变，物标距离增加一倍，船位偶然误差将_____。

A. 增加一倍

用灯塔灯光初显或初隐定位属于_____。

B. 方位距离定位

以下哪种特殊方位移线定位法有两次方便地测定物标正横距离的机会_____。

A. 四点方位法

B. 倍角法

C. 特殊角法

D. A+B

特殊方位移线定位的四点方位法是利用_____三角形的特殊性质定位的。

D. 等腰直角

第三章

与地球自转有关的天球坐标系是_____。

A. 第一赤道坐标系

B. 第二赤道坐标系

C. 地平坐标系

D. A和C

测者纬度等于 $10^\circ 30' S$ ，测得某天体方位等于 225° ，其半圆方位为_____。

D. $45^\circ SW$

天体圆周方位等于 132° ，测者纬度等于 $10^\circ S$ ，换算为半圆方位应为_____。

B. $048^\circ SE$

测者纬度等于 $30^\circ N$ ，天体圆周方位等于 312° ，换算为半圆方位应为_____。

C. $048^\circ NW$

测者纬度为 $30^\circ S$ ，测得某天体的半圆方位等于 $050^\circ SE$ ，则其圆周方位等于_____。

A. 130°

如果南纬某测者测得天体的圆周方位角为 060° ，则用半圆周法表示时应为_____。

C. $120^\circ SE$

南纬测者上午观测太阳，则太阳半圆方位命名为_____。

C. SE

5月10日某船位于赤道上，上午观测太阳，太阳的半圆方位的名称为_____。

B. NE

10月20日位于赤道的测者下午观测太阳，则太阳半圆方位命名为_____。

D. SW

已知测者经度 $\lambda = 60^\circ W$ ，春分点格林时角 $GHA \gamma = 40^\circ$ ，天体赤经 $RA = 300^\circ$ ，天体半圆地方时角 LHA

= _____。

B. $40^{\circ}W$

不受地球自转影响的天球坐标是_____。

C. 赤经和赤纬

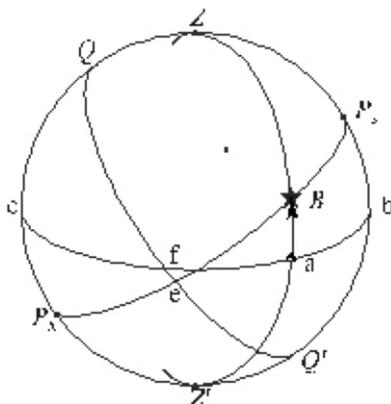
天体方位等于 $90^{\circ}NW$ ，换算成圆周方位等于_____。

D. 270°

下列天体坐标受地球自转影响的是_____。

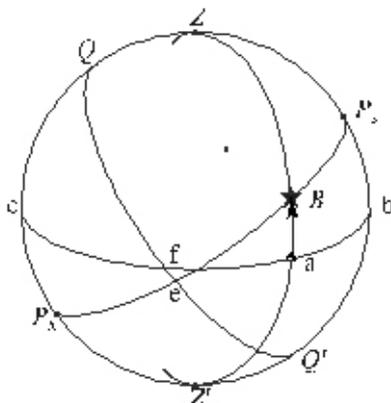
D. 时角

如图所示，天体B的高度和方位分别是_____。



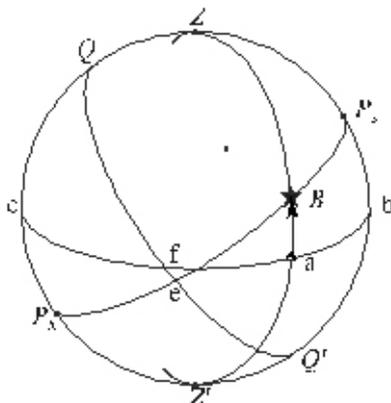
C. aB 弧/ ba 弧

如图所示，天体B的赤纬和时角分别是_____。



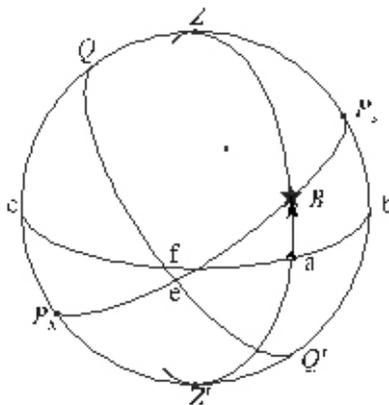
B. eB 弧/ Qe 弧

如图所示，天体B的极距和顶距分别是_____。



D. P_2B 弧/ ZB 弧

如图所示，天文三角形是_____。



D. 三角形 $P_s B Z$

天文三角形的六要素（三边、三角）均应_____。

D. A和B

天文三角形的三个顶点分别是_____。

A. 天体、仰极和天顶

天文三角形的三边分别是_____。

B. 极距、顶距和余纬

天文三角形的三条边是由_____。

A. 天体时圈、天体垂直圈和测者午圈组成

已知某轮推算船位 $\varphi_c 20^{\circ} 30'. 0N$, $\lambda_c 122^{\circ} 20'. 0E$, 测得某一天体的格林时角 $GHA 205^{\circ} 40'. 0$, 天体半圆地方时角为_____。

A. $32^{\circ} E$

天顶与天体中心在天体垂直圈上所夹的一段弧距称为_____。

D. 顶距

两天体在周日视运动中_____。

A. 赤纬小的天体运行周期短

B. 赤纬大的天体运行周期短

C. 两天体运行周期相同

D. 以上均可

以测者真地平圈为基准圈、北点或南点为原点的天球坐标系称为_____。

C. 地平坐标系

天球地平坐标系的原点是_____。

C. 测者子午圈和测者真地平圈的交点

天球地平坐标系是以测者真地平圈为基准圈，_____为原点的天球坐标系。

D. 北点或南点

天体高度和天体方位是_____的坐标值。

C. 地平坐标系

地平坐标系的坐标值有：天体高度、_____和天体方位。

D. 天体顶距

天体高度是_____在天体垂直圈所夹的一段弧长。

D. 测者真地平圈和天体中心

_____与天体中心在_____上所夹的一段弧距称为天体高度。

C. 真地平圈；天体垂直圈

测者真地平圈与天体在该天体垂直圈上所夹的弧距称为_____。

B. 天体高度

测者纬度 $\varphi=10^{\circ}$ N, 6月22日太阳上中天时, 其方位应为_____。

A. 正北

天顶到天体中心的最短球面距离称为_____。

B. 顶距

如果南纬测者测得某天体的半圆方位角是 50° SE, 则其圆周方位角为_____。

A. 130°

测者子午圈与天体垂直圈在_____上所夹的一段弧距称为天体方位。

D. 真地平圈

天体圆周方位是_____。

A. 从北点起沿真地平圈顺时针度量到天体垂直圈

天体半圆方位是从_____起算。

D. A或B

测者纬度 $\varphi \neq 0^{\circ}$, 天体半圆方位从_____的方向点起算。

A. 与测者纬度同名

测者纬度 $\varphi=0^{\circ}$, 天体半圆方位从_____的方向点起算。

C. 与天体赤纬同名

在北半球航行, 昏影时在西方测得某星体, 求得其半圆方位为 95° , 则圆周方位等于_____。

D. 265°

天体圆周方位等于 300° , 测者纬度等于 10° N, 换算为半圆方位应为_____。

C. 060° NW

天体圆周方位等于 300° , 测者纬度等于 20° S, 换算为半圆方位应为_____。

A. 120° SW

天文三角形中的极距等于_____。

B. 90° —赤纬

天体高度的另一种表示方法称为_____。

A. 天体顶距

在航海实际应用当中, 天体的高度和方位一般由_____。

B. 观测和计算求得

天文三角形的三个角是_____。

D. 天体半圆时角、天体半圆方位角和天体位置角

在下述三种天球图形中, 能直观反映天体高度的是_____。

I. 天赤道面平面图; II. 测者子午面天球图; III. 测者真地平平面图。

C. II 和 III

仰极的高度等于_____。

C. 测者纬度

仰极的高度 h_p 与测者纬度 φ 的关系是_____。

B. $h_p = \varphi$

某天体赤纬 $Dec 35^{\circ}$ S, $GHA 220^{\circ}$, 则该天体地理位置为_____。

C. $\varphi 35^{\circ}$ S; $\lambda 140^{\circ}$ E

已知春分点格林时角为 30° , 天体赤经为 30° , 测者经度为 30° E时, 天体地方时角为_____。

B. 30° W

已知天体格林时角 $GHA=200^{\circ}$, 天体赤纬 $Dec=20^{\circ}$ N, 则天体地理位置为_____。

B. 20° N, 160° E

天体赤纬 $Dec=10^{\circ}$ N, 春分点格林时角 $GHA \mathcal{V}=50^{\circ}$, 天体赤经 $RA=310^{\circ}$, 则天体地理位置为_____。

A. 10° N, 100° W

当天体格林时角 $GHA > 180^{\circ}$ 时, $360^{\circ} - GHA =$ _____。

A. 天体地理位置的东经

在_____标绘方位的精度较高。

A. 测者真地平平面图

天体赤纬等于其地理位置的_____。

A. 纬度

利用_____说明方位比较直观。

D. 测者真地平平面图

天文定位所需用的天体高度应是_____。

C. 天体中心与测者地心真地平之间在天体垂直圈上所夹的弧距

12月22日, 测者在下列何处可见极昼现象_____。

C. $67^{\circ} S$; $015^{\circ} W$

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_____。

D. 测者真地平圈

天体的极距是_____。

B. 仰极与天体中心在天体时圈上所夹的一段弧距

利用公式 $\sin h = \sin \varphi \sin Dec + \cos \varphi \cos Dec \cos LHA$ 求天体计算高度, 下列正确的说法是_____。

A. 测者纬度 φ 恒为 $\square + \square$, 求得的天体高度 h 有 $\square \pm \square$

B. 天体赤纬 Dec 与测者纬度 φ 同名为 $\square + \square$, 异名为 $\square - \square$

C. 天体地方时角 LHA 为半圆时角

D. 以上均对

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

天体周日视运动是由于地球每日_____自转一周, 而引起天球带着所有天体_____的现象。

D. 自西向东; 自东向西相对运动

天体周日视运动中, 不同赤纬的天体其周日视运动的周期_____。

A. 相同

将地球赤道面无限扩展与天球截得的大圆称为_____。

B. 天赤道

当天体格林时角 $GHA > 180^{\circ}$ 时, 其地理位置的经度等于_____。

C. $360^{\circ} - GHA$ (东经)

已知测者纬度 $35^{\circ} 10' . 0N$, 天体赤纬 $10^{\circ} 30' . 0N$, 天体地方时角 $21^{\circ} 23' . 5E$, 天体的计算高度等于_____, 半圆计算方位等于_____。

A. $58^{\circ} 34' . 9$; $136^{\circ} . 5NE$

同一天体的共轭赤经 SHA 与其赤经 RA 的关系为 $SHA =$ _____。

A. $360^{\circ} - RA$

在天文三角形 $P_N Z B$ 中, P_N 为仰极, Z 为天顶, B 为天体, 则该三角形的 ZB 弧称为_____。

C. 顶距

在天文三角形 $P_N Z B$ 中, P_N 为仰极, Z 为天顶, B 为天体, 则该三角形的 $BP_N Z$ 角称为_____。

A. 天体地方时角

在天文三角形 $P_N Z B$ 中 P_N 为仰极, Z 为天顶, B 为天体, 则该三角形的 $P_N B$ 弧称为_____。

A. 极距

在天文航海计算中, 利用表册查算天体方位是一般采用_____。

A. 比例内插

下列哪一个求天体方位的计算公式正确_____。

C. $\cot A = \tan Dec \cos \varphi \csc LHA - \sin \varphi \cot LHA$

下列哪一个求天体高度的计算公式正确_____。

D. $\sin h = \sin \varphi \sin Dec + \cos \varphi \cos Dec \cos LHA$

在利用公式 $\sin h = \sin \varphi \sin Dec + \cos \varphi \cos Dec \cos LHA$ 进行计算时, 下列说法正确的是_____。

- A. 纬度 φ 和高度 h 恒为正值
- B. 当赤纬 Dec 与纬度 φ 同名时, Dec 取负值, 异名时 Dec 为正值
- C. 天体地方时角为圆周地方时角
- D. 以上均错

利用公式 $\sin h = \sin\varphi \sin Dec + \cos\varphi \cos Dec \cos LHA$ 求天体计算高度, 下列正确的说法是_____。

- A. 北纬 φ 为 $\square + \square$, 南纬 φ 为 $\square - \square$
- B. 求得的天体高度 h 恒为 $\square + \square$
- C. 地方时角 LHA 为圆周时角
- D. 以上均错

利用_____说明高度比较直观。

- A. 测者子午面天球图
- B. 天赤道面平面图
- C. 测者真地平平面图
- D. A和C

利用公式 $\cot A = \tan Dec \cos\varphi \csc LHA - \sin\varphi \cot LHA$ 求天体计算方位, 下列正确的说法是_____。

- A. 北纬 φ 为 $\square + \square$, 南纬 φ 为 $\square - \square$
- B. 天体赤纬 Dec 与测者纬度 φ 同名为 $\square - \square$, 异名为 $\square + \square$
- C. 天体地方时角 LHA 和方位 A 均为圆周时角
- D. 以上均错

天文三角形的三个角分别是_____。

- B. 半圆时角、半圆方位角和位置角

已知测者纬度 $30^{\circ}30'.0N$, 天体赤纬 $5^{\circ}20'.0S$, 天体地方时角 $18^{\circ}23'.5E$, 天体的计算高度等于_____, 半圆计算方位等于_____。

- B. $50^{\circ}04'.6$; $150^{\circ}.7NE$

已知测者纬度 $20^{\circ}35'.0S$, 天体赤纬 $15^{\circ}10'.5S$, 天体地方时角 $290^{\circ}10'.0$, 天体的计算高度等于_____, 半圆计算方位等于_____。

- A. $23^{\circ}47'.9$; $82^{\circ}.0SE$

已知测者纬度 $30^{\circ}30'.0S$, 天体赤纬 $10^{\circ}20'.0N$, 天体地方时角 $23^{\circ}23'.5E$, 天体的计算高度等于_____, 半圆计算方位等于_____。

- A. $43^{\circ}23'.3$; $147^{\circ}.5SE$

已知测者纬度 $23^{\circ}10'.0S$, 天体赤纬 $15^{\circ}40'.0N$, 天体地方时角 $20^{\circ}23'.5$, 天体的计算高度等于_____, 圆周计算方位等于_____。

- C. $46^{\circ}20'.6$; $330^{\circ}.9$

已知测者纬度 $35^{\circ}49'.0S$, 天体赤纬 $20^{\circ}15'.0S$, 天体地方时角 $298^{\circ}44'.5$, 天体的计算高度等于_____, 圆周计算方位等于_____。

- D. $34^{\circ}38'.2$; $91^{\circ}.2$

已知测者纬度 $30^{\circ}15'.0N$, 天体赤纬 $8^{\circ}15'.0S$, 天体地方时角 $22^{\circ}10'.5$, 天体的计算高度等于_____, 圆周计算方位等于_____。

- D. $46^{\circ}00'.2$; $212^{\circ}.5$

利用_____说明时间比较直观。

- A. 赤道面平面图

在航海天文图中为说明时间通常采用_____。

- D. 赤道面平面图

度量方位较准确的天球图为_____。

- B. 真地平平面图

利用公式 $\cot A = \tan Dec \cos\varphi \csc LHA - \sin\varphi \cot LHA$ 求天体计算方位, 下列正确的说法是_____。

- A. 测者纬度 φ 恒为 $\square + \square$

B. 天体赤纬 Dec 与测者纬度 φ 同名为 $\square+\square$, 异名为 $\square-\square$

C. 天体地方时角 LHA 和方位 A 均为半圆周法

D. 以上均对

通过天体, 并且平行于_____的小圆, 称为高度平行圈。

B. 测者真地平圈

天球上的E点和W点是_____。

A. 真地平圈与天赤道的两交点

仰极是_____。

D. 与测者纬度同名的天极

仰极是_____。

B. 与测者纬度同名的天极

在真地平以上的天极是_____。

D. 仰极

与测者纬度同名的天极是_____。

B. 仰极

以天顶、天底为起止点且通过天体的半个大圆是_____。

B. 天体垂直圈

以天顶、天底为起止点且通过天体的半个大圆称_____。

A. 天体垂直圈

通过_____的半个大圆称为天体垂直圈。

A. 天顶、天体和天底

某恒星通过测者午圈时, 春分点地方时角等于_____。

A. 该恒星的赤

_____将卯酉圈分成卯圈和酉圈。

C. 测者铅垂线

天球上, _____与真地平圈相交的两点称为N、S点。

B. 测者子午圈

过天体且平行于真地平圈的小圆称为_____。

D. 高度平行圈

当测者移动时, 天球上的_____也随测者移动。

B. 天体垂直圈

当测者移动时, 天球上_____不随测者移动。

B. 天体时圈

过天顶、天底和E、W点的大圆是_____。

C. 东西圈

以天顶、天底为起止点且通过东点的半个大圆称_____。

C. 东圈

以天顶、天底为起止点且通过西点的半个大圆称_____。

D. 西圈

_____将东西圈分成东圈和西圈。

B. 天顶和天底

第一赤道坐标系的原点之一是_____。

B. 天赤道与真地平圈的交点

第一赤道坐标系的基准圈是_____。

D. 测者(格林)午圈和天赤道

天体垂直圈是指通过_____和任一天体的半个大圆。

C. 天顶、天底

测者子午圈将天球分为_____。

C. 东天半球和西天半球

天赤道与地球_____对应。

B. 赤道

通过两天极和任一天体位置的半个大圆称为_____。

A. 天体时圈

以两天极为起止点，且过天体的半个大圆称为_____。

D. 天体时圈

以两天极为起止点且通过天体的半个大圆称为_____。

C. 天体时圈

过天体并平行于天赤道的小圆称为_____。

C. 周日平行圈

天体周日平行圈平行于_____。

B. 天赤道的小圆

过两天极且通过_____的半个大圆称为测者午圈。

D. 测者天顶

以两天极为起止点并通过测者天顶的半个大圆称为_____。

B. 测者午圈

以两天极为起止点并通过测者天底的半个大圆称为_____。

A. 测者子圈

测者真地平圈与天赤道的两交点分别称为_____。

A. E点和W点

_____将测者子午圈分成测者午圈和测者子圈。

D. 两天极

测者真地平圈与测者子午圈的两交点分别称为_____。

B. S点和N点

东、西天半球是_____的。

A. 固定不变

B. 随测者子午圈而变

C. 随天体而变

D. 以上均不对

以两天极为起止点并通过格林天顶的半个大圆称为_____。

B. 格林午圈

以两天极为起止点且通过格林天底的半个大圆称_____。

C. 格林子圈

通过地心且垂直于_____的连线的平面与天球相交的大圆称为测者真地平圈。

A. 天顶和天底

测者的真地平圈将天球分成_____。

A. 上天半球和下天半球

B. 东天半球和西天半球

C. 北天半球和南天半球

D. 以上均对

测者在海上看到的天空是_____。

A. 上天半球

天球上的四个方位基点（E、S、W、N）是_____。

C. 真地平圈分别与测者子午圈和天赤道的交点

天球上的南点或北点是_____的交点。

C. 测者子午圈和测者真地平圈

从天赤道起, 沿天体时圈量至天体中心的弧距称为_____。

C. 天体赤纬

过测者天底和两天极的半个大圆称为_____。

C. 测者子圈

天体的赤经和赤纬是_____中表示天体位置的两个坐标值。

D. 第二赤道坐标系

第一赤道坐标系的辅助圈是_____。

C. 天体时圈

已知地方时角 $LHA = 120^\circ E$ 说明该时角是_____。

C. 半圆东时角

已知测者经度 $\lambda = 160^\circ W$, 天体地方时角 $LHA = 200^\circ$, 天体格林时角 $GHA =$ _____。

B. 0°

已知测者经度 $\lambda = 100^\circ E$, 天体格林时角 $GHA = 260^\circ$, 天体地方时角 $LHA =$ _____。

A. 0°

已知天体格林时角 $GHA = 320^\circ$, 测者经度 $\lambda = 100^\circ E$, 则天体的半圆地方时角 $LHA =$ _____。

C. $60^\circ W$

已知天体格林时角 $GHA = 40^\circ$, 测者经度 $\lambda = 120^\circ W$, 则天体的半圆地方时角 $LHA =$ _____。

D. $80^\circ E$

某测者经度为 $120^\circ E$, 晚上恰有一颗星体在头顶上方, 此时该星的格林时角等于_____。

D. 240°

测者纬度等于 $40^\circ N$, 晚上恰有一颗星体在头顶上方, 此时该星的极距等于_____。

D. 50°

已知测者经度等于 $100^\circ E$, 某星的格林时角等于 200° , 则该星的半圆地方时角为_____。

A. $060^\circ E$

由_____起, 沿_____度量到_____的弧距, 称为春分点格林时角。

A. 格林午圈; 天赤道向西; 春分点时圈

天体时圈和天体赤纬圈是_____。

B. 第二赤道坐标系的辅助圈

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°

以春分点为起点, 沿天赤道度量的坐标为_____。

D. 天体赤经和共轭赤经

由_____起, 沿_____度量到_____的弧距, 称为天体赤经。

C. 春分点; 天赤道向东; 天体时圈

由_____起, 沿_____度量到_____的弧距, 称为天体共轭赤经。

C. 春分点; 天赤道向西; 天体时圈

天体赤经是指从春分点起, 沿天赤道_____的一段弧距。

A. 向东量到天体时圈

天体共轭赤经是指从春分点起, 沿天赤道_____的一段弧距。

B. 向西量到天体时圈

天体赤经 RA 与其共轭赤经 SHA 之间的关系为_____。

A. $RA + SHA = 360^\circ$

已知春分点格林时角等于 315° , 某星的格林时角等于 150° , 则该星的共轭赤经为_____。

A. 195°

已知春分点格林时角等于 40° , 天狼星赤经等于 40° , 测者经度等于 $40^\circ W$, 则天狼星的半圆地方时角为_____。

A. $40^{\circ} E$

已知测者经度 $\lambda = 30^{\circ}W$ ，春分点格林时角 $= 30^{\circ}$ ，天体赤经 $RA = 30^{\circ}$ ，天体地方时角 $LHA =$ _____。

A. $30^{\circ}E$

B. 330°

C. $90^{\circ}E$

D. A和B都对

第二赤道坐标系的辅助圈是_____。

B. 天体时圈和天体赤纬圈

测者午圈与天体时圈在仰极处所夹的小于 180° 的球面角称为_____。

C. 半圆地方时角

恒星周日视运动的轨迹是_____。

B. 赤纬圈

天体赤纬的另一种表示方法称为_____。

B. 天体极距

天体中心与仰极在天体时圈上所夹的一段弧距称为_____。

D. 天体极距

天体的极距是_____。

A. 仰极与天体中心在天体时圈上所夹的一段弧距， $0^{\circ} \sim 180^{\circ}$ 计算极距是从_____起沿天体时圈量至天体中心。

C. 仰极

天体极距是指_____与天体之间在_____上的一段弧距。

B. 仰极；天体时圈

天体中心到仰极的最短球面距离称为_____。

A. 极距

天体中心与仰极在天体时圈上所夹的一段弧距称为_____。

A. 极距

当某颗恒星恰在测者头顶上时，其极距等于_____。

A. $90^{\circ} -$ 测者纬度

B. $90^{\circ} -$ 天体赤纬

C. $90^{\circ} -$ 天体高度

D. A和B都对

已知地方时角 $LHA = GHA \pm \lambda^E$ ，用该式求得的地方时角是_____。

A. 天体半圆时角

B. 天体圆周日角

C. 天体象限时角

D. 以上均错

由测者午圈起，沿天赤道向东或向西度量到天体时圈，从 $0^{\circ} \sim 180^{\circ}$ 计算称为_____。

C. 天体半圆地方时角

在天球上，天赤道和天体在天体时圈上所夹的弧距称为_____。

C. 天体赤纬

测者午圈与天体时圈在天赤道上所夹的小于 180° 的弧距称为_____。

C. 半圆地方时角

天体时圈和测者午圈在仰极处所交成的小于 180° 的球面角称为_____。

B. 半圆地方时角

以测者午圈为起点，沿天赤道向东量到天体时圈为止的量法称为_____。

D. 天体地方时角的半圆周法

天体地方时角是由_____起算的。

D. 测者午圈

当天体地方时角 $LHA=0^\circ$ 时, 天体时圈与_____相重合。

B. 测者午圈

当天体地方时角为 0° , 这时天体时圈与_____重合。

B. 测者午圈

当天体时圈与测者午圈重合时, 天体地方时角为_____。

A. 0°

由测者午圈起, _____度量到_____的弧距, 称为天体圆周地方时角。

B. 沿天赤道向西; 天体时圈

由格林午圈起, _____度量到_____的弧距, 称为天体格林时角。

D. 沿天赤道向西; 天体时圈

由测者午圈起, 沿天赤道向西度量到天体时圈, 从 $0^\circ \sim 360^\circ$ 计算称为_____。

B. 天体圆周地方时角

已知测者纬度 $\varphi=23^\circ.5N$, 太阳过天顶的日期约为_____。

B. 6月22日

太阳由天赤道北运动到天赤道南所经过的黄道与天赤道的交点称为_____。

C. 秋分点

太阳由天赤道南运动到天赤道北所经过的黄道与天赤道的交点称为_____。

A. 春分点

太阳在周年视运动中, 当其赤经等于 000° 时, 在黄道上的一点为_____。

A. 春分点

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_____。

C. 夏至点

太阳周年视运动中, 赤经等于 180° 在黄道上的一点为_____。

C. 秋分点

太阳在周年视运动中, 当其赤经等于 270° 时, 在黄道上的一点为_____。

D. 冬至点

当太阳位于春分点时, _____。

A. 赤纬与赤经均等于 0°

当太阳位于夏至点时, _____。

B. 赤纬等于 $23^\circ.5N$, 赤经等于 90°

在周日视运动中, 天体有出没, 且通过四个象限, 天体方位变化最慢的时候是_____。

D. 介于出没与东西圈之间时

当太阳位于冬至点时, _____。

D. 赤经等于 270° , 赤纬等于 $23^\circ.5S$

地球自转轴始终与黄道平面成约_____的夹角。

B. $66^\circ.5$

已知测者纬度 $\varphi=23^\circ.5S$, 太阳过天顶的日期约为_____。

D. 12月22日

每年9月23日太阳赤纬约为_____, 赤经约为_____。

C. 0° ; 180°

每年3月21日太阳赤纬约为_____, 赤经约为_____。

A. 0° ; 0°

每年6月22日太阳赤纬约为_____, 赤经约为_____。

B. $23^\circ.5N$; 90°

每年12月22日太阳赤纬约为_____, 赤经约为_____。

D. $23^\circ.5S$; 270°

在太阳周年视运动中，太阳由春分点运行到秋分点的时间和太阳从秋分点到春分点的时间相比两者_____。

B. 相差7天

3月21日到6月22日，太阳赤纬为_____，并且逐渐_____。

B. 北；增大

6月22日到9月23日，太阳赤纬为_____，并且逐渐_____。

C. 北；减少

9月23日到12月22日，太阳赤纬为_____，并且逐渐_____。

A. 南；增大

当太阳位于秋分点时，_____。

C. 赤经等于 180° ，赤纬等于 0°

“夏季星空”是以赤经等于_____为中心线展开的星空。

D. 270°

天体周日视运动方向是_____。

B. 自东向西

天体高度变化最慢的天体是出现在_____。

B. 南、北方向

太阳视出没是指太阳_____的瞬间。

B. 上边沿与水天线相切

天体真出没是指_____的瞬间。

B. 天体中心通过测者地心真地平

太阳视运动是_____。

A. 太阳周日视运动和周年视运动的合运动

太阳周年视运动的方向_____，太阳周日视运动的方向_____。

D. 自西向东；自东向西

黄道与天赤道的两交点是_____。

A. 春分点和秋分点

6月22日，测者纬度等于 20° N，向_____测得太阳中天高度等于_____。

B. 北； $86^\circ .5$

一年中某地测者所见四季星空不同的原因是_____。

A. 太阳周年视运动

黄道与天赤道的两交点是_____。

A. 春分点和秋分点

“春季星空”是以赤经等于_____为中心线展开的星空。

C. 180°

春分点和秋分点是_____。

D. 黄道与天赤道的两交点

太阳周年视运动的方向是_____。

B. 自西向东

太阳周年视运动是由_____引起的。

B. 地球绕太阳公转

太阳周年视运动的轨迹是_____。

D. 黄道

黄道是_____与天球截得的大圆。

B. 地球公转轨道平面

地球自转轴与黄道平面的交角为_____。

A. $66^\circ 33'$

黄赤交角等于_____。

B. $23^{\circ} 27'$

黄道平面与天赤道平面的夹角约为_____。

A. $23^{\circ} .5$

地球自转轴与其公转轨道平面的夹角约为_____。

B. $66^{\circ} .5$

地球一年四季周期性的变化是由于_____引起的。

C. 太阳赤纬的周期性变化

下述正确的说法是_____。

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

恒星每日升出时间与太阳相比要_____。

A. 提早约4min

12月22日到3月21日，太阳赤纬为_____，并且逐渐_____。

D. 南；减小

冬至时，北纬测者的纬度越_____，日照时间越_____。

A. 高；短

夏至时，至少应在纬度_____可见极昼现象。

C. $66. ^{\circ} 5N$

冬至时，至少应在纬度_____可见极昼现象。

D. $66. ^{\circ} 5S$

6月22日在地球上能见到太阳不落的最低纬度为_____。

C. $66^{\circ} .5N$

每年3月21日~9月23日对北纬测者来说，太阳将出于_____象限，没于_____象限。

D. 东北；西北

每年9月23日~3月21日对北纬测者来说，太阳将出于_____象限，没于_____象限。

A. 东南；西南

太阳中天前后，其高度越_____，赤纬越_____，方位变化越快。

A. 大；接近测者纬度

当太阳的周日平行圈与测者真地平圈重合时，测者位于_____并且在_____。

D. 两极；春分日或秋分日

冬至时，北纬 30° 的地方与南纬 30° 的地方相比，日照时间_____。

B. 短

“冬季星空”是以赤经等于_____为中心线展开的星空。

B. 90°

夏至时，北纬 30° 的地方与南纬 30° 的地方相比，日照时间_____。

A. 长

每天恒星中天时间要比太阳中天时间平均_____约4min，而月亮中天时间每天要比太阳中天时间平均_____约49min。

A. 提前；推迟

下列行星中，离地球最远且可供航海定位的是_____。

B. 土星

离地球最远的航用行星是_____。

B. 土星

总在太阳附近的航用行星是_____。

A. 金星

当金星位于东大距时，_____。

B. 日没后见于西方为昏星

当金星位于西大距时，_____。

A. 日出前见于东方为晨星

金星的动态日期可以从_____查得。

D. 航海天文历

当金星位于_____时，日出前可以看到，故称晨星。

C. 西大距

当金星位于_____时，日没后可以看到，故称昏星。

A. 东大距

“秋季星空”是以赤经等于_____为中心线展开的星空。

A. 0°

每年6月22日，对于纬度 30° N的测者来说，太阳中天高度和方位各为_____。

D. 高度等于 $83^\circ .5$ ，方位等于 180°

太阳中天高度越_____，其中天方位变化越_____。

A. 高；快

12月22日，测者纬度等于 20° S，向_____测得太阳中天高度等于_____。

A. 南； $86^\circ .5$

3月21日，测者纬度 $\varphi=30^\circ$ N，太阳的中天高度等于_____。

B. 60°

6月22日，测者纬度 $\varphi=30^\circ$ N，太阳的中天高度等于_____。

C. $83^\circ 27'$

9月23日，测者纬度 $\varphi=30^\circ$ N，太阳的中天高度等于_____。

B. 60°

12月22日，测者纬度 $\varphi=30^\circ$ N，太阳的中天高度等于_____。

D. $36^\circ 33'$

一年中太阳赤经在_____时变化大，_____时变化小。

B. 至点；分点

在太阳周年视运动中，其赤经变化最慢时是在_____。

D. 秋分点

一年中_____太阳赤经变化最快。

D. 12月22日

夏至时，北纬测者的纬度越_____，日照时间越_____。

B. 高；长

一年中太阳赤经日变化量最大约为_____。

D. $66' .6$

每年4月1日前后，太阳赤纬变化的特点是_____。

D. 北赤纬逐渐增大

每年12月22日，对于纬度等于 10° N的测者来说，太阳中天高度和方位各为_____。

C. 高度等于 $56^\circ .5$ ，方位等于 180°

测者纬度等于 21° ，在春分这一天，太阳上中天高度约为_____。

C. 69°

测者纬度等于 21° N，在夏至这一天，太阳上中天高度大约是_____。

A. $87^\circ .5N$

测者纬度 $\varphi=40^\circ$ N，夏至时太阳中天高度为_____，中天方位为_____。

D. $73^\circ .5$ ； 180°

已知太阳中天高度 $H=65^\circ 38' S$ ，太阳赤纬 $Dec=10^\circ 23' N$ ，则测者纬度应为_____。

D. $34^\circ 45' N$

春分时，甲地（ $\varphi=40^\circ$ N）的日照时间与乙地（ $\varphi=20^\circ$ N）相比，_____。

D. 相等

夏至时，甲地 ($\varphi=40^\circ \text{ N}$) 的日照时间与乙地 ($\varphi=20^\circ \text{ N}$) 相比，_____。

C. 甲地日照时间长

秋分时，甲地 ($\varphi=40^\circ \text{ N}$) 的日照时间与乙地 ($\varphi=20^\circ \text{ N}$) 相比，_____。

D. 相等

冬至时，甲地 ($\varphi=40^\circ \text{ N}$) 的日照时间与乙地 ($\varphi=20^\circ \text{ N}$) 相比，_____。

A. 甲地日照时间短

在周年视运动中，太阳在秋分点前后，每日赤经变化量等于_____。

C. $53' .8$

当天体的方位为正北或正南时_____。

C. 天体中天

天体上中天时，其半圆方位角等于_____。

D. A或B

天体上中天时，其位置角等于_____。

D. A或B

测者纬度不等于 0° ，天体上中天时，如果天体半圆方位角等于 0° ，其赤纬 Dec 应_____。

C. 大于北半球的测者纬度且同名

测者纬度不等于 0° ，天体上中天时，如果天体半圆方位角等于 180° ，其赤纬 Dec 可能_____。

I. 小于测者纬度且同名； II. 与测者纬度异名； III. 等于 0° ； IV. 大于测者纬度且同名。

D. I, II, III

某天体上中天时，其半圆方位角等于_____，位置角等于_____。

A. 0° ; 180°

B. 180° ; 180°

C. 0° ; 0°

D. 以上三者均对

某天体上中天时，其半圆方位角等于_____，位置角等于_____。

A. 180° ; 180°

B. 0° ; 0°

C. 180° ; 0°

D. 以上三者均对

天体上中天时，其半圆方位角等于_____，位置角等于_____。

A. 180° ; 0°

B. 0° ; 180°

C. 180° ; 180°

D. A和B

某天体上中天时，其地方时角等于_____，半圆方位等于_____，位置角等于_____。

D. 0° ; 0° ; 180°

天体坐标值不受周日视运动影响的是_____。

B. 赤经和赤纬

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° ; 0° ; 180°

C. 0° ; 180° ; 0°

D. B和C

天体通过_____的瞬间称为格林下中天。

D. 格林子圈

天体上中天时，其方位等于_____。

- A. 090°
- B. 180°
- C. 000°

D. B和C均可

6月22日, 测者纬度等于 20° N , 向_____测得太阳中天高度等于_____。

B. 北; $86^\circ .5$

12月22日, 测者纬度等于 20° S , 向_____测得太阳中天高度等于_____。

A. 南; $86^\circ .5$

当某天体地方时角等于 0° 时, 说明该天体位于_____。

C. 上中天

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_____。

C. 180°

3月21日, 测者纬度 $\varphi=30^\circ \text{ N}$, 太阳的中天高度等于_____。

B. 60°

6月22日, 测者纬度 $\varphi=30^\circ \text{ N}$, 太阳的中天高度等于_____。

C. $83^\circ 27'$

9月23日, 测者纬度 $\varphi=30^\circ \text{ N}$, 太阳的中天高度等于_____。

B. 60°

12月22日, 测者纬度 $\varphi=30^\circ \text{ N}$, 太阳的中天高度等于_____。

D. $36^\circ 33'$

某天体上中天时, 其地方时角等于_____, 半圆方位角等于_____, 位置角等于_____。

C. $0^\circ ; 180^\circ ; 0^\circ$

已知测者纬度等于 60° N , 天体赤纬等于 40° N , 该天体在周日视运动中_____。

D. 永不降落

在周日视运动中, 恒星在天球上周日视运动的轨迹是_____。

A. 各自的赤纬圈

日、月和行星的周日视运动的轨迹严格地讲应是_____。

C. 连续的球面螺旋线

在周日视运动中, 天体_____赤纬不变。

C. 恒星

在天体周日视运动中, 天体赤纬大时与赤纬小时运动周期_____。

A. 相同

有出没的天体其赤纬 Dec 应满足_____。

B. $Dec < 90^\circ - \varphi$

没有出没的天体其赤纬 Dec 应满足_____。

D. A和B

不没的天体其赤纬 Dec 应满足_____。

D. $Dec \geq 90^\circ - \varphi$ 且同名

不出的天体其赤纬 Dec 应满足_____。

C. $Dec \geq 90^\circ - \varphi$ 且异名

天体在周日视运动中, 永不升出的条件是 (Dec 为天体赤纬, φ 为测者纬度) _____。

D. $Dec \geq 90^\circ - \varphi$, 且 Dec 与 φ 异名

天体下中天时, 天体地方时角等于_____。

A. 180°

在周日视运动中, 当天体的赤纬 $Dec \geq 90^\circ - \varphi$, 且 Dec 与 φ 同名, 则天体_____。

B. 永不降落

天体上中天时, 天体地方时角等于_____。

B. 0°

已知天体赤纬等于 40° N, 测者纬度等于 60° N, 该天体在周日视运动中_____。

B. 永不降没

已知测者纬度等于 60° N, 天体赤纬等于 45° N, 该天体在周日视运动中_____。

B. 永不降没

6月22日测者位于_____的地区可见极昼现象。

C. 北纬 $66^\circ 33'$ 以上

12月22日测者位于_____的地区可见极昼现象。

A. 南纬 $66^\circ 33'$ 以上

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_____。

B. 降没时间大于升起时间

当测者纬度一定, 天体_____时, 高度变化最慢。

D. 方位等于 180°

天体通过_____的瞬间称为上中天。

A. 测者午圈

天体通过_____的瞬间称为格林上中天。

C. 格林午圈

当两个天体同时上中天时, 它们什么坐标相同_____。

B. 赤经相同

在周日视运动中, 当天体赤纬 $Dec > 90^\circ - \varphi$, 且 Dec 与 φ 异名, 则该天体_____。

A. 永不升起

当天体通过_____时, 其方位变化最快。

C. 测者子午圈

当太阳的中天高度 $H = 90^\circ - \varphi + 23^\circ 27'$ 时, 太阳可能位于_____。

A. 春分点

B. 夏至点

C. 冬至点

D. B或C

位于赤道上的测者观测赤纬等于 0° 的天体, 下午观测该天体的方位等于_____。

D. 270°

当测者位于两极时_____。

B. 天体高度的增量等于赤纬的增量

当测者位于两极, 下述现象_____正确。

C. 赤纬变化与高度变化相等

当测者位于两极时所有天体_____。

D. 均无出没

当天体通过_____时, 其高度变化最慢。

C. 测者子午圈

当天体_____时, 其高度变化最慢。

A. 中天时

当天体通过_____时, 其高度变化最快。

D. 东西圈

当天体_____时, 其高度变化最快。

B. 距角时

11月10日, 位于赤道上的测者下午观测太阳, 则太阳的半圆方位命名为_____。

B. SW

当天体_____时, 其方位变化最快。

A. 中天时

4月3日，位于赤道上的测者上午观测太阳，则太阳的半圆方位命名为_____。

C. NE

天体_____，其方位变化最慢。

B. 距角时

当天体介于_____时，其方位变化较慢。

A. 东圈与中天

B. 真出与东圈

C. 西圈与真没

D. B和C

测者纬度一定，当天体中天时，其赤纬越_____，高度越_____，方位变化越快。

A. 接近测者纬度；高

天体的赤纬小于测者纬度且与其同名，当该天体_____时，其方位变化较慢。

D. 介于B和C之间的某一点

天体的赤纬大于测者纬度且与其同名，当该天体_____时，其方位变化最慢。

A. 距角

测者纬度 $\varphi=30^\circ N$ ，天体中天时天体_____的方位变化最快。

D. $Dec=10^\circ N$

当天体方位变化率等于零时，此天体的_____。

C. 位置角等于 90°

天体中天高度_____，其方位变化_____。

D. 越高；越快

测者纬度等于 $30^\circ N$ ，中天时下列天体_____的方位变化最快。

D. 赤纬等于 $10^\circ N$

当天体_____，其高度变化最快。

A. 中天时

B. 距角时

C. 过东西圈时

D. B或C

下列说法_____正确。

D. 天体过东西圈必无距角，反之亦然

在哪些日子里，能够在白天同时观测到太阳和月亮_____。

C. 上弦月附近的下午，下弦月附近的上午

测者纬度 $\varphi=0^\circ$ ，天体赤纬 $Dec=30^\circ N$ ，向_____，观测该天体的中天高度为_____。

C. N； 60°

已知测者纬度等于 $30^\circ N$ ，天体赤纬等于 $25^\circ N$ ，该天体在周日视运动中_____。

C. 在地平上的时间大于地平下的时间

测者纬度一定，对有出没的天体来讲，_____。

C. 出没象限的第一名称与天体赤纬同名，第二名称出为E、没为W

天体出没象限的第一英文名称_____。

B. 与天体赤纬同名

已知测者纬度等于 $21^\circ N$ ，天体赤纬等于 $38^\circ S$ ，该天体将出于_____象限，没于_____象限。

A. NE；NW

B. SE；SW

C. 出没象限的第一名称与天体赤纬同名

D. B和C

已知测者纬度 $30^\circ S$ ，天体赤纬 $10^\circ N$ ，则该天体降没于_____。

A. NW象限

在上天半球，天体在周日视运动中只经过与测者纬度同名的两个象限的条件是_____。

B. 天体赤纬大于测者纬度，且同名

测者纬度等于 20° N，在一年中发生太阳过天顶的情况是_____。

C. 有两次过天顶

位于赤道上的测者观测赤纬等于 0° 的天体，上午观测该天体的方位等于_____。

B. 90°

当天体的位置角等于 90° 时_____。

C. 天体距角

当测者纬度一定时 ($\varphi \neq 0^{\circ}$)，太阳位于_____其中天高度相等。

B. 春分点和秋分点

在周日视运动中，当天体赤纬等于 0° 时，天体将出于_____没于_____。

A. 正东；正西

已知测者纬度等于 35° N，天体赤纬等于 20° S，该天体在周日视运动中_____。

D. 在地平以下的时间大于地平以上的时间

已知测者纬度等于 30° S，天体赤纬等于 5° N，则该天体降没于_____。

A. NW象限

B. 正西

C. SW象限

D. 降没象限不能确定

随着测者纬度的增加，能见天体的数量_____。

A. 减少

B. 增多

C. 不变

D. 以上均不对

天赤道平面与真地平平面之间的夹角_____，可供观测的天体就_____。

B. 越小；越少

测者纬度 $\varphi=0^{\circ}$ ，天体赤纬 $Dec=30^{\circ}$ S，该天体真出时的圆周方位等于_____和半圆方位等于_____。

A. 120° ； 60° SE

测者纬度 $\varphi=0^{\circ}$ ，天体赤纬 $Dec=30^{\circ}$ S，该天体真没时的圆周方位等于_____和半圆方位等于_____。

D. 240° ； 60° SW

测者纬度 $\varphi=0^{\circ}$ ，天体赤纬 $Dec=10^{\circ}$ S，该天体真出时的圆周方位等于_____，真没时的圆周方位等于_____。

C. 100° ； 260°

测者纬度 $\varphi=0^{\circ}$ ，所见天体赤纬一定，该天体在地平上和地平下的时间_____。

A. 不等

B. 相等

C. 不一定

D. 以上均错

测者纬度 $\varphi \neq 0^{\circ}$ ，天体赤纬 $Dec=0^{\circ}$ ，则该天体在上天半球_____。

A. 过天顶

B. 过东西点

C. 过东西圈

D. 以上均不对

第二节

平太阳是一个假想的太阳，它在_____作周年视运动。

B. 天赤道上向东

一个平太阳日比一个恒星日_____。

C. 长

在周日视运动中，太阳连续两次经过某地_____所经历的时间间隔称为1太阳日。

C. 子圈

一个视太阳日等于天球旋转_____所经历的时间间隔。

A. 360°

B. $360^\circ + 53' .8$

C. $360^\circ + 66' .6$

D. 介于B和C之间

一年中最长的太阳日与最短的太阳日相差约_____。

D. 51s

一年中视太阳日的长短逐日不一致的主要原因是_____。

D. 地球公转的速度不均匀

一个恒星日与一个太阳日的长短不一致的主要原因是_____。

C. 地球公转

一个恒星日与一个太阳日最大相差约_____。

B. $66' .6$

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；西

在周日视运动中，太阳连续两次经过某地_____所经历的时间间隔称为1太阳日。

A. 子圈

已知太阳圆周地方时角等于 120° ，此时视时等于_____。

C. 20^h

下列何种计时与昼夜关系不固定_____。

A. 恒星时

平太阳是一个假想的天体，它在_____上_____地作周年视运动。

C. 天赤道；自西向东

太阳赤经变化比平太阳赤经变化_____。

C. 有时快，有时慢

太阳上中天时，平太阳_____。

A. 已过中天

B. 正好中天

C. 还未中天

D. A. B和C都有可能

平太阳的赤经日变化量约为_____。

D. $59' .14$

在周日视运动中，平太阳连续两次经过某地_____所经历的时间间隔称为1平太阳日。

A. 子圈

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。

B. 下中天

在周日视运动中，_____连续两次经过某地子圈所经历的时间间隔称为1平太阳日。

B. 平太阳

在周日视运动中，平太阳通过_____时平太阳日开始计量。

D. 测者子圈

世界时是建立在_____基础上的时间系统。

D. 地球自转

视时与太阳的圆周地方时角在数值上相差_____。

B. 12h

日常生活和工作上所采用的对时信号是_____。

D. UTC

以春分点为参考点的周日视运动的周期作为时间的计量单位得到_____。

A. 恒星时

以太阳为参考点的周日视运动的周期作为时间的计量单位得到_____。

B. 视时

以平太阳为参考点的周日视运动的周期作为时间的计量单位得到_____。

C. 平时

将世界时时刻分成UT0、UT1和UT2是考虑了_____的因素。

B. 地球自转的速度不均匀

原子时系统是建立在_____基础上的时间系统。

A. 地球公转

B. 地球自转

C. 原子能级跃迁频率

D. 以上均错

协调世界时是受_____制约的原子时系统。

B. UT1

UTC与UT1应保持在_____。

B. $\pm 0^s.9$

与地球自转无关的时间是_____。

C. 原子时

在周日视运动中，太阳连续两次在某地_____所经历的时间间隔称为1太阳日。

B. 下中天

天文航海上所采用的对时信号是_____。

B. UT1

一个平太阳日与一个恒星日之间的关系为_____。

B. 一个平太阳日比一个恒星日长 $3^m56^s.56$

校对天文钟所采用的对时信号是_____。

B. UT1

《航海天文历》中给出的世界时是_____的时刻。

B. UT1

在周日视运动中，春分点连续两次经过某地_____所经历的时间间隔称为1恒星日。

B. 午圈

在周日视运动中，春分点连续两次在某地_____所经历的时间间隔称为1恒星日。

A. 上中天

在周日视运动中，_____连续两次经过某地午圈所经历的时间间隔称为1恒星日。

A. 春分点

一个恒星日等于天球旋转_____所经历的时间间隔。

A. 360°

每天春分点中天的时间比太阳中天的时间_____。

C. 提前约4min

在日常生活中不使用恒星时的主要原因是_____。

D. 恒星日开始的时间与昼夜不固定

日常生活和工作不用恒星时作为时间的计量单位的原因是_____。

D. 恒星时与昼夜的关系不固定

天文航海中所用的时间计量单位是_____。

C. 世界时

已知测者经度为 $30^{\circ}42'.0W$ 所在时区的区时 $ZT=22^h50^m48^s$ (2月11日), 则该地的地方平时 LMT 为_____。

A. $22^h48^m00^s$ (11/2)

一个平太阳日等于天球旋转_____所经历的时间间隔。

D. $360^{\circ}+59'.14$

时差 $=+4^m$, 世界时 $GMT=00^h00^m00^s$, 平太阳 \oplus 和视太阳 \odot 的格林时角 GHA 分别为_____。

C. $GHA_{\oplus} = \odot 180^{\circ}$, $GHA_{\odot} = 181^{\circ}$

一个恒星日与一个平太阳日的长短不一致的主要原因是_____。

C. 地球公转

一个平太阳日与一个视太阳日的长短不一致的主要原因是_____。

D. 地球公转的速度不均

D. 地球公转的速度不均匀

恒星每天降落的时间比前一日要_____。

C. 提早4min

_____作为该时区的区时。

B. 世界时

东时区的区号为_____，西时区的区号为_____。

B. -/+

一年中时差最大不超过_____。

D. 17^m

经度为 $112^{\circ}W$ 的地方平时 $LMT=11^h28^m$, 此刻该时区的区时 ZT 为_____。

C. 11^h56^m

已知太阳在某地上中天的时差等于 -2^m15^s , 则该天太阳上中天的地方平时为_____。

A. $12^h02^m15^s$

某地经度为 $122^{\circ}23'E$ 的地方平时 $LMT=21^h04^m36^s$ (3月5日), 该地的区时为_____。

A. $20^h55^m04^s$ (3月5日)

已知某地经度为 $117^{\circ}E$, 此时时差等于 $+8^m$, 太阳在该地上中天的区时为_____。

D. 1204

同一时刻不同时区的区时相差_____。

C. 两时区中线经度之差

5月12日, 区时2010, 船舶位于经度 $Long68^{\circ}20'.0W$ 处, 此时世界时 GMT 为_____。

D. 0110 (13/5)

8月8日, 区时 ZT 为0800 (-8), 此刻世界时 GMT 为_____。

B. 00^h (8/8)

8月8日, 区时 ZT 为1600 ($+8$), 此刻世界时 GMT 为_____。

A. 00^h (9/8)

某船在11月3日推算太阳中天的船位的经度 $Long122^{\circ}20'.0E$, 太阳中天区时 ZT _____。

D. 1135

某船在2月11日推算太阳中天的船位的经度 $122^{\circ}20'.0E$, 太阳中天区时 ZT _____。

B. 1205

某船在6月13日推算太阳中天的船位的经度 $122^{\circ}20'.0E$, 太阳中天区时 ZT _____。

C. 1151

经度为 112°E 的地方平时 $LMT=11^{\text{h}}28^{\text{m}}$ ，此刻该时区的区时 ZT 为_____。

A. 11^{h}
时差是_____。

C. 同一时刻，同一测者的视时与平时之
从测者子圈起算的时间是_____。

A. 地方平时
同一时刻，不同经度上的地方平时相差_____。

A. 两地经差
测者经度等于 150°E ，地方平时等于1200，则经度等于 60°E 的地方平时为_____。

C. 0600
测者1的经度 $\lambda_1=110^{\circ}\text{W}$ 的地方平时 $LMT_1=08^{\text{h}}(15/9)$ ，此刻测者2的经度 $\lambda_2=125^{\circ}\text{W}$ 的地方平时 LMT_2
=_____。

B. $07^{\text{h}}(15/9)$
测者1的经度 $\lambda_1=120^{\circ}\text{E}$ 的地方平时 $LMT_1=08^{\text{h}}(15/9)$ ，此刻测者2的经度 $\lambda_2=120^{\circ}\text{W}$ 的地方平时 LMT_2
=_____。

D. $16^{\text{h}}(14/9)$
已知测者1的经度 $=110^{\circ}24'.0\text{E}$ 的地方平时 $LMT_1=03^{\text{h}}30^{\text{m}}18^{\text{s}}$ ，则测者2的经度 $=108^{\circ}19'.0\text{E}$ 的地方平时
 $LMT_2=_____$ 。

A. $03^{\text{h}}21^{\text{m}}58^{\text{s}}$
已知测者1的经度 $=123^{\circ}30'.0\text{E}$ 的地方平时 $LMT_1=08^{\text{h}}00^{\text{m}}30^{\text{s}}$ ，则测者2的经度 $=120^{\circ}00'.0\text{E}$ 的地方平时
 $LMT_2=_____$ 。

A. $07^{\text{h}}46^{\text{m}}30^{\text{s}}$
已知测者1的经度 $=110^{\circ}30'.0\text{E}$ 的地方平时 $LMT_1=10^{\text{h}}42^{\text{m}}00^{\text{s}}(3/12)$ ，则测者2的经度 $=110^{\circ}00'.0\text{W}$ 的
地方平时 $LMT_2=_____$ 。

A. $20^{\text{h}}00^{\text{m}}00^{\text{s}}(2/12)$
一年中，相邻两天太阳上中天的平时之差最大约为_____。

B. 0.5min
太阳上中天的地方平时通常不等于1200，其原因是_____。

C. 地方平时与地方视时之间存在时差
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。

D. 1700(11/5)
时差=_____。

A. 视太阳时角—平太阳时角
B. 视时—平时
C. 平太阳赤经—视太阳赤经

D. 以上均对
时差为“+”，太阳上中天时，平太阳_____。

C. 还未中天
时差为“-”，太阳上中天时，平太阳_____。

A. 已过中天
时差为“-”时，地方平时等于1200_____。

C. 太阳还未中天
时差为“+”时，地方平时等于1200时_____。

B. 太阳已过中天
时差为“0”，太阳上中天时，平太阳_____。

B. 正好中天
时差等于 -6^{m} ，太阳上中天时，视时等于_____；平时等于_____。

D. 1200; 1206

视时等于 $09^{\text{h}}30^{\text{m}}30^{\text{s}}$ ，时差等于 $+4^{\text{m}}30^{\text{s}}$ ，则平时为_____。

D. $09^{\text{h}}26^{\text{m}}00^{\text{s}}$

平时等于 $11^{\text{h}}58^{\text{m}}15^{\text{s}}$ ，视时等于 $11^{\text{h}}57^{\text{m}}15^{\text{s}}$ ，则时差为_____。

C. $-1^{\text{m}}00^{\text{s}}$

从格林子圈起算的时间是_____。

C. 世界时

第三节

一船东行过日界线，同时另一船西行过日界线，过日界线后则两船_____。

C. 时间相同，日期相差一天

船舶向东航行进入相邻时区，船钟一般应_____。

A. 拨快1h

船舶向西航行进入相邻时区，船钟一般应_____。

B. 拨慢1h

船舶由东十二时区进入西十二时区船钟应_____。

C. 不拨

船舶由西向东过日界线，船钟应_____。

A. 不拨

日界线原则上是_____，考虑到行政区域有若干曲折。

C. 180° 经线

船舶向东航行进入相邻时区，船钟应_____。

C. 拨快1h

船舶向西航行穿过日界线船钟应_____，日期应_____。

C. 不拨；增加1d

世界各国以法律形式所确定的具体执行的时间，称为_____。

D. 法定时

世界各国标准时可由_____查得。

C. 英版《无线电信号表》第二卷

根据目的港地理位置的经度，是否可以判断该地所采用的标准时_____。

A. 可以

B. 不可以

C. 以上均对

D. 以上均错

世界各国在决定标准时，_____。

I、一般选用其领土所横跨的某一时区的区时；II、所选用区时的时区有可能不在其领土范围内；III、不使用区时作为标准时

D. I、II、III

要了解某港口所采用的标准时可由_____查得。

C. 英版《无线电信号表》第二卷

船舶航行在世界水域，船钟是指示该地区的区时还是该国的标准时，由_____决定。

A. 船长

世界各国在决定标准时，_____。

A. 所选用区时的时区必在其领土横跨的最中间

B. 所选用区时的时区必在其领土横跨范围内

C. 有些国家规定本国的标准时在夏季提前1小时或30分钟

D. 以上均不对

船舶向东航行穿过日界线船钟应_____，日期应_____。

C. 不拨; 增加1d

第五章第一节

从潮信表查得某海区的平均低潮间隙MLWI为1147, 则8月28日(农历二十六)的低潮潮时约为_____。

B. 0722, 1947

差比数是指主附港之间的_____。

C. 潮时差、潮差比和改正值

中版《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; V. 潮时差与潮高差表。

B. I, II, IV

中版《潮汐表》中, 一些重要港口的每小时潮高在以下哪个表中查找_____。

A. 主港潮汐预报表

中版《潮汐表》中潮时是_____。

B. 当地标准时

中国国家海洋局海洋情报研究所出版的《潮汐表》哪几册是关于国外海区的_____。

C. 四、五、六册

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、三册

中国国家海洋局海洋情报研究所出版的《潮汐表》一共_____册。

D. 六册

中版《潮汐表》中的差比数是指主、副港间的_____。

I. 高、低潮时差; II. 高、低潮高差; III. 潮差比; IV. 平均高、低潮间隙; V. 改正值; VI. 平均海面。

D. I, III, V

主、附港的潮时差为“+”, 说明_____。

D. 附港高、低潮潮时晚于主港

中版《潮汐表》预报潮高的误差, 在一般情况下为_____。

C. 20-30cm

从潮信表查得某海区的平均高潮间隙MHWI为1125, 则5月20日(农历十一)的高潮潮时约为_____。

D. 0635, 1900

某海区大潮升506cm, 小潮升406cm, 平均海面310cm, 则该海区平均大潮低潮潮高为_____。

B. 114cm

某海区大潮升542cm, 小潮升430cm, 平均海面310cm, 则该海区平均小潮低潮潮高为_____。

C. 190cm

农历6月22日某地平均高潮间隙是1021, 概算其高潮时为_____。

A. 0244与1509

如4月19日某主港的高潮潮时为0117, 则高潮时差为-0228的附港高潮潮时为_____。

A. 4月18日2249

我国某地的MHWI为1225, 该地农历初六的高潮时为_____。

A. 0335, 1600

我国某地的MLWI为1032, 该地农历十一的低潮时为_____。

C. 0542, 1807

我国某地的大潮升为4.4m, 小潮升为3.4m, 则农历初六的高潮潮高约为_____。

B. 4.0m

主、附港的潮时差为“-”, 说明_____。

C. 附港高、低潮潮时早于主港

以下哪个表不是中版《潮汐表》的内容_____。

B. 附港潮汐预报表

大潮与小潮主要是由于_____。

- A. 月球、太阳赤纬较大引起的
- B. 月球、太阳和地球相互位置关系不同引起的
- C. 月引潮力与太阳引潮力的合力不同引起的
- D. B、C都对

潮汐差比数表中的改正值是指_____。

D. 附港平均海面-主港平均海面×潮差比

潮信资料包括_____。

- I. 平均高低潮间隙； II. 高、低潮时差； III. 大、小潮升； IV. 平均海面季节改正； V. 潮差比； VI. 平均海面。

B. I , III, VI

对日潮港来说，潮差比是指_____之比。

B. 附港回归潮大的潮差与主港回归潮大的潮差

寒潮对潮汐的影响是_____。

B. 引起“减水”

利用差比数求附港潮高时，直接用表列改正值的条件是_____。

C. 主附港平均海面季节改正值较小

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。

B. 目录

中版《潮汐表》中的潮时采用_____。

C. 当地标准时

我国《潮汐表》预报潮时误差量，在一般情况下为_____。

D. 20-30min

我国某地的大潮升为4.5m，小潮升为3.1m，平均海面2.5m。则初三的低潮潮高约为_____。

B. 0.5m

以下哪些是中版《潮汐表》的内容_____。

- I. 主港潮汐预报表； II. 潮流预报表； III. 格林尼治月中天时刻表； IV. 差比数和潮信表； V. 潮时差与潮高差表。

A. I , II, III, IV

以下哪种水文气象因素的急剧变化会引起潮汐变化的反常现象_____。

- A. 降水
- B. 气压
- C. 结冰

D. 以上都会

以下哪些因素会引起潮汐预报值与实际值相差较大_____。

- A. 寒潮
- B. 台风

C. A、B都是

D. A、B都不是

以下哪些因素会引起潮汐预报值与实际值相差较大_____。

- A. 寒潮
- B. 春季气旋入海
- C. 台风

D. 以上都是

以下哪种不属于中版潮汐表内容_____。

C. 调和常数表

在利用中版《潮汐表》第一册求某附港潮汐时，已知主、附港的平均海面季节改正分别是23cm和35cm，求附港潮高应用_____。

- A. 附港潮高=主港潮高×潮差比+改正值
- B. 附港潮高=主港潮高×潮差比+改正数+潮高季节改正数
- C. A、B均可
- D. A、B均不能用

在利用中版《潮汐表》第一册求某附港潮汐时，已知主、附港的平均海面季节改正分别是23cm和35cm，求附港潮高应用_____。

C. 附港潮高=[主港潮高-(主港平均海面+主港平均海面季节改正)]×潮差比+(附港平均海面+附港平均海面季节改正)

在利用中版《潮汐表》第一册求某附港潮汐时，已知主、附港的平均海面季节改正分别是2cm和3cm，求附港潮高应用_____。

- A. 附港潮高=主港潮高×潮差比+改正值
- B. 附港潮高=主港潮高×潮差比+改正数+潮高季节改正数
- C. A、B均可
- D. A、B均不能用

台风对潮汐的影响是_____。

A. 引起“增水”

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，则该地农历初六的低潮潮时约为_____。

B. 0105, 1330

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地农历初六低潮潮高约为_____。

D. 1.4m

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地农历初八高潮潮高约为_____。

C. 3.0m

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地农历初八低潮潮高约为_____。

D. 1.6m

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地农历二十一高潮潮高约为_____。

B. 3.2m

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地农历二十一低潮潮高约为_____。

D. 1.4m

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地农历二十三高潮潮高约为_____。

C. 3.0m

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地农历二十三低潮潮高约为_____。

D. 1.6m

我国某地的大潮升为4.5m，小潮升为3.0m，平均海面2.5m。则农历初五低潮潮高约为_____。

C. 0.9m

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，则该地农历十一的高潮潮时约为_____。

A. 0140, 1405

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地大潮日低潮潮高约为_____。

D. 1.1m

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，则该地农历十一的低潮潮时约为_____。

C. 0505, 1730

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，则该地农历十八的高潮潮时约为_____。

A. 0806, 2031

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, 则该地农历二十六的高潮潮时约为_____。

B. 0205, 1430

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) -0130, 则该地农历十八的低潮潮时约为_____。

C. 0006, 1231

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) -0130, 则该地农历二十六的低潮潮时约为_____。

B. 0630, 1855

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_____。

C. 35.5

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0.5m时, 该物标的实际海拔高度为_____。

A. 37.5

英版海图某地大潮升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_____。

B. 37

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_____。

B. 1005, 2230

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。则该附港日的高潮潮时为_____。

A. 1328

存在潮汐周日不等的海区, 一个太阴日里相邻两次低潮中潮高较低的低潮称为_____。

D. 低低潮

我国某地的大潮升为4.5m, 小潮升为3.1m, 平均海面2.5m。则小潮日的低潮潮高约为_____。

C. 1.9m

我国某地的大潮升为4.5m, 小潮升为3.1m, 则初三、十八的高潮潮高约为_____。

A. 4.5m

我国某地的大潮升为4.5m, 小潮升为3.1m, 则小潮日的高潮潮高约为_____。

D. 3.1m

我国某地高潮间隙0450, 概算农历五月初六的高潮时间约为_____。

B. 0825, 2050

我国某地高潮间隙0525, 概算农历10月21日高潮时为_____。

A. 0925, 2150

我国某地平均高潮间隙1050, 概算农历8月21日该地高潮时为_____。

C. 0225与1450

我国某主港潮汐 T_{HW} 1038, H_{HW} 489cm, 其附港的潮差比为0.76, 潮时差-0015, 改正值-30, 则该附港的 T_{HW} , H_{HW} 为_____。

D. 1023, 342

我国沿海某地大潮升3.5m, 小潮升2.8m, 平均海面2.3m, 则该地农历初六高潮潮高约为_____。

B. 3.2m

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_____。

C. 5.60m

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地小潮日低潮潮高约为_____。

D. 1.8m

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。则该附港日的高潮潮时为_____。

C. 0948

我国沿海某地大潮升4.4m，小潮升2.9m，平均海面2.5m，则该地农历初五的高低潮潮高分别约为_____。

C. 4.0m, 1.0m

我国沿海某港口的大潮升4.2m，小潮升2.7m，平均海面2.3m，则农历初六的高低潮潮高分别约为_____。

D. 3.6m, 1.0m

在潮汐推算中，如主港3月6日低潮时为2357，低潮时差为+0103，则附港为发生同一低潮应在_____。

B. 3月7日0100

在潮汐推算中，若4月19日某主港的高潮潮时为0018，高潮时差为-0148，则附港发生同一高潮应在_____。

C. 4月18日2230

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地大潮日高潮潮高约为_____。

A. 3.5m

我国沿海某地大潮升3.5m，小潮升2.8m，平均海面2.3m，则该地小潮日高潮潮高约为_____。

B. 2.8m

我国某地的大潮升为4.5m，小潮升为3.0m，平均海面2.5m。则农历初五高潮潮高约为_____。

A. 4.1m

我国某主港某日潮高为3.6m，某附港的潮差比为1.20，主港平均海面220cm，附港平均海面222cm，主附港平均海面季节改正值均为+18cm，则该附港的潮高为_____。

D. 3.86m

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. A、B、C都对

潮差比是_____之比。

A. 附港平均潮差与主港平均潮差

月赤纬等于0°时的潮汐特征为_____。

A. 相邻的两个高潮潮高相等

B. 涨落潮时间相等

C. 相邻的两个低潮潮高相等

D. 以上三者都对

从新月到上弦，潮差的变化是_____。

B. 逐渐减小

在分析潮汐的成因时，平衡潮理论假设_____。

A. 整个地球被等深的大洋所覆盖

B. 海水只有惯性力没有摩擦力

C. 自然地理因素对潮汐的作用只是在讨论潮汐不等现象时考虑

D. A+B+C

实际上，大潮发生在_____。

B. 朔望日之后

“高潮间隙”是指_____。

B. 从月中天到高潮发生的时间

从朔望日到实际大潮发生的时间间隔叫_____。从月中天到实际高潮发生的时间间隔叫_____。

A. 潮龄；高潮间隙

引起潮汐半月不等的主要原因是_____。

A. 月球、太阳与地球的相互位置不同

B. 月相不同

C. 月引潮力与太阳引潮力的合力不同

D. A或B或C

不正规半日潮港是指_____。

C. 每天有两次涨潮和两次落潮，但涨落潮时间不等的港口

已知月球赤纬 12° ，根据平衡潮理论，以下哪个纬度的测者一天只有一次高潮一次低潮_____。

A. 0°

B. 35°

C. 70°

D. 以上均不符合条件

潮差是_____。

A. 相邻高、低潮的潮高之差

潮差最大的潮汐称为_____。

C. 大潮

潮差最小的潮汐称为_____。

D. 小潮

潮龄是_____。

A. 由朔望日至大潮实际发生日之间的间隔天数

潮汐周日不等现象最显著的是_____。

C. 回归潮

从潮高基准面至平均大潮高潮面的高度称为_____。

B. 大潮升

从潮高基准面至平均小潮高潮面的高度称为_____。

D. 小潮升

大潮差是指相邻的_____之差。

C. 大潮高潮潮高与大潮低潮潮高

半日潮一个周期为_____。

D. 12 h 25 min

从静力学理论分析，正规半日潮往往出现在月赤纬_____。

A. 接近于零时

潮汐主要是由于_____引起的。

C. 月引潮力与月球公转

潮汐半月不等的潮汐现象是_____。

A. 从新月到上弦潮差逐渐增大

B. 从新月到满月潮差逐渐减小

C. 潮差的变化是以半个太阴月为周期

D. A、B、C都不对

潮汐半月不等主要是由于_____引起的。

C. 日、月与地球相互位置关系不同

产生潮汐的原动力是_____，其中主要是_____。

C. 天体引潮力；月球的引潮力

潮汐的视差不等主要是由于_____。

C. 太阳、月球与地球的距离变化引起的

潮汐视差不等主要是由于_____引起的。

A. 月球以椭圆轨道绕地球转动

下列有关潮汐的说法中，何者正确_____。

A. 潮汐的周日不等是由日、月引潮力合力不同形成的

B. 平均海面是相邻高潮潮高和低潮潮高的平均值

C. A和B都对

D. A和B都错

引起潮汐周日不等的原因是_____。

A. 日、月与地球相互位置不同

B. 月赤纬不等于零

C. 地理纬度不等于零

D. B+C

潮汐周日不等主要是由于_____。

B. 月球赤纬较大引起的

大潮升是_____。

D. 从潮高基准面到平均大潮高潮面的高度

从理论上说，大潮出现在_____。

D. 朔望日

从理论上说，某地高潮发生在_____。

A. 0点

B. 12点

C. 月中天时刻

D. A、B、C都对

大潮的变化周期约为_____。

A. 半个太阳月

B. 一个太阴月

C. 半个太阴月

D. 以上都不对

根据潮汐静力学观点_____。

A. 赤道上没有潮汐周日不等现象

实际上，某地出现高潮的时间是_____。

D. 月中天前后

天体引潮力是_____。

A. 天体引力和重力的矢量和

B. 天体重力和地球与天体相对运动产生的惯性离心力的矢量和

C. 天体引力和地球与天体相对运动产生的惯性离心力的矢量和

D. 以上都不对

纬度等于 90° 与月球赤纬之差的地方，_____。

B. 一天只有一次高潮和一次低潮

已知月球赤纬 12° ，根据平衡潮理论，以下哪个纬度的测者一天只有一次高潮一次低潮_____。

D. 85°

潮汐周日不等的潮汐现象是_____。

A. 一天有两次涨潮和两次落潮

B. 相邻两次高潮或两次低潮潮高不等

C. 涨落潮时间不相等

D. A+B+C

小潮升是_____。

B. 从潮高基准面到平均小潮高潮面的高度

平均海面是_____。

D. 长期观测每天每小时水面高度的平均值

确定下列哪种类型的潮汐为不正规半日潮混合潮_____。

B. 在一个太阴日里，涨落潮时间不相等，相邻高潮或低潮的潮差相差很大
日潮港是指_____。

A. 每天只有一次高潮和一次低潮的港口

B. 半个月中有一半以上的天数一天只有一次高潮和一次低潮的港口

C. 半个月中一天只有一次高潮和一次低潮的天数不足7天

D. 以上答案都对

朔、望后1~3天发生的潮汐一般是_____。

C. 大潮

停潮是_____。

D. 低潮发生后潮汐停止升降的现象

下列说法正确的是_____。

B. 潮令是指新月或满月后到发生大潮时的天数

下列说法正确的是_____。

A. 高高潮是指大潮日的高潮

B. 分点潮是指春分和秋分时的潮汐

C. 日潮港是指发生一日一个高潮和低潮的港口

D. 以上都不对

大潮升是_____。

A. 从潮高基准到平均大潮高潮面的高度

小潮升是_____。

A. 平均小潮高潮高

平潮是_____。

B. 高潮发生后潮汐停止升降的现象

小潮是指_____。

D. 高潮最低、低潮最高

一般情况下潮汐基准面是_____。

A. 海图基准面

月球赤纬最大的潮汐称_____。

D. 回归潮

同一地点的大潮和小潮_____。

B. 大潮低潮潮高低于小潮低潮潮高

正规半日潮港是指_____。

B. 每天有两次高潮和两次低潮，涨落潮时间，潮差几乎相等的港口

存在潮汐周日不等的海区，一个太阴日里相邻两次高潮中潮高较高的高潮称为_____。

A. 高高潮

存在潮汐周日不等的海区，一个太阴日里相邻两次高潮中潮高较低的高潮称为_____。

C. 低高潮

存在潮汐周日不等的海区，一个太阴日里相邻两次低潮中潮高较高的低潮称为_____。

B. 高低潮

小潮差是指相邻的_____之差。

C. 小潮高潮潮高与小潮低潮潮高

低低潮是指_____。

D. 一天中两次低潮的较低者

中版海图某地大潮升3.5m, 小潮升3.0m, 平均海面2.0m, 某架空电缆净空高36m, 当该地潮高为0.5m时, 该电缆最低处距当时海面的实际距离为_____。

A. 39

大潮是指_____的潮汐。

C. 高潮最高、低潮最低

当潮汐为分点潮时, 潮汐表现为_____。

C. 周日不等现象最小

当潮汐为分点潮时, 潮汐现象表现为_____。

D. 半日不等现象最小

当潮汐为回归潮时, 潮汐现象表现为_____。

A. 周日不等最显著

当低潮发生后, 海面有一段时间停止升降的现象称为_____。

B. 停潮

当高潮发生后, 海面有一段时间停止升降的现象称为_____。

A. 平潮

当月赤纬为 0° 时, 一个太阴日中有相邻两个高潮和低潮潮高相差不大, 涨落潮时间也很接近, 这种潮叫做_____。

D. 分点潮

平均海面是_____。

B. 根据长期观测算得的某一时期内的海面平均高度

低潮间隙是指_____。

A. 从月中天到低潮发生的时间间隔

平均高潮间隙是指_____。

B. 由每天月中天时刻至高潮时的时间间隔的长期平均值

低高潮是指_____。

A. 一天中两次高潮较低者

高低潮是指_____。

B. 一天中两次低潮较高者

高高潮是指_____。

D. 一天中两次高潮较高者

某港口半个月中有连续一半以上的日子为日潮, 其余为半日潮, 该港口为_____。

C. 正规日潮港

某港口半个月中有一半以上的天数为两次高潮两次低潮, 其余日子为日潮, 该港口为_____。

D. 不正规日潮港

某港口每天有两次高潮和两次低潮, 潮差和涨落潮时间均不相等, 该港口为_____。

B. 不正规半日潮港

某港口每天有两次高潮和两次低潮, 潮差和涨落潮时间均几乎相等, 该港口为_____。

A. 正规半日潮港

大潮升是_____。

C. 平均大潮高潮高

当月球赤纬最小时的潮汐称_____。

C. 分点潮

某往复流港口的潮流资料为: 转流时间0154, 0807; 相应时间和最大流速0456, 1.9kn。则该港0500的流速为_____。

B. 1.9kn

英版海图某地大潮升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0.5m时,该物标的实际海拔高度为_____。

A. 39

主港高潮潮高3.1m,并设:

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港	3.8m	2.8m	1.6m	1.1m
附港潮高差	+0.5	+0.2	+0.4	-0.3

则与所给主港潮高对应的主附港潮高差为_____。

B. +0.3

主港高潮潮高3.4m,并设:

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港	3.8m	2.8m	1.6m	1.1m
附港潮高差	+0.5	+0.2	+0.4	-0.3

则与所给主港潮高对应的主附港潮高差为_____。

C. +0.4

主港高潮潮高3.7m,并设:

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港	3.8m	2.8m	1.6m	1.1m
附港潮高差	+0.5	+0.2	+0.4	-0.3

则与所给主港潮高对应的主附港潮高差为_____。

D. +0.5

根据潮流当天最大流速 v_m ,涨(落)潮流持续时间 T 和任意时与转流时间间隔 ΔT ,求任意时流速的公式为_____。

A. $v = v_m \sin \frac{\Delta T}{T} 180^\circ$

在中版《潮汐表》的往复流“潮流预报表”中,可查得_____。

I. 转流时间; II. 最大流速及其时间; III. 涨潮流流速; IV. 落潮流流速; V. 涨落潮流流向。

C. I, II, V

对于回转流,潮流表一般提供一个周期内的两次极大值和两次极小值的流向和流速及对应时间,其他时间的流向和流速_____。

A. 内插求取

B. 与所提供的最接近的时间的流向流速一致

C. 根据半日潮港1, 2, 3, 3, 2, 1规则求取

D. 以上都对

主港低潮潮高1.3m,并设:

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港	3.8m	2.8m	1.6m	1.1m
附港潮高差	+0.5	+0.2	+0.4	-0.3

则与所给主港潮高对应的主附港潮高差为_____。

B. 0

某往复流港口的潮流资料为:转流时间0154, 0807;相应时间和0456, 1.9kn。则该港0400的流速为_____。

D. 1.7kn

已知主港高潮时为2119,且主附港时差资料为:

	Time Difference			
	High	Water	Low	Water
主港	0000 and 1200	0600 and 1800	0000 and 1200	0600 and 1800
附港潮时差	-0030	-0050	-0020	-0015

则对应该主港低潮时的附港潮时差为_____。

C. -0039

某往复流港口的潮流资料为：转流时间0154，0807；相应时间和最大流速0456，1.9kn。则该港0600的流速为_____。

A. 1.7kn

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。

D. I~III, V

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. 是否包括海流说明。

B. I~VI

英版潮汐潮流中，关于流速前正、负号的说法中正确的是_____。

A. 正号一般代表落潮流向

B. 负号一般代表涨潮流向

C. 正负号代表的具体流向在表中有说明

D. 以上都对

英版潮汐潮流中，关于流速前正、负号的说法中正确的是_____。

A. 正号一般代表涨潮流向

B. 负号一般代表落潮流向

C. 正负号代表的具体流向在表中有说明

D. 以上都对

英版潮汐潮流中，流速前的正、负号是指_____。

C. 涨潮流的流向和落潮流的流向

江河口涨潮流的流速比落潮流的流速_____。

C. 要小

海图上某地往复流箭矢上标注的一个数字是_____。

C. 大潮日的最大流速

某往复流港口的潮流资料为：转流时间0154，0807；相应时间和最大流速0456，1.9kn。则该港0300的流速为_____。

B. 1.0kn

某主港高潮潮高3.4m，查得潮高差资料如下：

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港 (m)	3.5	2.5	1.4	1.0
附港潮高差	+0.6	+0.4	+0.4	-0.4

则与所给主港潮高对应的附港潮高差为_____。

B. +0.6m

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，何时采用实线_____。

A. 潮差等于或接近大潮潮差时

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_____。

C. 潮差在两者之间时，两条曲线可任意使用

在英版《潮汐表》中印有求任意时潮高曲线图，以下哪一卷中的曲线图较精确_____。

A. 第二卷

B. 第三卷

C. 第四卷

D. 以上都一样

利用英版《潮汐表》求附港潮汐，主港某日潮汐为：0929 1.0m, 1838 4.0m。主附港高潮潮高差为-30cm；低潮潮高差为-50cm。附港高、低潮潮高分别为_____。

B. 0.5m、3.7m

利用英版《潮汐表》求附港潮汐，主港某日潮汐为：0929 1.0m, 1838 4.0m。主附港高潮潮时差：-0157；低潮潮时差为0230。附港高、低潮时分别为_____。

A. 0659、1641

某主港低潮潮高1.2m，查得潮高差资料如下：

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港 (m)	3.5	2.5	1.4	1.0
附港潮高差	+0.6	+0.4	+0.4	-0.4

则与所给主港潮高对应的附港潮高差为_____。

C. 0

某主港低潮潮高1.8 m，查得潮高差资料如下：

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港 (m)	12.9	9.6	3.2	0.6
附港潮高差	-0.4	-0.2	0.0	-0.2

则与所给主港潮高对应的附港潮高差为_____。

D. -0.1m

主港低潮潮高1.8m，并设：

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港	3.9m	2.8m	1.6m	1.1m
附港潮高差	+0.5	+0.4	+0.4	-0.3

则与所给主港潮高对应的主附港潮高差为_____。

A. +0.7

某主港高潮潮高3.0m，查得潮高差资料如下：

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港 (m)	3.5	2.5	1.4	1.0
附港潮高差	+0.6	+0.4	+0.4	-0.4

则与所给主港潮高对应的附港潮高差为_____。

C. +0.5m

回转流图中，矢端注有数字“II”的箭矢表示_____。

B. 主港高潮后2小时的流向

某主港高潮潮高4.0m，查得潮高差资料如下：

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港 (m)	3.5	2.5	1.4	1.0
附港潮高差	+0.6	+0.4	+0.4	-0.4

则与所给主港潮高对应的附港潮高差为_____。

A. +0.7m

已知主港低潮时为0258，且主附港时差资料为：

	Time Difference			
	High	Water	Low	Water
主港	0000	0600	0000	0600
	and	and	and	and
	1200	1800	1200	1800
附港潮时差	-0030	-0050	-0020	-0015

则对应该主港低潮时的附港潮时差为_____。

A. -0018

已知主港低潮时为1039，且主附港时差资料为：

	Time Difference			
	High	Water	Low	Water
主港	0200	0800	0300	0800
	and	and	and	and
	1400	2000	1500	2000
附港潮时差	-0010	-0015	-0035	-0020

则对应该主港低潮时的附港潮时差为_____。

A. -0025

已知主港低潮时为1518，且主附港时差资料为：

	Time Difference			
	High	Water	Low	Water
主港	0000	0600	0000	0600
	and	and	and	and
	1200	1800	1200	1800
附港潮时差	-0030	-0050	-0020	-0015

则对应该主港低潮时的附港潮时差为_____。

A. -0017

已知主港低潮时为2318，且主附港时差资料为：

	Time Difference			
	High	Water	Low	Water
主港	0200	0800	0300	0800
	and	and	and	and
	1400	2000	1500	000
附港潮时差	-0010	-0015	-0035	-0020

则对应该主港低潮时的附港潮时差为_____。

A. -0027

已知主港高潮时为0355，且主附港时差资料为：

	Time Difference			
	High	Water	Low	Water
主港	0200 and 1400	0800 and 2000	0300 and 1500	0800 and 2000
附港潮时差	-0010	-0015	-0035	-0020

则对应该主港低潮时的附港潮时差为_____。

C. -0012

已知主港高潮时为0913，且主附港时差资料为：

	Time Difference			
	High	Water	Low	Water
主港	0000 and 1200	0600 and 1800	0000 and 1200	0600 and 1800
附港潮时差	-0030	-0050	-0020	-0015

则对应该主港高潮时的附港潮时差为_____。

C. -0039

已知主港高潮时为1633，且主附港时差资料为：

	Time Difference			
	High	Water	Low	Water
主港	0200 and 1400	0800 and 2000	0300 and 1500	0800 and 2000
附港潮时差	-0010	-0015	-0035	-0020

则对应该主港低潮时的附港潮时差为_____。

C. -0012

某主港高潮潮高11.2 m，查得潮高差资料如下：

	MHWS	MHWN	MLWN	MLWS
主港 (m)	12.9	9.6	3.2	0.6
附港潮高差	-0.4	-0.2	0.0	-0.2

则与所给主港潮高对应的附港潮高差为_____。

B. -0.3m

中国某海区为往复流，大潮日最大流速为4kn，则农历初七该地的最大流速为_____。

A. 3kn

半日潮港，涨潮流箭矢上标注4kn，则该处小潮日涨潮流第六小时内的平均流速为_____。

A. 2/3kn

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_____。

D. 2kn

半日潮港，涨潮流箭矢上标注4kn，则该处小潮日涨潮流第四小时内的平均流速为_____。

D. 2kn

半日潮港，涨潮流箭矢上标注4kn，则该处小潮日涨潮流第五小时内的平均流速为_____。

B. 4/3kn

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

对于半日潮的水域，往复流的最大流速一般出现在_____。

B. 转流后3小时

某地区往复流，大潮时潮流流速最强为4节，则其小潮流最强流速_____，两者平均流速为_____。

B. 2节，3节

回转流的特点有_____。

I. 在一个潮汐周期内流向改变360度；II. 流速、流向的变化是：在某一方向上由强转弱，然后改向；III. 没有流速为零的时刻。

B. I、III

若海图上标注大潮日流速时，则平均流速为_____。

A. 3/4大潮日流速

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_____。

B. 4/3kn

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二小时内的平均流速为_____。

B. 2kn

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. 1kn

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_____。

C. 3kn

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四小时内的平均流速为_____。

C. 3kn

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五小时内的平均流速为_____。

B. 2kn

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. 1kn

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_____。

B. 3kn

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_____。

C. 4kn

某河口大潮日最大流速4kn，则小潮日涨潮第三小时内平均流速为_____。

C. 2kn

中国沿海某海区海图上的往复流图式为： 则该海区大潮日落潮流最大流速_____。

A. 3kn

在英版《潮汐表》第一卷中，印有几张求任意时潮高和任意潮高的潮时的曲线图_____。

D. 每主港一张

回转流图中，矢端注有数字“0”的箭矢表示_____。

B. 主港高潮时的流向

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_____。

C. 接近于零

如果海图上往复流箭矢标注两个数字，分别表示_____。

A. 小潮日与大潮日的最大流速

回转流图式中心的地名是_____。

C. 主港

中国沿海某海区海图上的往复流图式为:



其意思为_____。

A. 该海区涨潮流大潮日最大流速为3kn

中国沿海某海区海图上的往复流图式为:



则该海区小潮日涨潮流最大流速_____。

A. 3kn

B. 1kn

C. 不明

D. 以上都不对

中国沿海某海区海图上的往复流图式为:



则该海区大潮日涨潮流最大流速_____。

A. 3kn

半日潮港，涨潮流箭矢上标注4kn，则该处小潮日涨潮流第二小时内的平均流速为_____。

B. 4/3kn

中国沿海某海区海图上的往复流图式为:



其意思为_____。

B. 该海区落潮流大潮日最大流速为3kn

半日潮港，涨潮流箭矢上标注2kn，则该处大潮日涨潮流第一小时内的平均流速为_____。

A. 2/3kn

中国沿海某海区海图上的往复流图式为:



则该海区小潮日落潮流最大流速_____。

A. 3kn

B. 1kn

C. 不明

D. 以上都不对

中国沿海某海区海图上的往复流图式为:



则该海区农历初六落潮流最大流速_____。

C. 9/4kn

中国沿海某海区海图上的往复流图式为:



则该海区农历初六涨潮流最大流速_____。

A. 3kn

B. 1.5kn

C. 2.25kn

D. 2.5kn

半日潮港，涨潮流箭矢上标注2kn，则该处大潮日涨潮流第二小时内的平均流速为_____。

B. 4/3kn

半日潮港，涨潮流箭矢上标注2kn，则该处大潮日涨潮流第六小时内的平均流速为_____。

A. 2/3kn

半日潮港，涨潮流箭矢上标注2kn，则该处大潮日涨潮流第三小时内的平均流速为_____。

D. 2kn

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_____。

D. 2kn

回转流图中，顶端有数字“2”的箭矢表示_____。

A. 主港高潮前2h时的流向

中国沿海某海区海图上的往复流图式为： 则该海区大潮日涨潮流最大流速_____。

A. 3kn

B. 1.5kn

C. 不明

D. 以上都不对

某轮吃水4m，测深时潮高6m，测深仪读数21m，当时的可用水深为_____。

C. 25m

某港某日的潮汐资料为：0200，1.0m；0800，4.0m。该日0400的潮高为_____。

D. 1.7m

某港某日的潮汐资料为：0200，1.0m；0800，4.0m。该日0700的潮高为_____。

B. 3.8m

某港某日的潮汐资料为：0200，1.0m；0800，4.0m。该日潮高1.5m的潮时为_____。

C. 0335

某港某日的潮汐资料为：0200，1.0m；0800，4.0m。该日潮高2.0m的潮时为_____。

D. 0421

某港某日的潮汐资料为：0200，1.0m；0800，4.0m。该日潮高2.5m的潮时为_____。

A. 0500

某港图水深基准面在平均海面下294cm，潮高基准面在平均海面下306cm，预计潮高300cm，港图上码头水深5.4m，则该港的实际水深为_____。

A. 8.28m

某航道上空有大桥净空高度15m，该地大潮升3.2m，小潮升1.0m，平均海面280cm，1200潮高为0.5m，则1200大桥实际水面上高度为_____。

D. 17.7m

某水道海图最小水深6.2m，潮高基准面在平均海面下230cm，海图基准面在平均海面下200cm，某轮拟于5月30日早通过该水道。该轮吃水7.5m，要求安全富余水深1m，又该水道上空有一电缆高34m，该轮主桅高31m(水线上高)，要求安全余量2m。则该轮通过水道的潮高范围为_____。(大潮升330cm)

A. $2.6m < H < 4.3m$

某轮吃水10m，测深时潮高6m，测深仪读数21m，当时的水深为_____。

B. 31m

某港某日潮汐资料为：1100，1.0m；2130，3.5m。该港该日潮高2.0m的潮时为_____。

D. 1535

某轮吃水8m，欲通过海图水深为7m的水道，保留富余水深0.7m，该水道上空有一高度34m的桥梁，要求保留高度2m，本船水面上最大高度33m，该水道大潮升4.5m，小潮升3.3m。则通过水道的潮高范围为_____。

B. $1.7m < H < 3.5m$

某轮吃水9.3m，富裕水深0.7m，海图水深7m，海图基准面在海图平均海面下2.2m，潮高基准面在平均海面下2.0m，通过该地所需潮高为_____。

A. 3.0m

B. 3.2m

C. 2.8m

D. 都不对

某轮吃水为9.8m，某日0600在佘山附近测深为21.1m，佘山0600潮高为1.4m。该处海图水深为_____。

C. 29.5m

某轮候潮过浅滩时，需计算所需潮高，若某轮吃水7.5m，要求富余水深0.5m，浅滩的海图水深4.3m，则通过浅滩所需的潮高为_____。

C. 3.7m

某轮使用回声测深仪测得读数为3m，吃水为7m，当时潮高为1m，平均海面为1.5m，潮高基准面为1.8m，则当时的海图水深为_____。

A. 9.3m

某轮使用回声测深仪测得读数为3m，吃水为7m，当时潮高为1m，则当时的海图水深为_____。

B. 9m

某轮在海上航行，用测深仪测得读数为5m，该船吃水为9m，当时潮高为1.0m，该水域的平均海面为1.0m，潮高基准面在平均海面下为1.0m，则当时海图水深为_____。

B. 13m

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，何时采用虚线_____。

B. 潮差等于或接近小潮潮差时

某航道上有一桥梁，标注高度15m，已知该地大潮升3.2m，小潮升1.0m，平均海面280cm，0800潮高0.5m，则当时桥梁的实际高度为_____。

C. 17.7m

某地某时潮高为3.0m，该地海图水深为10m，海图深度基准面在平均海面下2.5m，潮高基准面在平均海面下1.5m，当时该地实际水深为_____。

C. 14 m

中国沿海某海区海图上往复流箭矢上的数字为：4kn，则该海区农历初十的最大流速为_____。

A. 2kn

英版海图某地大潮升3.5m，小潮升3.0m，平均海面2.0m，某架空电缆净空高36m，当该地潮高为2.5m时，该电缆最低处距当时海面的实际距离为_____。

B. 37

英版海图某地大潮升3.5m，小潮升3.0m，平均海面2.0m，某架空电缆净空高36m，当该地潮高为0.5m时，该电缆最低处距当时海面的实际距离为_____。

A. 39

任意时潮高等于_____。

D. $\text{低潮潮高} + \text{潮差} \times [1 - \cos(t/T \times 180^\circ)] / 2$

梯形图卡的作用是_____。

A. 求主港高、低潮高

B. 求附港高、低潮高

C. 求任意潮时的潮高和任意潮高的潮时

D. 以上均正确

回声测深仪测得水深读数2m，当时潮高1m，吃水7m，则该处的海图水深应为_____。

C. 8m

某地当日 T_{HW} 0400, T_{LW} 1000, H_{HW} 5m, H_{LW} 1m, 则0600潮高应为_____。

D. 4m

某地当日潮汐资料为: 0600, 500cm; 1200, 100cm, 则0800潮高为_____。

A. 400cm

某港某日的潮汐资料为: 0200, 1.0m; 0800, 4.0m。该日0330的潮高为_____。

A. 1.4m

某地某时潮高为2.9m, 该地海图水深为5.3m, 海图深度基准面在平均海面下284cm, 潮高基准面在平均海面下296cm, 当时该地实际水深为_____。

A. 8.08 m

某港某日潮汐资料为: 1100, 1.0m; 2130, 3.5m。该港该日潮高3.0m的潮时为_____。

C. 1825

某港口资料为: 0124, 323cm; 0753, 096cm。该港该日0600潮高为_____。

A. 1.4m

某港某日潮汐资料为: 0906, 92cm; 1342, 418cm。该港该日1100的潮高为_____。

A. 211cm

某港某日潮汐资料为: 0906, 92cm; 1342, 418cm。该港该日潮高3.0m的潮时为_____。

B. 1149

某港某日潮汐资料为: 1100, 1.0m; 2130, 3.5m。该港该日1300潮高为_____。

B. 1.2m

某港某日潮汐资料为: 1100, 1.0m; 2130, 3.5m。该港该日1600潮高为_____。

A. 2.2m

某港某日潮汐资料为: 1100, 1.0m; 2130, 3.5m。该港该日1930潮高为_____。

C. 3.3m

某港某日潮汐资料为: 1100, 1.0m; 2130, 3.5m。该港该日潮高1.1m的潮时为_____。

A. 1220

某水道浅滩海图水深6.0m, 该地潮高基准面在平均海面下220cm, 海图基准面在平均海面下200cm, 某轮吃水7.5m, 安全富余水深0.7m, 则安全通过浅滩所需潮高为_____。

C. 2.4m

某地当日潮汐资料为: 1200, 400cm; 1900, 136cm, 则潮高为300cm的潮时为_____。

B. 1457

英版《潮汐表》中调和常数表的用途是_____。

A. 结合主港潮汐预报表预报附港潮汐

B. 利用简化调和常数法预报主附港潮汐

C. 以上都对

D. 以上都不对

英版《潮汐表》出版后补遗与勘误发表在_____。

A. 英版航海通告季度末的周版通告

B. 英版航海通告每年摘要中的No. 1号通告

C. A和B都对

D. A和B都错

英版《潮汐表》的补遗和勘误, 可在下列哪种英版图书资料上查取_____。

B. 当年《航海通告年度摘要》

英版《潮汐表》第二卷不包括_____。

A. 潮流预报表

英版《潮汐表》第一卷不包括_____。

A. 潮流预报表

英版《潮汐表》共有_____卷。

B. 4

英版《潮汐表》提供了利用潮汐预报表预报主附港潮汐的方法和利用调和常数求潮汐的方法，两者比较_____。

B. 调和常数法精度高

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。

D. I, III

某水道的海图水深5拓，当时潮高2.5，海图基准面与潮高基准面一致，则水道的实际水深为_____。

B. 11.5m

英版《潮汐表》中，根据主港索引查潮汐资料时，依据港名所查得的是_____。

A. 主港在潮汐表中的编号

B. 主港在调和常数表中的编号

C. 主港潮汐预报资料在潮汐表中的页码

D. A+C

以下哪些是英版《潮汐表》的内容_____。

I. 主港潮汐预报表；II. 潮流预报表；III. 格林尼治月中天时刻表；IV. 差比数和潮信表；V. 潮时差与潮高差表。

B. I, II, V

英版NP158, TIDECALC是_____。

B. 代替英版《潮汐表》的计算机软件磁盘

英版NP159a, 潮汐预报的简易调和常数法PC版是_____。

A. 用以根据《潮汐表》第三部分调和常数计算潮汐的计算机软件磁盘

英版潮汐表的潮时采用_____。

A. 当地标准时

英版潮汐表中，根据港名在地理索引中所查得的是_____。

A. 该港在潮汐表中的编号

B. 该港在差比数与潮信表的编号

C. 该港在潮汐表中的页码

D. A+C

英版潮汐表中地理索引中的港名如用黑体字，表示该港是_____。

D. 主港

在利用英版《潮汐表》计算附港潮汐时，如果主、附港不在同一时区，则_____。

B. 计算附港潮时时直接用表列潮时差即可

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

中版海图某地大潮升3.5m，小潮升3.0m，平均海面2.0m，某架空电缆净空高36m，当该地潮高为2.5m时，该电缆最低处距当时海面的实际距离为_____。

B. 37

英版《潮汐表》中，从_____可查得主港资料所在的页码。

A. 主港索引

B. 潮时差与潮高差表

C. 地理索引

D. A+B

利用英版《潮汐表》求附港潮高时，需进行内插求潮高差的为_____。

D. 四卷均要求

某水道上空有大桥，其净空高度为24m，某轮吃水7.5m，主桅高22m，型深9.8m，与桥的安全余量1m，该大潮升5.3m，则可安全通过该水道的最大潮高为_____。

C. 4.0m

已知某时余山附近某处海图水深20m，当时该地潮高441cm，余山潮高基准面在平均海面下229cm，该海图基准面在平均海面下270cm，则该时当地实际水深为_____。

D. 24.82m

用测深仪测得某地水深为5m，当时船舶吃水为7m，潮高3m，如当时平均海面在海图深度基准面上3m，潮高基准面在平均海面下2m，则海图水深为_____。

A. 12m

B. 8m

C. 10m

D. A、B、C都不对

在候潮过浅滩时，设船舶吃水为8.7m，富余水深为0.7m，浅滩的海图水深为6.0m，则通过浅滩所需潮高至少为_____m。

B. 3.4

在英版海图上，某地的大潮升3m，平均海面2m，该地某一山头的高程为100m，如某时该地的潮高为0.5m，求当时该山头的实际山高为_____。

C. 102.5m

在中版海图上，某地的潮高基准面与海图深度基准面重合，且在平均海面下2m，该地某一山头的高程为100m，如某时该地的潮高为0.5m，求当时该山头水面上的实际山高为_____。

D. 101.5m

海图上某地图式为“ (1.5)”或“ (1.5)”，该地当日潮汐资料为：1227 393cm；1851 122cm，则1530该障碍物上面的水深为_____。

B. 1.2m

某地的海图图式为：“”或“” (3.5)，查潮信表该处当时潮汐为：1227, 3.93m；1851, 1.22m。则1530该障碍物_____。

C. 上面水深6.2m

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；V. 潮时差与潮高差表。

D. I, II, III, V

潮高差是_____。

A. 附港潮高与相应主港潮高之差

以下哪种不属于英版潮汐表内容_____。

D. 差比数与潮信表

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

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. 目录

C. 地理索引

D. 以上均可

利用英版《潮汐表》求某主港潮汐，可从_____查该主港资料所在页码或编号。

- A. 主港索引
- B. 目录
- C. 地理索引
- D. A或C

利用英版《潮汐表》推算附港潮高的公式是_____。

C. 主港潮高-主港平均海面季节改正+潮高差+附港平均海面季节改正

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

哪一卷英版《潮汐表》有主要港口的逐时潮高资料_____。

A. 第一卷

以下哪项不是英版《潮汐表》的内容_____。

B. 差比数与潮信表

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，其中由虚线构成的曲线代表_____，由实线构成的曲线代表_____。

A. 小潮曲线；大潮曲线

海图上某处有一图式查《潮汐表》得知该地当天的潮汐资料为：1227，393；1851，122。经计算在1530时该障碍物_____。

B. 上面的水深为2.7m

第二节

中国海区水上助航标志制度所包含的标志类型有_____。

I. 侧面标；II. 方位标；III. 安全水域标；IV. 孤立危险标；V. 专用标；VI. 新危险物标。

A. I~V

东方位标顶标特征为_____。

A. 两黑色圆锥，底对底

东方位标的涂色为_____。

C. 黑黄黑横纹

标示疏浚区的浮标的着色为_____。

B. 黄色

北方位标顶标特征为_____。

C. 两黑色圆锥，尖端向上

北方位标的涂色为_____。

A. 上黑下黄

安全水域标志只能显示_____。

C. 白色闪光

安全水域标灯质有_____。

I. 明暗光；II. 等明暗；III. 长闪光；IV. 莫尔斯信号“A”；V. 莫尔斯信号“D”。

C. I~IV

安全水域标的作用有_____。

- A. 指明该标四周均为可航水域
- B. 用作中线标志或航道中央标志
- C. 代替方位标志或侧面标志指示接近陆地
- D. 以上都是

安全水域标的顶标为_____。

C. 单个红球

按技术装置不同，航标可分为_____。

D. 发光航标、不发光航标、音响航标、无线电航标

中国海区安全水域标灯质有_____。

I. 明暗光；II. 等明暗；III. 长闪光；IV. 莫尔斯信号“A”；V. 莫尔斯信号“D”。

B. II~IV

浮标的习惯走向可以是船舶从海上驶近港口、河流、河口或其他水道时所采取的总走向或由适当当局所确定的，原则上应沿_____。

D. 环绕大片陆地的顺时针方向

中国海区水上助航标志制度适用于中国海区及其海港、通海河口的除_____外的所有浮标和水中固定标志。

C. 灯塔、灯船、扇形光灯标、导标、大型助航浮标

中国海区水上助航标志制度规则规定，用于标示娱乐区的专用标的闪光节奏为_____。

B. 莫尔斯信号“Y”

中国海区水上助航标志制度规则规定，用于标示水中构筑物的专用标的闪光节奏为_____。

A. 莫尔斯信号“C”

中国海区水上助航标志制度规则规定，用于标示水产作业区的专用标的闪光节奏为_____。

C. 莫尔斯信号“F”

中国海区水上助航标志制度规则规定，用于标示锚地的专用标的闪光节奏为_____。

A. 莫尔斯信号“Q”

中国海区水上助航标志制度规则规定，用于标示禁航区的专用标的闪光节奏为_____。

B. 莫尔斯信号“P”

中国海区水上助航标志制度规则规定，用于标示海上作业区的专用标的闪光节奏为_____。

C. 莫尔斯信号“O”

中国海区水上助航标志制度规则规定，用于标示分道通航的专用标的闪光节奏为_____。

D. 莫尔斯信号“K”

夜间由海上驶离我国沿海某港口，发现前方有一绿色混合联闪光灯浮，表明_____。

C. 该标为推荐航道右侧标，应将其置于本船左侧通过

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_____。

B. 该标为推荐航道左侧标，应将其置于本船右侧通过

安全水域标标身的颜色特征为_____。

D. 红白相间竖纹

某航标顶标为两黑色圆锥，尖对尖，则该标为_____。

C. 西方位标

西方位标的涂色为_____。

D. 黄黑黄横纹

推荐航道左侧标位于推荐航道的_____，其_____为推荐航道。

C. 左侧；右侧

推荐航道右侧标位于推荐航道的_____，其_____为推荐航道。

D. 右侧；左侧

推荐航道位于推荐航道左侧标的_____，深吃水进港船舶通常应将其置于本船_____通过。

D. 右侧；左舷

推荐航道位于推荐航道右侧标的_____，深吃水进港船舶通常应将其置于本船_____通过。

B. 左侧；右舷

南方位标顶标特征为_____。

D. 两黑色圆锥，尖端向下

南方位标的涂色为_____。

B. 上黄下黑

某航标涂色为上黄下黑，则该标为_____。

B. 南方位标

某航标涂色为上黑下黄，则该标为_____。

A. 北方位标

某航标涂色为黄黑黄横纹，则该标为_____。

D. 西方位标

方位标可用于_____。

A. 指明某个区域内最深的水域在该标同名侧

B. 指明通过危险物时安全的一侧

C. 引起对航道中特征的注意

D. 以上均可

某航标顶标为两黑色圆锥，尖向上，则该标为_____。

D. 北方位标

方位标志设立在危险物的_____，其_____为可航水域。

A. 同名侧；同名侧

某航标顶标为两黑色圆锥，尖端向下，则该标为_____。

B. 南方位标

某航标顶标为两黑色圆锥，底对底，则该标为_____。

A. 东方位标

混合联闪光可用于标示_____。

C. 航路分支点

海区浮标制度规则规定，基本的灯标光色有_____。

I. 红色；II. 绿色；III. 白色；IV. 黄色。

D. I~IV

海区浮标制度规则规定，标准的浮标顶标形状有_____。

I. 罐形；II. 锥形；III. 球形；IV. 叉形；V. 杆形；VI. 柱形。

B. I~IV

海区浮标制度规则规定，标准的浮标标身形状有_____。

I. 罐形；II. 锥形；III. 球形；IV. 柱形；V. 杆形；VI. 叉形。

C. I~V

孤立危险标顶标为_____。

B. 上下两垂直黑色圆球

孤立危险标的特征是_____。

D. 标身为黑红黑横纹

孤立危险标的灯质特征为_____。

A. F1 (2)

夜间由海上驶近我国沿海某海港，看见一红色闪光灯浮，则船舶应_____。

A. 从其左侧通过

B. 将该标置于本船右舷

C. 从其右侧通过

D. A、B都对

某航标涂色为黑黄黑横纹，则该标为_____。

C. 东方位标

如在我国沿海发现一浮标，标身颜色为上黑下黄横纹，船舶应从其_____通过。

A. 北侧

夜间由海上驶近我国沿海某海港，看见一绿色闪光灯浮，则船舶应_____。

- A. 从其左侧通过
- B. 将该标置于本船右舷
- C. A、B都对
- D. A、B都错

我国沿海航行，真航向 065° ，发现某灯标的真方位为 055° ，下列何种情况下表明你船正处在该标所标示的可航水域_____。

C. 显示联快闪加一长闪光 (Q(6)+LF1)

我国沿海航行，真航向 025° ，发现某灯标的真方位为 035° ，下列何种情况下表明你船正处在该标所标示的可航水域_____。

D. 顶标为两黑色圆锥，尖对尖

我国沿海航行，发现一绿色杆形浮标，中间有一道红色横纹，其上有一绿色锥形顶标，该标为_____。

D. 推荐航道右侧标

我国沿海航行，发现一绿色杆形浮标，其上有一绿色锥形顶标，该标为_____。

B. 右侧标

我国沿海航行，发现一红色柱形浮标，中间有一道绿色横纹，其上有一红色罐形顶标，该标为_____。

C. 推荐航道左侧标

我国沿海航行，发现一红色柱形浮标，其上有一红色罐形顶标，该标为_____。

A. 左侧标

我国沿海侧面标的编号原则为_____。

A. 逆浮标习惯走向顺序编号

B. 沿浮标习惯走向顺序编号

C. A、B都对

D. A、B都错

我国海区水上助航标志制度表示航标特征的方法有_____。

I. 标色；II. 标形；III. 顶标；IV. 光色和光质；V. 音响；VI. 无线电信号。

B. I~IV

如在我国沿海发现一浮标，标身颜色为上黄下黑横纹，则危险物位于其_____。

A. 北侧

我国沿海航行，真航向 155° ，发现某灯标的真方位为 145° ，下列何种情况下表明你船正处在该标所标示的可航水域_____。

D. 显示联快闪光“快(9)或Q(9)”

如在我国沿海发现一浮标，标身颜色为上黑下黄横纹，则可航水域位于其_____。

A. 北侧

我国沿海航行，真航向 205° ，发现某灯标的真方位为 215° ，下列何种情况下表明你船正处在该标所标示的可航水域_____。

B. 标身为黑黄黑横纹

如在我国沿海发现一浮标，标身颜色为黄黑黄横纹，则危险物位于其_____。

B. 东侧

如在我国沿海发现一浮标，标身颜色为黄黑黄横纹，则船舶应从其_____通过。

D. 西侧

如在我国沿海发现一浮标，标身颜色为黑黄黑横纹，则可航水域位于其_____。

B. 东侧

如在我国沿海发现一浮标，标身颜色为黑黄黑横纹，则船舶应从其_____通过。

B. 东侧

船舶夜间由海上驶近我国沿海某港口，发现一光质为F1(2+1)R，表明_____。

A. 该标为推荐航道左侧标

船舶夜间由海上驶近我国沿海某港口，发现一光质为F1(2+1)G，表明_____。

D. 该标为推荐航道右侧标

与灯桩和立标相比，灯塔所具有的特点是_____。

I. 高大坚固；II. 形状显著；III. 射程较远；IV. 工作可靠；V. 位置准确。

D. I ~ V

下列沿海航标中，哪些属于固定航标_____。

I. 灯塔；II. 灯船；III. 灯桩；IV. 灯浮；V. 立标；VI. 浮标。

D. II, IV, VI

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。

D. I ~ IV

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

如在我国沿海发现一浮标，标身颜色为上黄下黑横纹，应将其置于_____通过。

A. 北侧

夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快(3)5s，则应从其_____通过。

B. 东侧

下列何种灯标可显示绿色灯光_____。

A. 水平横纹

夜间由海上驶近我国沿海某港口，发现前方有一绿色混合联闪光灯浮，表明_____。

D. 该标为推荐航道右侧标，应将其置于本船右侧通过

夜间由海上驶近我国沿海某港口，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

夜间某船驶离我国某海港，看见一绿色联闪光灯浮，表明_____。

C. 该标为右侧标，应将其置于本船左舷

夜间某船驶离我国某海港，看见一红色联闪光灯浮，表明_____。

B. 该标为左侧标，应将其置于本船右舷

夜间某船驶近我国某海港，看见一红色联闪光灯浮，表明_____。

A. 该标为左侧标，应将其置于本船左舷

夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快闪或甚快闪，则该船应从其_____通过。

A. 北侧

夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快闪或甚快闪，表明其_____存在危险物。

C. 南侧

夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快(9)15s，则应将其置于_____通过。

B. 东侧

夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快(9)15s，表明可航水域位于该标的_____。

D. 西侧

我国沿海航行，真航向 115° ，发现某灯标的真方位为 125° ，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. 顶标为两黑色圆锥，尖向上

夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快(6)+长闪15s，表明可航水域位于该标的_____。

C. 南侧

夜间由海上驶近我国沿海某海港，看见一绿色联闪光灯浮，表明_____。

D. 该标为右侧标，应将其置于本船右舷

夜间船舶在我国沿海航行，发现某浮标灯质为：快(3)5s，表明其_____存在危险物。

D. 西侧

夜间，在我国沿海看见一绿色闪光灯浮，则船舶应_____。

- A. 从其右侧通过
- B. 将该标置于本船左舷
- C. 从其左侧通过
- D. A、B都错

夜间,在我国沿海看见一红色闪光灯浮,则船舶应_____。

- A. 从其右侧通过
- B. 将该标置于本船左舷
- C. A、B都对
- D. A、B都错

•我国沿海左侧标的顶标特征为_____。

- A. 红色罐形

我国沿海右侧标的顶标特征为_____。

- D. 绿色锥形

我国沿海推荐航道左侧标的特征为_____。

- B. 红色罐形,中间有一条或多条绿色横纹

我国沿海推荐航道右侧标的特征为_____。

- C. 绿色锥形,中间有一条或多条红色横纹

我国沿海航行,真航向 335° ,发现某灯标的真方位为 325° ,下列何种情况下表明你船正处在该标所标示的可航水域_____。

- C. 显示联快闪光“快(3)或Q(3)”

我国沿海航行,真航向 295° ,发现某灯标的真方位为 305° ,下列何种情况下表明你船正处在该标所标示的可航水域_____。

- B. 标身为上黄下黑横纹

我国沿海航行,真航向 245° ,发现某灯标的真方位为 235° ,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. 该标显示快闪光(Q)

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. 北侧

国际海区安全水域标灯质有_____。

I. 明暗光; II. 等明暗; III. 长闪光; IV. 莫尔斯信号“A”; V. 莫尔斯信号“D”。

- C. I~IV

如某船在英吉利海峡发现一浮标,标身颜色为黄黑黄横纹,则船舶应从该浮标的_____通过。

- D. 西侧

某大型船舶接近某入口航道,发现前方有海图标注 ,该船应将该灯标置于_____通过。

- A. 左舷

某船在进入某水道航行中发现前方有海图标注 ,则该标在推荐航道的_____。

- A. 左侧

某船在进入某水道航行中发现前方有海图标注 ,则推荐航道在该标的_____。

- A. 左侧

某船在某水道航行中发现前方有海图标注 ，则前方最可能有_____。

C. 分叉航道

某船航行中发现前方有海图标注 ，该船应该_____通过是安全的。

D. 远离该标

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。

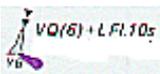
C. 任意一侧

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。

C. 任意一侧

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。

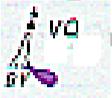
C. 西侧

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

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。

B. 右舷

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。

D. 北侧

某船顺时针绕某岛屿航行，英版海图上有图式 ，则该船应_____。

B. 在其内侧通过

在IALA海上浮标制度规则规定的B区域航行，发现方位标时船舶应_____。

- A. 从该标同名侧通过
- B. 从该标异名侧通过
- C. 将该标置于异名侧通过
- D. A+C

在IALA海上浮标制度规则规定的A区域航行，发现方位标时船舶应_____。

- A. 从该标同名侧通过
- B. 从该标异名侧通过
- C. 将该标置于同名侧通过
- D. A+C

夜间某船驶离韩国某海港，看见一绿色闪光灯浮，则表明_____。

B. 该标为左侧标，将其置于本船右舷

夜间某船驶离韩国某海港，看见一红色闪光灯浮，则表明_____。

C. 该标为右侧标，将其置于本船左舷

夜间，某深吃水船舶由海上驶近日本沿海某港口，发现一光质为F1 (2+1) R，表明_____。

D. 该标为推荐航道右侧标，应将其置于本船右舷通过

夜间，某深吃水船舶由海上驶近日本沿海某港口，发现一光质为F1 (2+1) G，表明_____。

A. 该标为推荐航道左侧标，应将其置于本船左舷通过

夜间，船舶由海上驶近美洲某海港，看见一绿色闪光灯浮，则表明_____。

A. 该标为左侧标，将其置于本船左舷

夜间，船舶由海上驶近美洲某海港，看见一红色闪光灯浮，则表明_____。

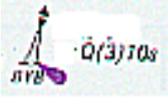
D. 该标为右侧标，将其置于本船右舷

如某船在英吉利海峡发现一浮标，标身颜色为上黄下黑横纹，则船舶应从该浮标的_____通过。

C. 南侧

西方位标顶标特征为_____。

D. 两黑色圆锥，尖对尖

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。

B. 东侧

某船接近某入口航道，发现海图上有一标志，则可判断该标_____。

A. 属于A区域

B. 属于B区域

C. 为左侧标

D. A和C

根据IALA浮标制度规则规定，下列哪些国家属于A区域_____。

I. 日本； II. 韩国； III. 菲律宾； IV. 南北美洲； V. 欧洲； VI. 非洲。

D. V, VI

IALA国际海区水上助航标志制度规则中，A区域和B区域标志的区别在于_____。

A. 专用标不同

B. 侧面标不同

C. 方位标不同

D. A+C

IALA浮标制度规则规定，B区域左侧标的顶标特征为_____。

C. 绿色罐形

IALA浮标制度规则规定，B区域右侧标的顶标特征为_____。

B. 红色锥形

IALA浮标制度规则A区域和B区域的差别在于_____。

A. 侧面标标身颜色不同

B. 侧面标顶标颜色不同

C. 侧面标光色不同

D. 以上都是

IALA浮标制度规则A区域和B区域的差别在于_____。

A. 侧面标标身形状不同

B. 侧面标顶标形状不同

C. 侧面标标色和光色不同

D. 以上都是

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_____。

C. 单个绿色罐形顶标

IALA浮标制度B区域中，红色中间有一道绿色横纹的浮标可配备_____。

B. 单个红色锥形顶标

IALA浮标制度A区域中，绿色中间有一道红色横纹的浮标可配备_____。

D. 单个绿色锥形顶标

IALA浮标制度A区域中，红色中间有一道绿色横纹的浮标可配备_____。

A. 单个红色罐形顶标

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. 左舷

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_____。

B. 属于A区域

如某船在英吉利海峡发现一浮标，标身颜色为黑黄黑横纹，则危险物位于其_____。

D. 西侧

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. A和C

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. 左舷

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。

B. 右舷

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。

B. 右舷

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. 左舷

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

某二副在英版海图上绘画某岛屿外的计划航线时，发现岛屿的东侧有图式 ，则航线应绘画在该标的_____。

A. 外侧

某二副在英版海图上绘画某岛屿外的计划航线时发现前方有图式 ，则航线应绘画在该标的_____。

A. 外侧

某二副在英版海图上绘画某岛屿外的计划航线时发现前方有海图图式 ，则航线应画在该标的_____。

B. 内侧(向岛一侧)

某船逆时针绕某岛屿航行，英版海图上有图式 ，则该船应将其置于_____。

D. 右舷通过

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. A和C

下列哪项不是确定航道走向的原则_____。

- A. 从海上驶进港口的方向
- B. 按环绕大片陆地的顺时针方向
- C. 复杂水域，由航标主管部门确定并在海图上明示
- D. 以上都是

如某船在英吉利海峡发现一浮标，标身颜色为上黑下黄横纹，则危险物位于其_____。

C. 南侧

夜间船舶发现某浮标灯质为：V Qk Fl (6) + L Fl. 10s，则应从其_____通过。

C. 南侧

夜间船舶发现某浮标灯质为：Qk Fl 或 V Qk Fl，则应将其置于_____通过。

C. 南侧

夜间船舶发现某浮标灯质为：V Qk Fl (3) 5s，则应将其置于_____通过。

D. 西侧

沿海航行，发现一柱形浮标，其上装有一个红色球形顶标，则船舶应_____。

B. 靠近该标航行

沿海航行，发现一柱形浮标，其上装有上下两黑色球形顶标，则船舶应_____。

A. 避开该标航行

沿海航行，发现一浮标灯质为：Fl (2) 5秒，则船舶应_____。

A. 避开该标航行

沿海航行，发现某浮标标身为红白相间竖纹，则船舶应_____。

B. 靠近该标航行

船舶顺着航道走向驶入航道中，在本船左舷你应该发现_____。

A. 左侧标

船舶顺着航道走向驶入航道中，在本船右舷你应该发现_____。

B. 右侧标

用于标示新危险物的装灯标志，必须显示相应的方位标志或侧面标志的_____灯

A. 甚快闪或快闪

中国海区水上助航标志适应于中国海区及其海港的_____和_____（不包括灯塔、扇形光灯标、导标、灯船和大型助航浮标）。

C. 所有浮标、水中固定的标志

右侧标设在航道的_____，用于标示航道的_____界限。

B. 右侧；右侧

夜间航行，若发现前方有一绿色快闪或甚快闪的灯浮，则该标为_____。

A. 左侧标

B. 北方位标

C. 新危险物标

D. A或C

夜间航行，若发现前方有一红色快闪或甚快闪的灯浮，则该标为_____。

A. 左侧标

B. 北方位标

C. 新危险物标

D. A或C

下列有关新危险物的说法中，何者正确_____。

A. 新发现，没有在海图和航路指南中表明障碍物

新危险物标可以装设雷达应答器，并发出莫尔斯信号“D”，在雷达屏幕上莫尔斯信号的长度为_____。

B. 1 n mile

新危险物标可装雷达应答器，其莫尔斯编码为字母_____。

A. D

下列有关新危险物标示法的说法中，何者正确_____。

A. 如危险物特别严重，每个标志应尽快设置重复标志

B. 任何重复标志在所有各方面都应该和它配对的标志相同

C. 新危险物标志必须装设雷达应答器来标示

D. 以上都对

下列有关方位标志的说法中，何者正确_____。

A. 同名侧为可航水域

B. 危险物位于其异名侧

C. 应将其置于异名侧通过

D. 以上都对

下列有关方位标志的说法中，何者正确_____。

A. 危险物位于其同名侧

B. 异名侧为可航水域

C. 应将其置于异名侧通过

D. 以上都错

下列有关侧面标的说法中，何者正确_____。

A. 罐形、锥形侧面标可不配置顶标

B. 侧面标代表形状为罐形和锥形

C. 柱形、杆形侧面标需配置相应的顶标

D. 以上都对

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_____。

C. 日本

水中固定标志是指水中的立标和灯桩，其设标点的高程在_____以下，从而使标志的基础或标身

的一部分被淹没。

B. 平均大潮高潮面

IALA浮标制度规则中，红白相间竖纹的浮标可配备_____。

A. 单个红色球形顶标

日本沿海左侧标的特征为_____。

D. 绿色罐形

日本沿海左侧标的顶标特征为_____。

C. 绿色罐形

日本沿海右侧标的特征为_____。

A. 红色锥形

国际海区水上助航标志制度所包含的标志类型有_____。

I. 侧面标；II. 方位标；III. 安全水域标；IV. 孤立危险标；V. 专用标；VI. 新危险物标。

A. I ~ V

菲律宾沿海右侧标的顶标特征为_____。

B. 红色锥形

船舶在菲律宾沿海航行，看见一顶标为红色锥形的灯浮，则船舶应_____。

A. 从其右侧通过

B. 从其左侧通过

C. 将该标置于本船左舷

D. 以上都错

船舶由海上驶离日本某海港，发现正前方有一绿色罐形浮标，应_____。

B. 转向将该标置于右舷通过

船舶由海上驶离日本某海港，发现正前方有一红色锥形浮标，应_____。

A. 转向将该标置于左舷通过

船舶由海上驶近非洲某海港，发现正前方有一绿色锥形浮标，应_____。

B. 转向将该标置于右舷通过

船舶由海上驶近非洲某海港，发现正前方有一红色罐形浮标，应_____。

A. 转向将该标置于左舷通过

夜间船舶发现某浮标灯质为：V Qk Fl (9) 10s，则应从其_____通过。

D. 西侧

IALA海区浮标制度规则中，带罐形顶标的绿色柱形浮标表明_____。

B. 出港航行，置该标于右舷通过

下列何种灯标可显示红色灯光_____。

A. 水平横纹

IALA浮标制度规则中，侧面标的代表形状是_____。

A. 左侧标为罐形，右侧标为锥形

IALA浮标制度规则中，标身颜色可能是绿色和_____相间的横纹。

D. 红色

IALA浮标制度规则中，标身颜色可能是红色和_____相间的竖纹。

C. 白色

IALA浮标制度规则中，标身颜色可能是黑色和_____相间的横纹。

D. 红色

IALA浮标制度规则规定，推荐航道左侧标的特征为_____。

D. 绿色罐形，中间有一条或多条红色横纹

IALA浮标制度规则规定，推荐航道右侧标的特征为_____。

A. 红色锥形，中间有一条或多条绿色横纹

IALA浮标制度规则规定，侧面标如需编号应_____。

- A. 沿浮标习惯走向顺序编号
- B. 沿浮标习惯走向顺序编号，左双右单
- C. 沿浮标习惯走向顺序编号，左单右双
- D. 以上均可

IALA浮标制度规则中，黑色和红色相间横纹的浮标可配备_____。

- B. 上下两黑色球形顶标

左侧标设在航道的_____，用于标示航道的_____界限。

- A. 左侧；左侧
- 专用标的特征是_____。

- A. 黄色标身
- B. 黄色顶标
- C. 黄色光色
- D. 以上都是

IALA海区浮标制度规则中，带锥形顶标的绿色柱形浮标表明_____。

- A. 出港航行，置该标于左舷通过
- B. 应从该标的北面通过
- C. 该标可能是推荐航道侧面标志
- D. 以上都可能

第六章

第一节

A船位于(45° N, 170° E)，B船位于(45° N, 155° W)处，如果A船航向060°，B船航向205°，则A船处在B船的什么舷角上_____。

- D. 大于065°

在北半球，若两点间的大圆始航向为270°，则恒向线航向_____。

- C. 小于270°

在北半球，若两点间的恒向线航向为045°，则大圆始航向_____。

- D. 不一定

在北半球，若两点间的恒向线航向为245°，则大圆始航向_____。

- A. 大于245°

在南半球，若两点间的大圆始航向为045°，则恒向线航向_____。

- C. 小于045°

在南半球，若两点间的大圆始航向为090°，则恒向线航向_____。

- C. 小于090°

在南半球，若两点间的大圆始航向为270°，则恒向线航向_____。

- A. 大于270°

在南半球，若两点间的恒向线航向为045°，则大圆始航向_____。

- A. 大于045°

在南半球，若两点间的恒向线航向为245°，则大圆始航向_____。

- C. 小于245°

A船位于(41° N, 122° E)，用测向仪测得某求救信号船的真方位为090°，但用雷达无法测到该船，则该求救船在_____。

- A. 船的正东，41° N纬度线上
- B. 在A船的正东，低于41° N的纬度线上
- C. 若求救船固定不动，A船保持090°航向航行可到达该求救船（设航行无误差）
- D. A、C都对

A船位于(43° N, 175° W)，用测向仪测得某求救信号船的真方位为270°，但用雷达无法测到该船，

则该遇难船在_____。

C. A船的正西，低于 43° N的纬度上

某轮计划由 $14^{\circ} 02' .2S$ ， $116^{\circ} 06' .0E$ 航行到 $5^{\circ} 50' .0N$ ， $79^{\circ} 02' .0E$ ，则相应的大圆始航向为_____。

B. 296°

A船位于 $(45^{\circ} N, 170^{\circ} W)$ ，测得 $130^{\circ} W$ 处B船的真方位为 090° ，则_____。

A. B测A的真方位大于 270° ，B的纬度低于 $45^{\circ} N$

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 $35^{\circ} S$

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° ，B船航向 235° ，则A船处在B船的什么舷角上_____。

B. 35° 右

A船位于 $(45^{\circ} S, 170^{\circ} E)$ ，测得150n mile外的某遇难船B的真方位为 090° ，假定B的位置不变，A船也无航行误差，不受外界影响，则A船_____。

D. 起始航向 090° ，以后其航向应逐渐适当减小可到达B船

A船位于 $45^{\circ} S$ ， $170^{\circ} W$ ，测得150n mile外的某遇难船B的真方位为 270° ，假定B的位置不变，A船也无航行误差，不受外界影响，则A船_____。

C. 起始航向 270° ，以后其航向应逐渐适当增大可到达B船

设A在北半球，B在南半球，从A到B的恒向线航向为 230° ，则A到B的大圆始航向为_____。

A. 大于 230°

设A在南半球，B在北半球，从A到B的恒向线航向为 320° ，则A到B的大圆始航向为_____。

B. 小于 320°

设A在北半球，B在南半球，从A到B的恒向线航向为 150° ，则B到A的大圆始航向为_____。

A. 大于 330°

B. 小于 330°

C. 等于 330°

D. 以上均有可能

某船计划由 $56^{\circ} 36' N$ ， $169^{\circ} 56' W$ ，航行到 $34^{\circ} 49' .5N$ ， $139^{\circ} 53' E$ ，则该船的大圆始航向为_____。

D. 259°

某船由 $60^{\circ} 55' .5N$ ， $065^{\circ} 04' W$ ，航行到 $36^{\circ} 50' N$ ， $8^{\circ} 59' W$ ，则该船的大圆始航向为_____。

C. 098°

某轮计划由 $12^{\circ} 00' .0N$ ， $83^{\circ} 41' .0W$ 航行到 $74^{\circ} 29' .8N$ ， $19^{\circ} 12' .5E$ ，则该轮的大圆航程为_____。

C. 4910 n mile

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_____。

C. 015°

M、N两船同在 $120^{\circ} E$ 经线上，M船在 $50^{\circ} N$ ，N船在 $20^{\circ} N$ ，各自向正东方向航行，且抵达同一条经线($170^{\circ} E$)，则两船采用大圆航线比恒向线航线可缩短航程的百分比情况为_____。

A. M船比N船所缩短航程的百分比大

A船位于 $(45^{\circ} N, 170^{\circ} E)$ ，B船位于 $(45^{\circ} N, 155^{\circ} W)$ 处，则_____。

D. A测B的真方位小于 090° ，B测A的真方位大于 270°

在高纬海区航行，当航向接近东西向且航线跨越的经差较大时，采用何种航线较有利_____。

A. 大圆航线

B. 等纬圈航线

C. 混合航线

D. A或C

常用的大洋航线有_____。

A. 大圆航线

B. 混合航线

C. 恒向线航线

D. 以上都是

大洋航行时，采用混合航线是为了_____。

B. 避开高纬地区水文气象恶劣区域

大洋航行中，等纬圈航线是_____。

A. 大圆航线

B. 等角航线(恒向线航线)

C. 最短航程航线

D. A+C

大圆海图的特点是_____。

A. 图上子午线和等纬圈是直线

B. 图上直线是大圆弧

C. 纬度愈高，投影变形愈大

D. 以上都是

大圆航法，实质上是指船舶沿着_____。

C. 大圆航线上各分点之间的恒向线航行

大圆航线通常适用于_____。

D. 航行纬度较高，航线跨越经差较大时

混合航线是在有限制纬度情况下的_____。

A. 最短航程航线

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

拟定大圆航线时，确定各分点之间间隔的一般原则为_____。

A. 每隔经差 5° / 10° 取一分点

B. 每隔经差 10° / 20° 取一分点

C. 每隔约一昼夜航程取一分点

D. A+C

确定大圆航线的方法有_____。

A. 大圆海图法

B. 大圆改正量法

C. 公式计算法或查表法

D. 以上都是

下列航线中，哪条航线宜选择大圆航线_____。

A. 我国至北美洲的航线

在北半球，若两点间的大圆始航向为 090° ，则恒向线航向_____。

A. 大于 090°

下列何种情况下，宜选用恒向线航线_____。

A. 航程较短或航向接近南北向时

B. 高纬度，航向接近东西向时

C. 高纬度，航向接近南北向时

D. A+C

在北半球，若两点间的大圆始航向为 045° ，则恒向线航向_____。

A. 大于 045°

在高纬海区航行，当航向接近南北时，采用何种航线较有利_____。

B. 恒向线航线

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. 大圆航线

B. 恒向线航线

船舶采用混合航线时，首先应确定限制纬度，下列哪些是确定限制纬度时应考虑的因素_____。

I. 季节；II. 气象；III. 海况；IV. 本船条件；V. 船员。

C. I ~ V

混合航线是为了避开恶劣水文气象条件而采用的最短航程航线，通常有下列哪几种航线组成_____。

I. 大圆航线；II. 恒向线；III. 等纬圈；IV. 气象航线；V. 气候航线。

B. I, III

在墨卡托海图上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；IV. 《天体高度方位表》法。

C. I ~ IV

在平面心射投影图上，连接出发点与到达点之间的直线为_____。

C. 大圆航线

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_____。

A. 航程较短时

B. 接近南北向航行时

C. 在低纬近赤道地区航行时

D. 以上都是

自日本横跨太平洋至美国西海岸的大圆航线比相应的恒向线航线可缩短航程约为_____。

C. 几百海里

船舶沿赤道向东航行，恒向线航向为 090° ，相应的大圆始航向为_____。

B. 等于 090°

大洋航行，利用空白定位图进行海图作业是因为_____。

A. 缺乏足够的大洋海图

B. 大洋上没有物标和碍航物，且水深足够

C. 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

D. B+C

某轮计划由 $17^{\circ} 50' N, 109^{\circ} 55' E$ 航行到 $27^{\circ} 05' N, 142^{\circ} 06' E$ ，则相应的大圆航程为_____。

C. 1863 n mile

下列何种情况下，宜选用大圆航线_____。

A. 航程较短或航向接近南北向时

B. 高纬度，航向接近东西向时

C. 高纬度，航向接近南北向时

D. A+B

某轮排水量15000t，以航速14kn航行一天，燃油耗油30t，为赶船期计划航速增加1kn，则加速后每日燃油消耗量比原来多_____。

B. 6.9t

在安全的前提下，拟定大洋航线的原则是_____。

D. 航时最省

在航速一定的条件下，船舶每日耗油量与_____。

C. 排水量的三分之二次方成正比

在排水量一定的条件下，船舶每海里耗油量与_____。

B. 航速的平方成正比

在排水量一定的条件下, 船舶每日耗油量与_____。

C. 航速的立方成正比

航行船舶单位时间的耗油量与排水量和航速的关系式为_____。

A. $Q \propto D^{\frac{2}{3}} \cdot v^3$

船舶航行耗油量与航速和航程的关系式为_____。

A. $F \propto v^2 \cdot S$

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, 试求该船应采用的航速_____。

A. 15kn

某轮航速15kn, 每日耗油量40t, 现改用14kn的航速航行, 则每日耗油量为_____。

D. 32.5t

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800n mile的航程。船舶计划预留燃油20t作为备用, 为了使船舶续航至目的港, 试求该船应采用的航速_____。

B. 15.6kn

某轮排水量12000t, 以航速14kn航行一天, 燃油耗油25t, 现改用12kn的航速航行, 则每日耗油量为_____。

B. 15.7t

某轮计划由 $14^{\circ} 02' .2S$, $116^{\circ} 06' .0E$ 航行到 $5^{\circ} 50' .0N$, $79^{\circ} 02' .0E$, 则相应的大圆航程为_____。

A. 2508 n mile

某轮排水量15000t, 以航速14kn航行一天, 燃油耗油30t, 为赶船期计划航速增加1kn, 则加速后每日耗油量为_____。

D. 36.9t

下列哪种航线属于气象航线_____。

A. 气导公司的推荐航线

B. 《航路指南》中的推荐航线

C. 《世界大洋航路》中的推荐航线

D. 以上都是

某轮排水量15000t, 以航速14kn航行一天, 燃油耗油30t, 在中途港加载1000 t后, 船舶仍以14kn速度航行, 则每日燃油消耗量是_____。

A. 31.3t

某轮排水量15000t, 以航速14kn航行一天, 燃油耗油30t, 在中途港加载1000 t后, 为节省燃料船舶以13kn速度航行, 则每日燃油消耗量是_____。

A. 25.1t

某轮排水量15000t, 以航速14kn航行一天, 燃油耗油30t, 在中途港加载1000 t后, 若计划每日燃油消耗量仍是30t, 则船舶航行速度应为_____。

B. 13.8t

某船航速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_____燃油。

C. 4.2 t

某船航速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。若船舶计划到达中途港时预留燃油10t, 问船舶速度应为_____。

A. 20.4t

某船航速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，而后恢复原来航速，问船舶在中途港加多少燃油才能使船舶到达目的港_____。

B. 148.2t

某轮排水量10000t，航速15kn，每日耗油量28t，若航速增加1kn，则每日耗油量增加_____。

A. 6t

某轮排水量10000t，航速15kn，每日耗油量28t，若航速降低1kn，则每日耗油量为_____。

C. 22.8t

某轮排水量10000t，航速15kn，每日耗油量28t，若加载2000t，航速不变，则每日耗油量为_____。

B. 31.6t

某轮排水量10000t，航速15kn，每日耗油量28t，若加载2000t，航速减少1kn，则每日耗油量为_____。

D. 26t

某轮燃油储备980t，以23kn速度航行3000n mile后还剩燃油600t，如要求再航行1200n mile后还剩燃油500t，则该轮应采用_____速度航行。

C. 18.7kn

某轮排水量12000t，以航速14kn航行一天，燃油耗油25t，现改用12kn的航速航行，求一天燃油消耗量将减少_____。

C. 9.3t

关于空白定位图网的特点，以下说法错误的是_____。

B. 在纬线上根据需要填写纬度读数

某轮计划由 $17^{\circ} 50' N$ ， $109^{\circ} 55' E$ 航行到 $27^{\circ} 05' N$ ， $142^{\circ} 06' E$ ，则相应的大圆始航向为_____。

B. 067°

某轮计划由 $23^{\circ} 10' .2N$ ， $106^{\circ} 26' .5W$ ，航行到 $52^{\circ} 55' .0N$ ， $173^{\circ} 00' .0E$ ，则该轮的大圆航程为_____。

B. 3967 n mile

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°

某轮计划由 $40^{\circ} 42' N$ ， $74^{\circ} 01' W$ ，航行到 $35^{\circ} 57' N$ ， $5^{\circ} 45' W$ ，在该轮大圆始航向为_____。

B. 072°

某轮计划由 $9^{\circ} 00' .6N$ ， $85^{\circ} 15' .0W$ ，航行到 $56^{\circ} 25' N$ ， $177^{\circ} 00' E$ ，则该轮大圆航程为_____。

D. 5008 n mile

某轮计划由 $9^{\circ} 00' .6N$ ， $85^{\circ} 15' .0W$ ，航行到 $56^{\circ} 25' N$ ， $177^{\circ} 00' E$ ，则该轮大圆始航向为_____。

D. 326°

某轮拟由 $30^{\circ} 57' .2N$ ， $130^{\circ} 53' .0E$ 航行到 $28^{\circ} 10' .2N$ ， $177^{\circ} 26' .0W$ ，则其大圆始航向为_____。

C. 080°

某轮拟由 $30^{\circ} 57' .2N$ ， $130^{\circ} 53' .0E$ 航行到 $28^{\circ} 10' .2N$ ， $177^{\circ} 26' .0W$ ，则相应的大圆航程为_____。

D. 2678 n mile

某轮由 $32^{\circ} 02' S$ ， $115^{\circ} 10' E$ 航行至 $06^{\circ} 39' N$ ， $79^{\circ} 30' E$ ，则相应的大圆航程为_____。

A. 3089 n mile

某轮由 $32^{\circ} 02' S$ ， $115^{\circ} 10' E$ 航行至 $06^{\circ} 39' N$ ， $79^{\circ} 30' E$ ，则相应的大圆始航向为_____。

B. 312°

由起航点 $35^{\circ} N$ ， $120^{\circ} E$ 到 $45^{\circ} N$ ， $160^{\circ} E$ 的大圆航程为_____。

A. 1912 n mile

下列有关气象导航的说法中，何者是错误的_____。

- A. 是否采用气导公司所推荐的航线由船长决定
- B. 气导公司的推荐航线一经采用，中途不得更改
- C. 是否需要气导公司提供气象导航服务，由船舶或有关方面决定
- D. 以上都错

关于空白定位图网的特点，以下说法错误的是_____。

- C. 仅在经线上标明经度读数

下列有关航线选择的说法中，何种正确_____。

- A. 航程最短，不一定航时最省

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_____。

- A. 大洋航行
- B. 沿岸航行
- C. 近海航行
- D. 以上都可

利用空白定位图进行海图作业的目的是_____。

- A. 提高推算速度
- B. 提高定位精度
- C. 作图方便
- D. 以上都不是

为了便于南北纬通用，空白定位图上的向位圈有相应的内外两圈，船舶在南纬航行使用空白图时，应使用哪个圈_____。

- A. 内圈读数

为了便于南北纬通用，空白定位图上的向位圈有相应的内外两圈，船舶在北纬航行使用空白图时，应使用那个圈_____。

- B. 外圈读数

《世界大洋航路》、每月航路设计图等中所提供的推荐航线是_____。

- A. 气候航线
- B. 气象航线
- C. 最佳航线
- D. A+C

大洋航行应充分利用测天定位，正常情况下，每昼夜至少应有_____。

- B. 三个测天船位（晨昏和太阳船位）

拟定大洋航线的主要参考资料有_____。

I. 《世界大洋航路》； II. 每月航路设计图； III. 《航路指南》； IV. 《航海图书总目录》； V. 《进港指南》。

- C. I~IV

拟定大洋航线时通常应考虑的因素有_____。

I. 气象； II. 海况； III. 碍航物； IV. 定位与避让； V. 本船条件； VI. 推荐航线。

- D. I~VI

拟定大洋航线应遵循的主要原则是_____。

- D. 安全、经济

气导公司所提供的航线通常是_____。

- A. 气候航线
- B. 气象航线
- C. 最佳航线
- D. B+C

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_____速度航行。

A. 17.9kn

由起航点35° N, 120° E到45° N, 160° E的大圆始航向为_____。

A. 059°

第二节

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。

A. 破冰船

冰区航行，如船舶不得不进入冰区时，应_____，并且保持船首与冰区边缘成_____驶入。

C. 慢速，直角

冰区航行，应采用适当的安全航速，通常应采用_____的航速。

A. 3~5 kn

B. 2~3 kn

C. 维持舵效的最低航速

D. A+C

冰区航行，应尽可能避免在冰区内抛锚，如必须抛锚，则链长应该_____。

C. 不超过水深的2倍

冰区航行，遇到冰山时应及早在_____保持适当距离避让，如在大风浪天气发现有碎冰集结时，应在_____航行。

B. 下风；下风

冰区航行，主要的定位手段为_____。

A. 无线电导航仪器定位

冰区航行，船舶应尽可能从冰区的_____方向接近冰区，并尽量选择在冰块的_____处用慢速直角驶入。

C. 下风；凹陷

一般情况下，冰山水下体积和水上体积分别约为冰山总体积的和_____。

B. 7/8, 1/8

要了解有关冰的术语、冰区操作、冰区导航等冰区航行知识，可阅_____。

D. 英版《航海员手册》

船舶在冰区航行，一般冰量为4/10时，可取8节航速，冰量每增加1/10，航速应减少_____。

B. 1节

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_____。

C. 螺旋桨尽可能没在水中

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。

A. 速度不变

B. 适当加速

C. 适当减速

D. 以上均可

船舶进入冰区以前，应适当调整本船的吃水和吃水差，通常应尽可能地_____吃水，并保持1.0~1.5m的_____。

A. 增加；尾倾

下列接近冰区的征兆中，何者最不可靠_____。

D. 水温下降

下列哪项不能作为接近冰区的预兆_____。

A. 海面飘浮物突然增多

冰区航行的可能性取决于冰量、冰质及本船条件，通常冰量在_____以下、冰厚在_____时尚可航行。

D. 6/10, 30cm

第三节

拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时可不考虑下列哪项因素_____。

A. 船上货物装载情况

船舶在近海、沿岸航行时通常都采用恒向线航法，这是因为_____。

B. 船舶按恒向线航行，操纵方便，且航程增加不多

沿岸航行中，利用同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小，则应_____转向，以使船舶转向后行驶在计划航线上。

B. 推迟

沿岸航行中，利用同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

在拟定沿岸航线选择转向物标时，应尽量避免选择下列哪种物标_____。

A. 立标

B. 平坦的岬角

C. 浮标

D. B+C

拟定沿岸航线，应尽量选择_____的显著物标作为转向物标。

C. 转向一侧正横附近

拟定沿岸航线，确定航线离岸距离时应考虑下列哪项因素_____。

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

拟定沿岸航线，确定航线离岸距离时应考虑下列哪项因素_____。

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. II~V

B. I~III

C. I, II, IV, V

D. I, II, III, V

拟定沿岸航线，确定航线离岸距离时应考虑下列哪项因素_____。

I. 风流影响的大小； II. 船员技术水平； III. 航程的长短； IV. 海图测量精度； V. 船舶吃水的大小。

A. I, II, IV, V

B. I~III

C. I~V

D. I, II, III, V

拟定沿岸航线，为保证船舶安全，应尽量避免海图上的以下哪些区域_____。

A. 水深点空白区

B. 连续长礁脉

C. 水深明显比周围浅的点滩

D. 以上都是

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小，则应_____转向，以使船舶转向后行驶在计划航线上。

A. 提前

拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时可不考虑下列哪项因素_____。

D. 危险物的离岸距离

沿岸航行中，船舶转向后应在航海日志中记录下列_____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. II ~ V

B. I ~ III

C. I II IV V

D. I II III V

制定航行计划时，实际航速的推算应考虑下列哪些因素_____。

I. 海流的流向、流速；II. 潮流的顺逆；III. 风浪大小；IV. 距危险物远近；V. 水深大小。

A. I ~ II

B. I ~ III

C. I ~ IV

D. I ~ V

在能见度良好时，沿岸航线距陡峭海岸的最近距离为_____。

B. 2 n mile

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_____。

C. 10 n mile左右

沿岸航行，一般情况下，小船的航线应设计在_____。

A. 10m等深线以外

B. 20m等深线以外

C. 2倍于本船吃水的海区

D. A、C中水深较大的海区

沿岸航行，大船的航线应设计在_____。

A. 10m等深线以外

B. 20m等深线以外

C. 水深大于2倍于本船吃水的海区

D. B、C中水深较深的海区

沿岸航行，大船的航线应设计在_____。

A. 10m等深线以外

B. 20m等深线以外

C. 水深大于吃水的海区

D. B+C

下列有关船舶燃油储备量的说法中，何者正确_____。

D. 各类航区，储备量均不少于2天的耗油量

拟定沿岸航线时，一般不用考虑下列哪项因素_____。

D. 安全航速

拟定航线的依据是_____。

A. 现行版航海图书资料

B. 水文气象条件

C. 本船技术状态

D. 以上都是

拟定沿岸航线，确定航线离危险物的安全距离时，应考虑下列哪项因素_____。

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 ~ IV

D. I, II, IV

单一船位线不能_____。

A. 测定船位

B. 测定罗经差

C. 帮助转向

D. A+B

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_____。

A. 观测船位成直线分布

B. 船位间距与航时成正比

C. 观测船位成曲线分布

D. A或B

船舶定向、定速航行，利用两物标方位定位，下列哪种情况说明观测船位是不可靠的_____。

A. 观测船位成直线分布

B. 船位间距与航时成正比

C. 观测船位成曲线分布

D. A或B

船舶定向、定速航行，利用两物标方位定位，下列哪种情况说明观测船位是可靠的_____。

A. 观测船位成直线分布

B. 船位间距与航时成正比

C. 观测船位成曲线分布

D. A或B

当船舶沿计划航线保向保速航行，利用两物标距离定位，正确的船位具有以下哪些特点_____。

A. 船位点沿抛物线分布

B. 船位点沿双曲线分布

C. 船位间距离与观测时间间隔成比例

D. A或B

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_____。

A. 船位点沿曲线分布

B. 船位点沿直线分布

C. 船位间距离与观测时间间隔成比例

D. B+C

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_____。

A. 船位点沿直线分布

B. 船位间距离与观测时间间隔成正例

C. 船位间距离与观测时间间隔成反例

D. A+B

沿岸航行中发现水深突然变浅，并与海图上所标水深不符，应采取什么措施_____。

A. 减速并测深

B. 立即转向

C. 立即停车

D. 以上都对

在白天能见度良好情况下，赴指定锚地抛锚时常采用_____导航方法。

D. 导标方位

单一船位线与航线接近垂直时，一般能判断_____。

B. 推算航程误差

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。

B. 推迟

单一船位线可用于_____。

I. 避险；II. 导航；III. 测定罗经差。

A. I, II, III

B. II, III

C. I, III

D. I, II

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不可靠的_____。

A. 观测船位成直线分布

B. 船位间距与航时成正比

C. 观测船位成曲线分布

D. A或B

单一船位线与纬线平行时，能判断_____。

B. 船舶的纬度

单一位置线的用途是_____。

A. 可以缩小推算船位误差范围

B. 可以判定船舶左右偏离航线情况

C. 可以作避险线

D. A+B+C

单一船位线与计划航线平行时，一般可用来判断_____。

A. 推算船位偏离航线的误差

在船舶定线制区域进行航线设计时，下列哪种说法是错误的_____。

B. 尽可能将航线设计在双向推荐航线上

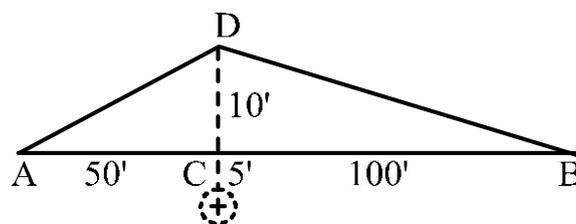
在船舶定线制区域进行航线设计时，下列哪种说法是错误的_____。

C. 尽可能使用深水航路

在船舶定线制区域进行航线设计时，若选择双向推荐航线时，应将航线确定在推荐航线的_____。

A. 右侧

如图所示，船舶沿ADB航行要比沿直线ACB航行增加航程_____。



A. 1.5n mile以下

拟定沿岸航线时，即使在最佳条件下，航线与危险物之间的距离也应在_____。

B. 1n mile以上

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_____。

C. 1n mile以上

单一船位线与子午线平行时，能判断_____。

C. 船舶的经度

第四节

连续观测航行前方航道一侧某浮标的舷角导航，如发现该浮标的舷角逐渐增大，则表明_____。

- A. 船舶行驶在计划航线上
- B. 船舶行驶在该浮标所标示的航道安全一侧
- C. 船舶可能将偏离航道，进入航道另一侧的浅水区

D. 以上都可能

利用船尾叠标导航，叠标方位 090° ，驶真航向 275° 时，恰好保持前后标成一直线，表明_____。

- A. 船舶应向左转向
- B. 受较大西南流的影响**
- C. 船舶应向右转向
- D. B或C

利用浮标导航，两浮标间距离为5 n mile，当第一浮标位于船舶正横时测得下一浮标舷角为 2° ，则船舶通过下一浮标时，该浮标正横距离约为_____。

A. 1.75链

利用浮标导航，下列哪些方法可判断本船是否行驶在航道内或计划航线上_____。

- A. 查看前后浮标法
- B. 前标舷角变化法
- C. 舷角航程法

D. 以上都是

狭水道航行，利用浮标转向时，下列说法错误的是_____。

C. 离浮标远时适当推后转向

利用浮标导航，下列哪种情况表明船舶被压向前方浮标_____。

- A. 浮标舷角不变**
- B. 浮标舷角逐渐增加
- C. 船首对着浮标
- D. A+C

利用浮标导航，可以估算浮标正横距离的方法有_____。

- A. 四点方位法**
- B. 雷达测距法
- C. 目视估计法
- D. 以上都是

利用浮标导航时，应按_____。

D. 本船的计划航线航行

利用航线后方导标方位导航，如实测方位大于导航方位，表明船舶_____，应_____调整航向。

D. 偏在航线右侧；向左

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。

B. 偏在航线左侧；向右

利用航线前方导标方位导航，如实测方位大于导航方位，表明船舶_____偏离计划航线，应_____调整航向。

B. 向左；向右

利用航线前方导标方位导航，如实测方位小于导航方位，表明船舶_____偏离计划航线，应_____调整航向。

D. 向右；向左

利用设置在航道右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_____。

D. 已进入航道右侧的浅水区，应立刻向左转向

选择自然方位叠标时，应尽可能选择_____的标志。

B. 两标间间距大且离测者较近

连续观测航行前方航道一侧某浮标的舷角导航，如船舶行驶在该浮标所标示的航道安全一侧，则该浮标舷角将_____。

A. 保持不变

B. 逐渐增大

C. 逐渐减小

D. 以上都可能

利用船尾叠标导航，叠标方位 000° ，驶真航向 175° 时，恰好保持前后标成一直线，表明_____。

B. 受较大西南流的影响

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 ，选择自然方位叠标标志时，为提高导航灵敏度，要求_____。

A. 前后标志愈细长愈好

B. 标志标身和背景的亮度易于识别

C. $D \leq 3d$

D. 以上都对

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，何者正确_____。

A. d 愈大灵敏度愈高

B. D 愈小灵敏度愈高

C. $D \leq 3d$ 即可满足一般的导航要求

D. 以上都对

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 ，则下列关于选择自然方位叠标标志的说法中，何者正确_____。

A. d 愈大愈好

B. D 愈小愈好

C. $D \leq 3d$ 即可满足一般的导航要求

D. 以上都对

通常，方位叠标在航海上可用于_____。

I. 导航；II. 避险；III. 确定转向时机；IV. 测定罗经差；V. 定位；VI. 判断船位精度。

A. I ~ III

B. I ~ IV

C. I ~ V

D. I ~ VI

狭水道航行，采用平行方位线导航，应调整雷达到_____相对运动显示方式，并且调整平行方位线与_____相平行。

B. 北向上；计划航线

狭水道航行，常用的保持船舶航行在计划航线上的导航方法有_____。

A. 叠标导航法

B. 导标方位导航法

C. 平行方位线导航法

D. 以上都是

狭水道航行，计划采用导标方位导航法，此时最好选择位于_____的单一物标作为导标来引导船舶安全航行。

A. 计划航线正前方

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。

B. 真方位；罗方位

下列浮标导航方法中，哪个（哪些）只适合在无风流情况下使用_____。

- A. 查看前后浮标法
- B. 前标舷角变化法
- C. 舷角航程法

D. 以上都是

下列关于利用船首单一物标进行导标方位导航的说法中，何者正确_____。

- A. 若导标方位增大，船舶应向右调整航向
- B. 若导标方位增大，船舶应向左调整航向
- C. 若导标方位减小，船舶应向左调整航向

D. A+C

下列关于利用船尾单一物标进行导标方位导航的说法中，何者正确_____。

- A. 若导标方位增大，船舶应向右调整航向
- B. 若导标方位减小，船舶应向右调整航向**
- C. 若船首对准导标，表明船舶行驶在预定航线上

D. A+C

下列有关雷达距离叠标灵敏度的说法中，何者正确_____。

- A. 两标志间距离愈大，叠标愈灵敏
- B. 船至两标志的连线距离愈大，灵敏度愈差
- C. 船舶位于两标连线上时，灵敏度最高

D. 以上都对

过浅滩时，保留水深应根据下列哪些因素确定_____。

I. 吃水；II. 航道变迁；III. 半波高；IV. 潮高预报精度；V. 海图水深测量精度；VI. 底质。

A. I ~ III

B. I ~ VI

C. IV ~ VI

D. II ~ VI

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

浮标导航，连续观测前方某浮标舷角，如航行中该浮标舷角逐渐增大，则表明_____。

A. 船舶在通过该浮标前一定行驶在该浮标安全一侧

B. 船舶正逐渐被压向该浮标，并将与之发生碰撞

C. 船舶将偏离航道，进入航道一侧的浅水区

D. 以上都有可能

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 ~ IV

B. I ~ V

C. I ~ VI

D. I ~ VII

船舶过浅滩时，确定最小安全水深可不考虑下列哪些因素_____。

B. 潮高

船舶过浅滩时，确定最小安全水深可不考虑下列哪些因素_____。

C. 航道变迁

船舶过浅滩时，确定保留水深可不考虑下列哪些因素_____。

B. 海图水深

船舶过浅滩时，确定保留水深可不考虑下列哪些因素_____。

- A. 咸淡水差
- B. 海图水深测量误差
- C. 半波高
- D. A+C

候潮过浅滩，最佳通过时机应选择在_____。

C. 高潮前1h

狭水道航行，为了避开帆船和非机动船，通常应选择在_____时进出港。

C. 平潮

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。

C. 右面；向右

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

出港航行，利用船尾的方位叠标导航，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

出港航行，利用船尾的方位叠标导航，如发现前标偏在后标的左面，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。

C. 右面；向右

叠标导航，发现后标位于前标正上方，你船应_____。

C. 保持航向

方位叠标的灵敏度是指船舶偏离叠标线时，船舶_____。

A. 离开叠标线的最近距离

利用船尾叠标导航，叠标方位 090° ，驶真航向 265° 时，恰好保持前后标成一直线，表明_____。

- A. 船舶应向右转向
- B. 受较大西南流的影响
- C. 罗经有偏差
- D. A或B

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。

D. 右面；向左

在狭水道航行中，利用导标方位导航，应保持_____。

A. 导标方位不变

利用船首叠标导航，叠标方位 270° ，驶真航向 275° 时，恰好保持前后标成一直线，表明_____。

- A. 船舶应向左转向
- B. 受较大东北流的影响
- C. 罗经有偏差
- D. 以上都对

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_____。

- A. 船舶应向右转向
- B. 受较大东北流的影响
- C. 罗经有偏差
- D. B或C

利用船首叠标导航，叠标方位 185° ，驶真航向 190° 时，恰好保持前后标成一直线，表明_____。

- A. 船舶应向左转向
- B. 受较大东南流的影响
- C. 罗经有偏差
- D. B或C

利用船首叠标导航, 叠标方位 185° , 驶真航向 180° 时, 恰好保持前后标成一直线, 表明_____。

- A. 船舶应向右转向
- B. 受较大东南流的影响
- C. 罗经有偏差
- D. 以上都对

浮标导航, 连续观测前方某浮标舷角, 如航行中该浮标舷角保持不变, 则表明_____。

- A. 船舶在通过该浮标前一定行驶在该浮标安全一侧
- B. 船舶正逐渐被压向该浮标, 并将与之发生碰撞
- C. 船舶将偏离航道, 进入航道一侧的浅水区
- D. 以上都有可能

雷达距离叠标导航, 保持雷达活动距标圈始终和前方较近的导标回波相切, 此时若发现右侧标志的回波呈现在距标圈外, 表明船舶_____。

- A. 偏左; 应向右转向

浮标导航, 连续观测前方某浮标舷角, 如航行中该浮标舷角逐渐减小, 则表明_____。

- A. 船舶在通过该浮标前一定行驶在该浮标安全一侧
- B. 船舶正逐渐被压向该浮标, 并将与之发生碰撞
- C. 船舶将偏离航道, 进入航道一侧的浅水区
- D. 以上都有可能

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。

- B. 左面; 向右

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。

- B. 左面; 向右

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。

- D. 右面; 向左

浮标导航, 应首先正确辨认各个浮标。通常辨认浮标是观察该标的_____。

- I. 颜色; II. 顶标; III. 灯质; IV. 形状; V. 编号; VI. 射程。
- A. I ~ III
- B. I ~ IV
- C. I ~ V
- D. I ~ VI

浮标导航, 如果看不见估计应该看见的下一浮标或该标位置不对, 此时船舶应_____。

- D. 立刻采取措施, 谨慎驾驶, 必要时停车、抛锚

利用船尾叠标导航, 叠标方位 000° , 驶真航向 185° 时, 恰好保持前后标成一直线, 表明_____。

- C. 罗经有偏差

雷达距离叠标导航, 保持雷达活动距标圈始终和前方较近的导标回波相切, 此时若发现左侧标志的回波呈现在距标圈外, 表明船舶_____。

- B. 偏右; 应向左转向

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 $2^\circ E$, 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°

- B. 实测陀罗方位 058°
- C. 实测真方位 062°
- D. 以上都不存在危险

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后方, 避险方位为 TB_0 , 实测方位为 TB , 则在下列哪种情况下, 船舶航行是安全的_____。

- A. $TB \geq TB_0$
- B. $TB \leq TB_0$
- C. $TB \approx TB_0$
- D. A+C

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°
- B. 实测陀罗方位 058°
- C. 实测陀罗方位 062°
- D. 以上都不存在危险

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 TB_0 , 实测方位为 TB , 则在下列哪种情况下, 船舶航行是安全的_____。

- A. $TB \geq TB_0$
- B. $TB \leq TB_0$
- C. $TB \approx TB_0$
- D. A+C

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 TB_0 , 实测方位为 TB , 则在下列哪种情况下, 船舶航行是安全的_____。

- A. $TB \geq TB_0$
- B. $TB \leq TB_0$
- C. $TB \approx TB_0$
- D. A+C

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 TB_0 , 实测方位为 TB , 则在下列哪种情况下, 船舶航行是安全的_____。

- A. $TB \geq TB_0$
- B. $TB \leq TB_0$
- C. $TB \approx TB_0$
- D. A+C

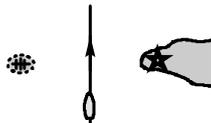
当所选避险物标与危险物的连线与计划航线垂直或接近垂直时, 宜采用_____。

B. 距离避险

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_____。

A. 方位避险

如图所示, 为避开航线左侧的危险沉船, 可利用航线右侧的灯塔进行_____。



- A. 方位避险
- B. 距离避险
- C. 平行方位线避险
- D. B或C

狭水道航行利用距离避险线避险时, 避险物标和危险物应该位于航线的_____。

A. 同侧

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，应采用下列那种避线方法较为有利_____。

D. 平行线避险

狭水道航行利用方位避险线避险时，避险物标和危险物应该位于航线的_____。

A. 同侧

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后方，避险方位为 060° ，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°
- B. 实测陀罗方位 058°**
- C. 实测真方位 062°
- D. 以上都不存在危险

选择自然叠标时，要求前后标志尽可能_____，且两标志间的距离应尽可能_____。

C. 细长；远

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° ，陀罗差 $2^\circ W$ ，则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险_____。

C. 实测真方位 062°

某轮计划用新航线后方某单一物标确定转向时机，改驶新航向 060° ，如该轮陀螺罗经差为 $2^\circ E$ ，则当该轮实测该导标陀罗方位为_____时方可立刻转向。

D. 238°

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 $2^\circ W$ ，则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险_____。

- A. 实测陀罗方位 060°
- B. 实测陀罗方位 058°
- C. 实测真方位 062°**
- D. 以上都不存在危险

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°
- B. 实测真方位 058°**
- C. 实测真方位 062°
- D. 以上都存在危险

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° ，陀罗差 $2^\circ W$ ，则在下列哪种情况下表明船舶存在航行危险_____。

- A. 实测陀罗方位 060°
- B. 实测陀罗方位 058°
- C. 实测真方位 062°**
- D. 以上都不存在危险

在A岛南端4 n mile和8 n mile处各有一暗礁，某轮拟在两暗礁中间通过，如用六分仪测A岛（海面以上高度120m）垂直角 α 来避险，危险圆半径取1 n mile，则 α 应满足_____。

C. $31' . 9 \leq \alpha \leq 44' . 6$

岛礁区航行，通过珊瑚礁的最有利时机是微风、_____和_____时。

D. 低潮；背向太阳

岛礁区航行，应选择在低潮、背向太阳，且太阳高度_____时，从珊瑚礁的_____方向通过。

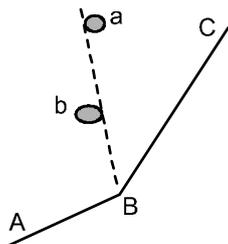
A. 较高；上风

岛礁区航行，应选择在低潮、太阳在背后高照，且风力_____时，从珊瑚礁的_____方向通过。

B. 较小；上风

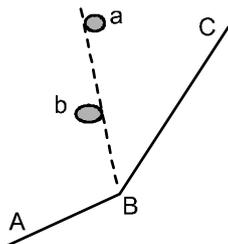
如图所示，岛礁区航行时，船舶由A点驶往C点，可利用物标a、b_____来确定转向点B点的转向时

机。



A. “开门”

如图所示，岛礁区航行时，船舶由C点驶往A点，可利用物标a、b_____来确定转向点B点的转向时机。



B. “关门”

先将转向点附近某物标置于航线正前方用来导航，接近到一定距离时，适当向该物标安全一侧转向，当该物标正横时再转至下一个航向。这种转向方法叫_____。

D. 二次转向法

岛礁区航行，利用物标“开门”和“关门”的方法转向、避险，其实质是利用_____来转向避险。

B. 方位叠标位置线

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。

B. 方位叠标位置线

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

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后方，避险方位为 060° ，陀罗差 $2^\circ W$ ，则在下列哪种情况下表明船舶不存在航行危险_____。

- A. 实测陀罗方位 060°
- B. 实测陀罗方位 058°
- C. 实测陀罗方位 062°
- D. 以上都不存在危险

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。

D. 转向点；同名

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 $4^\circ E$ ，自差 $2^\circ W$ ，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

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陀罗方位 238° ，陀罗差 $4^\circ E$ ，则该轮应_____。

A. 向左调整航向

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 $4^\circ E$ ，自差 $2^\circ W$ ，则该轮应_____。

C. 保持原航向

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

该导标陀罗方位 058° ，陀罗差 2° E，则该轮应_____。

C. 保持原航向

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真方位 060° ，陀罗差 2° E，则该轮应_____。

C. 保持原航向

某轮在狭水道航行，计划航向 100° ，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° ，该轮磁差 4° W，自差 2° E，则该轮应_____。

B. 向右调整航向

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. 向左调整航向

某轮在狭水道航行，计划航向 120° ，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罗方位 120° ，陀罗差 2° E，则该轮应_____。

B. 向右调整航向

某轮在狭水道航行，计划航向 150° ，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真方位 150° ，该轮磁差 3° E，自差 2° E，则该轮应_____。

C. 保持原航向

某轮在狭水道航行，计划航向 160° ，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罗方位 158° ，陀罗差 2° W，则该轮应_____。

A. 向左调整航向

某轮在狭水道航行，计划航向 220° ，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 220° ，该轮磁差 1° E，自差 2° W，则该轮应_____。

A. 向左调整航向

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罗方位 051° ，陀罗差 2° W，则该轮应_____。

B. 向右调整航向

某轮在狭水道航行，计划航向 260° ，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 258° ，该轮磁差 4° E，自差 2° E，则该轮应_____。

B. 向右调整航向

某轮计划用新航线前方某单一物标确定转向时机，改驶新航向 060° ，如该轮陀螺罗经差为 2° W，则当该轮实测该导标陀螺方位为_____时方可立刻转向。

C. 062°

某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机右转 20° ，如船舶接近转向点前发现本船偏左，则该轮应_____。

A. 适当提前转向

船舶在岛礁区航行，可利用物标“开视”和“闭视”的方法避让危险物，该方法属于_____。

A. 方位避险

在狭窄且弯度较大的航道中，常采用的转向方法是_____。

A. 逐渐转向法

下列哪种转向方法中，转向物标既可以用来确定转向时机，转向后还可用来导航_____。

A. 物标正横转向

B. 导标方位转向

C. 平行方位线转向

D. B+C

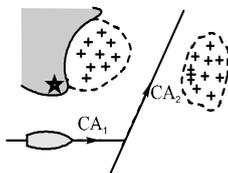
物标正横转向，应结合本船操纵性能，水流的顺逆和船舶的偏航情况，适当提前或推迟转向，通常顺流航行，船舶应_____。

A. 适当提前转向

物标正横转向，应结合本船操纵性能，水流的顺逆和船舶的偏航情况，适当提前或推迟转向，通常顶流航行，船舶应_____。

B. 适当推迟转向

如图所示，船舶由CA₁转向CA₂时，宜利用灯塔采用_____。



D. 平行方位线转向法

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°，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

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。

B. 新航线前后方向

某轮计划利用转向点附近某物标正横确定转向时机右转20°，如船舶接近转向点前发现本船偏右，则该轮应_____。

B. 适当推迟转向

利用平行方位线转向，自转向物标所作的方位线应_____。

D. 与新计划航线平行

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_____。

D. B+C

船舶在狭水道航行时，下列哪种转向方法必须在雷达的配合下才能进行_____。

C. 平行线转向法

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_____。

A. 正横转向法

B. 导标方位转向法

C. 平行方位线转向法

D. B+C

某轮计划用新航线前方某单一物标确定转向时机，改驶新航向060°，如该轮陀螺罗经差为2° E，则当该轮实测该导标陀罗方位为_____时方可立刻转向。

A. 058°

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°，如船舶接近转向点前发现本船偏左，则该轮应_____。

B. 适当推迟转向

第五节

下列雾航措施中，何者是错误的_____。

D. 保持肃静，关闭所有驾驶台的门窗

下列哪种情况下，测深辨位可得出比较准确的结果_____。

D. 计划航线与等深线垂直，等深线密集

下列关于等深线用途的说法中，何者是错误的_____。

D. 等深线可用来测定仪器误差

对航海员来讲，下列那种导航方法比较直观_____。

B. 目视导航

船舶在沿岸雾中航行时，下列说法错误的是_____。

C. 为提高定位准确性，应适当减小离岸距离

下列关于船舶沿岸雾航的说法中，何者正确_____。

A. 应尽可能使航线与岸线总趋势平行

雾中航行，每一船舶必须_____。

A. 缓速行驶

B. 减速行驶

C. 以安全航速航行

D. 以能维持舵效的最小航速航行

雾中航行，采用逐点航法的优点是_____。

C. 能缩小推算误差

为提高测深辨位的可靠性，有时需临时调整航向，使调整后的航线_____。

D. 与等深线垂直

通常情况下，连续测深辨位的准确性主要取决于_____。

C. 航线与等深线的交角

通常情况下，测深辨位的准确性与下列哪些因素有关_____。

A. 测深和潮高的改正的准确性

B. 计划航线上水深变化规律

C. 海图上所标水深点位置和水深的准确性

D. 以上都是

测深辨位时，测深仪所测得的水深应换算成相应的海图水深，其换算方法为_____。

A. 海图水深 = 测深值 + 吃水 - 潮高

第六节

船舶定线制中的警戒区是_____。

D. 必须谨慎驾驶但不必避离的区域

我国船舶交通管理系统安全监督管理的主管机关是_____。

A. 国家港务监督机构

VTS中心为船舶提供的服务内容_____。

A. 他船动态、助航标志、水文气象、航行警（通）告和其它有关信息服务

B. 航行困难或气象恶劣环境下，或船舶出现了故障或损坏时，提供助航服务

C. 传递打捞或清除污染等信息和协调救助行动

D. 以上都是

《中华人民共和国船舶交通管理系统安全监督管理规则》规定“船舶在VTS区域内_____时，必须按主管机关颁发的《VTS用户指南》所明确的报告程序和内容，通过甚高频无线电话或其他有效手段向VTS中心进行船舶动态报告”。

A. 航行

B. 停泊

C. 作业

D. 以上都是

根据IMO船舶定线文件，船舶定线制的目的是增进船舶在_____的航行安全。

I. 汇聚区域；II. 通航密度大的区域；III. 受限水域；IV. 存在航行障碍水域；V. 水深受限水域；VI. 气象条件使船舶操纵受限的区域；VII. 内河；VIII. 渔区；IX. 沿岸水域；X. 近海水域；XI. 雾区。

A. I ~ VI

B. II ~ VII

C. II ~ VIII

D. I ~ XI

船舶定线制的主要内容之一是_____。

A. 分隔反向或接近反向的交通流

船舶定线制的主要内容之一是_____。

B. 疏理汇聚区域的交通流

在船舶定线制区域，用空心实线箭矢“”标示_____。

A. 推荐的交通流方向 (recommended direction)

B. 指定的交通流方向 (established direction)

C. 习惯的交通流方向

D. 不允许有第三方交通流存在

在船舶定线制区域，用空心虚线箭矢“”标示_____。

A. 推荐的交通流方向 (recommended direction)

船舶定线制包含_____。

I. 过境航行；II. 双向航路；III. 推荐航路；IV. 避航区；V. 分道通航制VI渔区航路；VII. 沿岸通航区；VIII. 环行航道；IX. 警戒区；X. 深水航路。

B. II ~ V

船舶定线制中的避航区域是_____。

C. 航行特别危险，船舶必须避开区域

船舶定线制文件要求船舶驾驶员根据船舶定线制的一般规定使用定线制，按照船舶定线制的一般原则进行定线，这意味着_____。

D. 即使在有船舶定线制的区域，也应遵循定线制原则进行本船的航线设计

根据船舶定线制的规定，船舶_____。

C. 不允许穿越双向航路

根据船舶定线制的规定，双向航路_____。

B. 不允许有第三方向的交通流

建立船舶交通管理系统 (VTS系统) 的目的是_____。

A. 保障船舶交通安全

B. 提高交通效率

C. 保护水域环境

D. 以上都是

根据IMO船舶报告系统文件，船舶报告分为一般报告和特殊报告，特殊报告有_____。

I. 危险货物报告 (DG, Dangerous goods report); II. 有害物品报告 (HS, Harmful substances report); III. 航行计划报告 (SP, Sailing plan); IV. 船位报告 (PR, Position report); V. 变更报告 (DR, Deviation report); VI. 最终报告 (FR, Final report); VII. 海洋污染报告 (MP, Marine pollutants report); VIII. 其他报告 (Any other report)。

A. I ~ VI

B. III ~ VI

C. I ~ II , VII ~ VIII

D. I ~ VIII

船舶要退出以船舶搜索救助为目的的报告系统，只需向该系统中心_____。

C. 提交最终报告

船舶要加入以船舶搜索救助为目的的报告系统，只需向该系统中心_____。

B. 提交航行计划报告

根据IMO船舶报告系统文件，危险货物报告（DG, Dangerous goods report）是_____。

B. 当船载危险货物在距岸200n mile范围内散失时所做出的报告

根据IMO船舶报告系统文件，最终报告（FR, Final report）是_____。

A. 离开报告系统覆盖区域时做出的报告

根据IMO船舶报告系统文件，变更报告（DR, Deviation report）是在_____情况下所作的报告。

A. 实际船位与已报告的预计船位相差甚远

B. 改变航行计划

C. 船长认为必要时

D. 以上都有可能

根据船舶定线制文件，分道通航制和双向航路_____。

D. 前者允许有第三方向的交通流，后者则不允许

根据IMO船舶报告系统文件，航行计划报告（SP, Sailing plan）是_____。

A. 船舶将要进入报告系统覆盖区域加入该系统的第一次报告

B. 在离开报告系统覆盖区域内某一港口之前发出的第一次报告

C. 在离开报告系统覆盖区域内某一港口之前发出的最后报告

D. A或B

当船舶航行在环行航道区域时，应_____。

A. 在环行航道内，船舶按逆时针方向绕分隔点或圆形分隔带航行

根据IMO船舶报告系统文件，船舶报告分为一般报告和特殊报告，一般报告有_____。

I. 危险货物报告(DG, Dangerous goods report); II. 有害物品报告(HS, Harmful substances report); III. 航行计划报告(SP, Sailing plan); IV. 船位报告 (PR, Position report); V. 变更报告 (DR, Deviation report); VI. 最终报告 (FR, Final report); VII. 海洋污染报告 (MP, Marine pollutants report); VIII. 其他报告 (Any other report)。

A. I ~ VI

B. III ~ VI

C. I ~ II , VII ~ VIII

D. I ~ VIII

根据IMO船舶报告系统文件，目前的船舶报告系统主要有_____。

A. 以船舶救助和以船舶交通管理为主要目的报告系统

船舶航行于双向航路，_____。

A. 应尽可能地靠右行驶

在船舶汇聚区域航行的船舶，_____。

B. 应十分谨慎

在《船舶定线制》的一般规定中，建议船舶均应使用指定航路及其航行方法，除非_____。

A. 在冰冻区域

B. 需要特殊操船行动

C. A或B

D. A和B

根据IMO船舶报告系统文件，参加船舶报告系统_____。

D. 船舶搜索救助的报告系统是自愿的

根据IMO船舶报告系统文件，船位报告（PR, Position report）是_____。

B. 为保持报告系统有效而进行的在必要时刻做出的报告

第七章

第一节

GPS卫星导航系统分为距离型、多普勒型和距离多普勒混合型系指按_____分类。

B. 工作原理

罗兰C是一种_____导航系统。

C. 远程

通常GPS卫星导航仪启动时，输入的GMT误差为_____min以内。

B. 15

GPS卫星导航仪冷启动时，操作者输入的时间误差不超过_____。

C. 15min

在GPS卫星导航仪启动时，所输入的世界时误差不大于_____。

D. 15min

GPS卫星导航仪在进行热启动时不需_____。

C. 初始化操作

单频、单通道、CA码、时序型GPS卫星导航仪启动后首先进入_____工作方式，然后进入_____工作方式。

A. 数据收集；导航

在使用：MX5400GPS卫星导航仪时，若船位变化不大于100n mile，且该机已收集历书，则可以进行_____。

D. 热启动

GPS卫星导航仪在_____时，需要初始化输入。

D. 冷启动

根据DGPS卫星导航系统的作用距离及定位精度分析，可以看出DGPS卫星导航仪主要为船舶在提供定位和导航。

A. 江河、湖泊

B. 狭窄水道、港口及近海

C. 远洋

D. A+B

RTCM104专业委员会推荐使用_____。

B. 无线电信标频率

在DGPS中，按照覆盖区域的从小到大的排序为_____。

B. 局域差分GPS、广域差分GPS、广域增强系统

DGPS卫星导航系统由_____部分组成。

C. 4

GPS卫星导航仪启动后，选用的大地坐标系是_____。

B. WGS84

差分GPS基准台由_____组成。

B. 接收机部分、数据处理部分与发射机部分

GPS卫星导航系统使用_____坐标系。

C. WGS84

卫星的导航范围可延伸到外层空间，指的是从_____。

A. 地面

B. 水面

C. 近地空间

D. A+B+C

GPS卫星导航系统是一种_____卫星导航系统。

B. 测

GPS卫星导航系统可提供全球全天候高精度_____导航。

B. 连续近于实时

GPS卫星导航可提供全球、全天候、高精度、_____。

B. 连续、近于适时定位与导航

GPS卫星导航仪采用_____。

A. 码片搜索方式搜索GPS卫星信号

B. 频率搜索方式搜索GPS卫星信号

C. A+B

D. A、B均不对

GPS卫星导航仪可为_____定位。

D. 水面；空中

GPS卫星导航系统是_____导航系统。

D. 全球

GPS卫星导航系统可提供全球、全天候、高精度、连续_____导航。

B. 近于实时

GPS卫星导航仪可为_____。

C. 水面、空中定位

GPS卫星导航系统可为船舶在_____。

A. 江河、湖泊提供定位与导航

B. 港口及狭窄水道提供定位与导航

C. 近海及远洋提供定位与导航

D. A+B+C

GPS卫星每帧电文需时_____s，完整的历书需时_____min。

D. 30；12.5

GPS卫星导航系统中，_____载波频率是用P码调制的，_____载波频率是用CA码和P码调制的。

C. 1227.60MHz；1575.42MHz

GPS卫星导航系统中，_____载波频率是用CA码和P码调制的，_____载波频率是用P码调制的。

B. 1575.42MHz；1227.60MHz

通常，航海所使用的DGPS无线电信标台设在_____。

D. 沿海岸边或岛屿海岸边缘处

在GPS卫星导航系统中，VDOP为_____。

D. 高程精度几何因子

单频GPS卫星导航仪采用数学模型校正法，可使电离层传播延迟误差_____。

C. 减小1/2

GPS卫星误差有_____。

D. 星历表误差、卫星钟剩余误差和群延迟误差

在GPS卫星导航系统中，群延迟误差属于_____。

A. 卫星误差

在GPS卫星导航系统中，卫星钟剩余误差属于_____。

C. 卫星误差

在GPS卫星导航系统中，星历表误差属于_____。

B. 卫星误差

GPS卫星信号传播误差有_____。

C. 电离层折射误差、对流层折射误差和多径效应

在GPS卫星导航系统中，多径效应属于_____。

B. 信号传播误差

在GPS卫星导航系统中，对流层折射误差属于_____。

D. 信号传播误差

在GPS卫星导航系统中，电离层折射误差属于_____。

A. 信号传播误差

GPS卫星导航仪误差有_____。

B. 导航仪通道间偏差，导航仪噪声及量化误差

在GPS卫星导航系统中，导航仪通道间偏差属于_____。

D. 卫星导航仪误差

在GPS卫星导航系统中，卫导仪噪声属于_____。

C. 卫星导航仪误差

GPS卫星导航仪，HDOP值范围一般设在_____。

B. 10

在GPS卫星导航系统中，TDOP为_____。

A. 时钟偏差因子

GPS卫星导航系统中的CA码是一种_____的伪随机码。

B. 低速；短周期

GPS卫星导航系统中，HDOP为_____。

B. 水平方向精度几何因子

GPS卫星导航系统中，PDOP为_____。

C. 三维位置精度几何因子

GPS卫星导航系统中，GDOP为_____。

B. 精度几何因子

GPS卫星导航系统中，高程精度几何因子为_____。

D. VDOP

GPS卫星导航系统中，水平方向精度几何因子为_____。

C. HDOP

GPS卫星导航系统中，时钟偏差因子为_____。

B. TDOP

GPS卫星导航系统中，精度几何因子为_____。

A. GPOP

海洋船利用GPS卫星导航仪进行二维定位时，至少选择_____颗GPS卫星。

A. 3

船在营运航行或停泊期间，日常关机后的启动，称为GPS卫星导航仪的_____启动。

D. 日常

用GPS卫星导航仪定位时，若提供的历书的时间很久或定位误差明显偏大则应该_____。

B. 按操作步骤清除内存

GPS卫星导航仪导航数据更新时间为_____s。

A. 3~5

GPS卫星导航仪船位更新的时间间隔为_____s。

C. 1

GPS卫星导航仪所输入的天线高度是指从_____至GPS卫星导航仪天线的高度。

B. 平均海面

在GPS卫星导航系统中，量化误差属于_____。

B. 卫星导航仪误差

在罗兰C采用的是_____发射，各台链是以_____进行识别的。

D. 多脉冲；脉冲重复周期

在使用罗兰C接收机进行定位时，要寻找_____采样点。

D. 30 μ s

在使用罗兰C接收机进行定位时，为消除同一脉冲的天波对地波的干扰采用_____。

A. 相位编码

B. 30 μ s采样点测量

C. 相关检测技术

D. A+C

在使用罗兰C接收机进行定位时，为消除前序脉冲的多次反射天波对后序脉地波的干扰采用_____。

A. 相位编码

B. 30 μ s采样点测量

C. 相关检测技术

D. A+C

在使用罗兰C接收机进行定位时，天波对地波的干扰是指_____。

A. 同一脉冲的天波对地波的干扰

B. 前序脉冲的多次反射天波对后序脉地波的干扰

C. A+B

D. A、B、C均不对

海洋船舶通过测量岸上罗兰C台链所发射的脉冲包络的_____及信号载波的_____，从而测出船位。

D. 时差；相位差

在利用罗兰C接收机进行定位时，要了解罗兰C台链的情况，应查阅英版何种书籍_____。

B. 无线电信号表第二卷

在利用罗兰C接收机进行定位与导航时，相位编码和编码延时的作用为_____。

A. 增大有效作用距离

B. 便于自动搜索、跟踪与测量

C. 消除多次反射天波对地波的干扰

D. A+B+C

罗兰C副台接收到主台信号后滞后发射的时间称为_____。

A. 副台编码延时

罗兰C脉冲组中8个脉冲的包络与载波初相之间的关系，按预定顺序变化的编码称为_____。

A. 相位编码

在罗兰C海图或表中，1 μ s时差相当于_____m距离差。

B. 300

罗兰C信号发射格式中，基线延时是用来_____。

B. 解决双曲线位置线双值性

罗兰C副台的发射延时包括_____。

C. 编码延时和基线延时

在GPS卫星导航系统中CA码的码率为_____。

C. 1.023MHz

在罗兰C海图或表中，南海罗兰C台链的6780X，表示其脉冲重复周期为_____ μ s_____。

C. 67800；第一副台

罗兰C接收机定位操作的步骤是_____。

A. 选台链，选副台，自动测量，显示经纬度

国际上规定用罗兰C脉冲重复周期（五位数）的前_____数命名台。

D. 四

在利用罗兰C接收机进行定位时，罗兰C发射台失去同步时，呈闪烁或左右跳动的信号是_____。

C. 主台信号最后一个脉冲

在利用罗兰C接收机进行定位时，当发现罗兰C主台脉冲群中的第九个脉冲用莫尔斯码闪烁发射。…时，表示故障台为_____。

D. Z

船舶在定位过程中，罗兰C接收机所接收的载波信号频率为_____。

D. 100千赫

罗兰C主台发射一组8个脉冲后，还发射第9个脉冲，第9个脉冲和第8个脉冲之间的间隔为_____ μ s。

A. 大于1000

B. 小于1000

C. 等于1000

D. A或B

罗兰C主台每组发射_____个脉冲，前_____一个脉冲间隔为1000 μ s。

C. 9; 8

定位时选择了由四个台组成的罗兰C台链，寻找的第二副台的符号为_____。

A. Y

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。

A. 脉冲包络时差

B. 载波相位差

C. 多普勒频移

D. A+B

全球航线上，在相同信噪比的情况下，罗兰C地波在海上的作用距离最远的区域是_____。

A. 北大西洋（夏季）

夜间测罗兰C地波定位，海上的作用距离为_____ n mile，夜间测罗兰C的E₁天波定位，海上的作用距离为_____ n mile。

B. 700; 2300

白天测罗兰C地波定位，海上的作用距离为_____ n mile。

D. 1200

罗兰C是一种_____双曲线无线电导航系统。

A. 低频

罗兰C是一种测_____系统。

B. 距离差

在罗兰C海图或表中，8390Y台对的字母Y表示_____。

D. 副台类型符号

GPS卫星导航仪采用_____搜索电路。

A. 码片

B. 频率

C. A+B

D. A或B

在进行二维定位中，至少需_____颗GPS卫星，其中第3颗卫星用来估算出_____偏差。

B. 3; 用户时钟

CA码GPS卫星导航仪中所使用的CA码是一种_____。

B. 慢速、短周期的伪随机二进制序列码

GPS卫星导航系统发射的L₁信号的频率由_____码调制。

D. CA和P

CPS卫星信号波的调制信号是_____。

C. P码和CA码

GPS卫星导航系统各颗卫星发射的_____不同。

B. 伪码

GPS卫星导航仪在定位过程中根据_____识别各颗GPS卫星。

A. 伪码

通常，商船上使用_____码的GPS卫星导航仪定位与导航，其码率为：_____。

D. CA; 1.023MHz

利用GPS卫星导航仪定位，在地平线 7.5° 以上，至少可以看见_____颗卫星。

A. 3

B. 4

利用GPS卫星定位，在地平线以上，至少可见到_____。

C. 5颗卫星

利用GPS卫星定位，在地平线_____，至少可观测到5颗卫星。

A. 以上

B. 5°

C. 7.5°

D. 15°

利用GPS卫星定位，在地平线 7.5° 以上，至少可观测到_____颗卫星。

B. 4

单频道GPS卫星导航中，接收的频率是_____。

D. 1575.42MHz

GPS卫星导航系统发射信号的频率是_____。

A. 1575.42MHz、1227.60MHz

在使用罗兰C接收机进行定位时，为消除同一脉冲的天波对地波的干扰，相位差的采样点选在 μs 。

C. 30

GPS卫星导航系统由_____颗卫星组成。

A. 24

GPS卫星导航系统中所使用的P码是_____的伪随机码。

D. 快速；长周期

罗兰C接收机定位操作的步骤是_____。

C. 开机，选台链，选副台，自动测量，显示经纬度

陆地的电导率比海上的_____，罗兰C定位时，尽量选择途经_____的信号。

C. 小；海上

在用罗兰C接收机定位过程中，为消除多值性，你所测量的包络重合误差应小于_____微秒。

B. 5

罗兰C定位精度主要取决于_____。

A. 船位位置线的均方误差

B. 测量时差的均方误差

C. 船位于罗C发射台的相对位置

D. B+C

GPS卫星经过某一地区上空，每天约提前_____min。

B. 4

GPS卫星导航系统共设置_____颗GPS卫星，分布在_____个轨道上。

C. 21+3; 6

GPS卫星导航系统的卫星运行周期为_____。

B. 约12h

GPS卫星分布在_____个轨道上。

B. 6

在GPS卫星导航系统中，卫星的轨道高度为_____。

C. 20200km

GPS卫星的轨道高度为_____km。

D. 20183

GPS卫星导航系统所发射的信号频率是_____。

A. 1575.42MHz

GPS卫星导航系统发射_____两种频率的信号。

C. 1227.60MHz, 1575.42MHz

罗兰C接收机使用_____天线。

A. 环状

B. 垂直

C. 波导隙缝

D. A+B

GPS卫星导航系统由_____部分组成。

B. 3

在大洋及所有其它海域，AIS系统的一般工作模式是双通道模式，即_____。

A. AIS并行地在两个信道中同时接收，同时又在这两个信道中有规律的交替发送

AIS船台设备由_____组成。

B. AIS发射机应答器、各种必要的传感器和显示器

AIS只有在受到其它船或管理当局询问时，才发送信息。此时的工作模式称为_____。

A. 轮询工作模式

B. 指定工作模式

C. 自主工作模式

D. A或B或C

在AIS系统中，与已经与UTC同步的其他电台在时间上同步，将自己的同步状态设置为_____。

A. UCT间接

AIS每帧电文被划分为_____个时隙，每个AIS站的船位报告占用_____个时隙。

B. 2250; 1

AIS自组织时分多址技术（STDMA）的含义是_____。

A. 没有主副台之分

B. 各船台与岸台AIS，按照时间分隔制，自行组织传送AIS信号

C. 虽然它们可能使用同一载频，但是他们之间不会产生互相干扰

D. A + B + C

关于AIS，下列说法对的是_____。

D. AIS能自动存储信息

AIS是一种_____。

A. 无人操作的无线电通信系统

B. 用VHF发短CMS信息的系统

C. 无人操作的无线电导航系统

D. A + B + C

在AIS船台设备中，与航行相关的信息的更新率为_____。

C. 根据请求每6min

AIS船台设备动态信息的更新率为_____。

D. 取决于航速和航向的变化

AIS船台设备的工作模式与岸台的工作模式相同，有三种工作模式，其中缺省工作模式为_____。

并可根据管理机构的需要在其他工作模式间切换。

A. 自主工作模式

在AIS系统中，VHF收发机在发射信号时，_____发射信息。

C. 交替使用87B、88B两个VHF国际专用频道交替

在AIS系统中，某一不能直接访问到UTC的站点，将自己的同步状态设置为_____，用GPS导航仪来产生UTC时间。

B. UTC直接

船载AIS设备中，能够提供航向信息的设备是_____。

D. 陀螺罗经

AIS每帧电文被划分为编号为0~2249的2250个时隙，每个时隙约_____。

B. 26.67 ms

下列AIS船台设备显示的目标可显示CPA和TCPA信息的是_____。

A. 睡眠目标

B. 活动目标

C. 已选目标

D. A + B + C

为了防止干扰和转换频道时造成通信损失，每个AIS站均在_____频道上进行收发AIS信息。

D. 87B和88B两个

在AIS岸台系统中，当通信双方超出VHF的覆盖范围时，_____。

C. 网络系统仍进行信息排队处理，直至通信双方进入VHF的覆盖范围时为止

AIS播发和接收信息的方式是_____。

B. 自动连续

AIS每分钟可以处理_____个报告。

C. 2000

AIS数据更新速度（最快）为_____。

B. 2秒

AIS发射的信息电文每帧占用时间为_____。

A. 1分钟

AIS的 VHF收发信息的频道是_____。

C. CH87和CH88

AIS的工作频率是_____。

B. 161.975兆赫和162.025兆赫

AIS可以提高_____的效率。

B. 搜索救助

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, III, IV

C. I ~ IV

D. I ~ V

AIS的主要功能有_____。

A. 自动播发AIS信息

B. 自动接收AIS信息

C. 以标准界面输出AIS信息

D. A + B + C

AIS自动播发的船舶信息中包括船舶的_____信息。

A. 静态

B. 动态

C. 与航行安全有关

D. 以上全部

GPS卫星导航仪接收到由一个以上的传播路径的信号的综合信号，使信号特性变化而产生测量误差称为_____。

D. 多径效应

在AIS系统的信号发射采用_____技术。

A. 自组织时分多址

B. 频分多址

C. 码分多址

D. 以上都不对

能够为船载AIS提供速度信息的传感器是_____。

D. 计程仪

与雷达/ARPA相比，船载AIS的优点是_____。

C. 没有近距离盲区

AIS用于船舶避碰，可以克服 ARPA避碰的_____缺陷。

C. 跟踪丢失

AIS用于船舶避碰，可以克服 ARPA避碰的_____缺陷。

B. 错误跟踪

AIS用于船舶避碰，可以克服 ARPA避碰的_____缺陷。

D. 天气与海况影响

AIS用于船舶避碰，可以克服 ARPA避碰的_____缺陷。

C. 假回波

AIS用于船舶避碰，可以克服 ARPA避碰的_____缺陷。

B. 物标遮挡

AIS用于船舶避碰，可以克服 ARPA避碰的_____的缺陷。

A. 盲区

AIS矢量的起点与长度分别代表_____。

D. 船位和船速

关于AIS与雷达和ARPA相比的优越性，下列叙述不正确的是_____。

D. AIS可以处理所有目标的检测并进行跟踪

与ARPA雷达相比，AIS的优越性是_____。

A. AIS自动进行船到岸和船到船间通信，获得交通信息

B. AIS自动进行船到岸和船到船间观测、识别和监视

C. 使ARPA雷达减少或者消除了目标交换、误跟踪与丢失等问题

D. A + B + C

SOLAS公约第五章规定航行于国际航线的_____总吨以上船舶，从2002年7月1日起分段执行配备AIS设备。

B. 300

SOLAS公约第五章规定_____从2002年7月1日起分段执行配备AIS设备。

A. 航行于国际航线的300总吨以上船舶

B. 公约国航行于国内航线的500总吨以上的船舶

C. 航行于国际航线的500总吨以上船舶和公约国航行于国内航线的300总吨以上的船舶

D. A + B

SOLAS新五章要求_____应按要求配备一台AIS

A. 300总吨及以上的国际航行客船

B. 500总吨及以上的非国际航行客船

C. 不论尺度大小的客船

D. A + B + C

AIS船台设备经过计算，如果目标的CPA和TCPA不能满足预先设置的最小CPA和最小TCPA时，将该目标显示为_____，并发出目标_____报警。

B. 危险目标；危险

AIS船台设备的工作模式与岸台的工作模式_____，有_____工作模式。

A. 相同；三种

船载AIS设备中，能够提供精确船位信息的设备是_____。

B. GPS导航仪

AIS船台设备静态信息的更新率为_____分钟。当数据已被更换时，根据请求，及数据有变化时和接收到发送要求时更新率为每6秒钟。

A. 6

AIS出现的最大意义就是_____。

B. 为进一步提高船舶安全航行提供了一种有效的信息手段

IMO规定AIS应满足的功能要求_____

A. 船-船方式避碰

B. 作为沿海国家获取船舶及其货物资料的一种方法

C. 作为船-岸交通管理（VTS）工具

D. A + B + C

AIS由_____组成。

B. AIS运载体和AIS岸台系统

能够为船载AIS提供时间信息的传感器是_____。

D. 计程仪

AIS基站收发机还可配制为AIS应答器，AIS应答器的3个主要部件是_____。

D. VHF收发信机、GPS导航仪和计算机

AIS用于船舶避碰，可以克服雷达/ARPA_____方面的缺陷。

B. 物标遮挡

AIS船台设备每分钟最少能处理_____份报告，才能满足使用要求。

A. 2000

下列哪种信息不属于AIS发送的动态信息_____。

B. 航行计划

下列哪种信息属于AIS发送的动态信息_____。

D. 简明的安全信息

船载AIS容许的启动时间为_____内。

A. 2min

船载AIS主要功能有_____。

I. 自动播发AIS信息； II. 自动接收AIS信息； III. 以标准界面输出AIS信息。

D. I, II, III

下列AIS船台设备显示的目标都具有报警功能的是_____。

B. 危险目标和丢失目标

在AIS中，_____。

B. 岸台配备有岸基AIS设备，船舶配备有船基AIS设备

电离层折射造成单频GPS卫星导航仪定位误差主要是在_____。

A. 赤道附近

对于1ns导航精度，其时间误差相当于距离误差为_____。

C. 0.3m

GPS卫星导航仪等效测距误差为4.3m（P码）和8.6m（CA码），假定HDOP=1.5，利用CA码产生的水平位置误差为_____。

D. 12.9m

在GPS卫星导航系统中，三维位置精度几何因子是_____。

D. PDOP

GPS卫星导航系统发射两种频率载波信号，可以用来消除_____。

D. 电离层误差

GPS卫星导航仪等效测距误差(G)为8.8m(CA码)，GPS卫星导航仪显示VDOP=2.5，TDOP=1.2，产生的位置高度误差为_____m，产生的时间误差为_____ns。

C. 22; 35.2

GPS卫星导航仪等效测距误差(G)为8.8m(CA码)，GPS卫星导航仪显示HDOP=1.6，TDOP=1.2，产生的水平位置误差为_____m，产生的时间误差为_____ns。

B. 14.08; 35.2

GPS卫星导航仪等效测距误差(G)为8.5m(CA码)，GPS卫星导航仪显示VDOP=2.5，TDOP=1.2，产生的位置高度误差为_____m，产生的时间误差为_____ns。

A. 21.25; 34

GPS卫星导航仪等效测距误差(G)为8.5m(CA码)，GPS卫星导航仪显示HDOP=1.5，TDOP=1.2，产生的水平位置误差为_____m，产生的时间误差为_____ns。

D. 12.75; 34

GPS卫星导航仪等效测距误差(G)为8.8m(CA码)，GPS卫星导航仪显示TDOP=1.4，产生的时间误差为ns。

B. 41.07

GPS卫星导航仪等效测距误差(G)为8.6m(CA码)，GPS卫星导航仪显示TDOP=1.2，产生的时间误差为ns。

A. 34.4

GPS卫星导航仪等效测距误差(G)为8.8m(CA码)，GPS卫星导航仪显示HDOP=1.6，VDOP=2.2，产生的水平位置误差为_____，产生的位置高度误差为_____m。

D. 14.08; 19.36

GPS卫星导航仪等效测距误差(G)为8.5m(CA码)，GPS卫星导航仪显示HDOP=1.5，VDOP=2.5，产生的水平位置误差为_____m，产生的位置高度误差为_____m。

C. 12.75; 21.25

利用AIS通信信息中，除了VHF语音信息外还包括_____。

A. 传真

B. 图像

C. 短信息

D. 以上全部

GPS卫星升起时，GPS卫星导航仪接收到的频率_____发射频率，且逐渐_____。

A. 低于; 增加

GPS卫星导航系统测速原理核心问题讲的是测_____求速度。

C. 多普勒频移

GPS卫星信号从20200千米高空传到海面，要经过电离层和对流层，_____双频道GPS卫星导航仪不能测定与校正。

A. 电离层传播延时

B. 对流层传播延时

C. A+B

D. B均错

GPS卫星导航系统发射1575.42MHz和1227.60MHz两种频率的信号以提供_____。

D. 电离层折射误差校正

利用P码GPS卫星导航仪定位，定位精度为_____。

D. 1m

利用CA码GPS卫星导航仪定位，定位精度为_____。

C. 100m

在利用GPS卫星导航仪进行定位导航时，精度几何因子GDOP是_____。

B. 小好

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

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_____。

B. 增大

GPS卫星导航仪天线高度误差引起的GPS定位误差与GPS卫星通过时的_____。

A. 最大仰角有关

GPS卫星导航仪根据卫星电文定时更新历书，若提供的历书的时间已隔很久，或定位误差明显偏大，应_____。

B. 按操作步骤清除历书及内存

为了消除电离层折射误差，GPS卫星导航仪_____。

C. 接收1575.42MHz和1227.60MHz两种频率的GPS信号

在进行三维定位中，至少需_____颗GPS卫星。

C. 4

在进行三维定位中，至少需_____颗GPS卫星，其中第4颗卫星用来估算出_____偏差。

A. 4；用户时钟

与雷达/ARPA相比，船载AIS的优点是_____。

B. 能够进行越障传输

GPS卫星导航仪为了减小对流层折射引起的定位误差，采用_____。

B. 只接收仰角为 5° ~ 85° 内的GPS卫星信号

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_____。

A. 卫星时钟偏差

B. 信号传播误差（电离层折射误差，对流层折射误差）

C. 用户时钟偏差

D. A+B+C

船载AIS设备中，能够完成收发通信的设备是_____。

C. VHF

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

GPS卫星导航仪定位时显示D2D字符表示_____。

C. 差分GPS二维定位

GPS卫星导航仪显示RMTPOS字符表示_____。

C. 遥控制源遥控定位

随着DGPS基准站与GPS用户之间距离的增大，观测卫星的角度发生变化，则_____。

B. 星历表误差与电离层折射误差逐渐变大，公共性变差，差分效果也逐渐变差

在DGPS卫星导航系统中，卫星钟剩余误差属于_____误差。

B. 公共

DGPS卫星导航仪能校正_____误差。

B. 公共

通常用户离差分GPS基准台在100 nm以内时，DGPS卫星导航仪定位数据更新率在_____s内差分效果是令人满意的。

A. 10

在DGPS卫星导航系统中，星历表误差属于_____误差。

B. 公共

DGPS卫星导航仪等效测距误差为5.30 m (CA码)，DGPS卫星导航仪显示屏上显示HDOP=1.5，据此可以计算出DGPS卫星导航仪产生的水平位置误差为_____m。

C. 7.95

在DGPS卫星导航系统中，多径效应属于_____误差。

A. 非公共

在DGPS卫星导航系统中，导航仪通道间偏差属于_____误差。

A. 非公共

在DGPS卫星导航系统中，量化误差属于_____误差。

A. 非公共

双频GPS卫星导航仪能测定与校正_____。

A. 电离层传播延时

GPS卫星导航系统的定位精度主要取决于_____。

B. 时钟的精度

由GPS卫星设备和信号传播引起的一种延迟称为_____。

C. 群延迟

通常GPS卫星导航仪显示的航迹偏差是指_____。

C. 卫星船位到推算船位的距离

从GPS卫星信号中可以提取_____。

A. 多普勒频移信息

B. 卫星轨道参数

C. 对流层折射误差

D. A+B+C

GPS卫星导航系统发射两种信号频率的目的是为了_____。

C. 减少无线电信号传播延迟误差

卫星升起时，接收到的频率_____发射频率，且逐渐_____。

D. 高于；减少

GPS卫星导航仪电离层折射误差主要在_____。

D. 赤道附近

卫星信号的覆盖面积主要取决于_____。

C. 轨道高度

单频GPS卫星导航仪定位精度为_____。

D. 100m

GPS卫星导航系统为了清除对流层折射误差，采用_____。

A. 高稳定的本振频率

B. 只发射1575.42MHz和1227.60MHz两种载波频率

C. 只接收仰角为5°至85°的GPS卫星信号

D. A+B+C

GPS卫星导航系统发射两种频率的目的地是供给_____频道接收机消除_____的影响。

A. 单；对流层折射

B. 单；电离层

C. 双；对流层

D. 双；电离层

GPS卫星导航仪定位误差的大小与_____因素有关。

D. 卫星几何图形与测距误差的大小

GPS卫星导航仪定位误差的大小与卫星几何图形及测距误差的大小有关：伪测距误差 \times HDOP为误差。

B. 水平位置

卫星测距定位意指确定船位的方法是测量_____。

- A. 用户到卫星的距离
- B. 用户到卫星的距离差
- C. 用户到卫星的距离和

D. A+B+C

在GPS卫星导航系统中，二维位置精度几何因子是_____。

A. HDOP

卫星接收机天线高度误差引起的定位误差与卫星_____有关。

A. 最大仰角有关

第二节

雷达的海浪干扰的强度与距离的关系是_____。

- A. 距离增加时，强度急剧减弱
- B. 距离增加时强度急剧增加
- C. 距离增加时，强度缓慢减弱
- D. 以上均不对

雷达使用STC后，应特别注意_____。

- A. 近距离小物标回波可能丢失
- B. 远距离小物标回波可能丢失
- C. A+B
- D. 对物标回波强度无影响

雷达中抑制海浪干扰的方法是_____。

- A. 采用10cm雷达
- B. 采用高转速天线
- C. 采用CFAR处理电路

D. 以上均可

抑制雷达海浪干扰的方法是_____。

- A. 适当使用STC钮
- B. 使用对数放大器
- C. 使用S波段雷达

D. 以上均可

下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，_____是不正确的。

C. 海浪较小时，水平极化波引起的干扰较垂直极化波强

下述有关影响雷达海浪干扰强弱的说法中，_____是不正确的。

D. 脉冲宽度越窄，干扰越强

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. 波长越短，强度越弱
- C. 强弱与波长无关
- D. 以上说法均不对

雷达荧光屏上可能出现多次反射回波的条件是_____。

- A. 物标距离较近
- B. 物标反射强度较强

C. A+B

D. 不需要特殊要求

雷达荧光屏上的海浪干扰显示的范围一般风浪时为_____ n mile, 大风浪时可达_____ n mile。

A. 6~8; 10

本船航向正北, 东风8级, 雷达荧光屏上海浪干扰最强, 伸展得较远的位置在_____。

B. 右舷

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

在雷达荧光屏中心附近出现的鱼鳞状亮斑回波, 是_____。

A. 海浪干扰

B. 雨雪干扰

C. 某种假回波

D. 以上均可能

用雷达探测雨雪区域中的物标, FTC及增益钮的正确用法是_____。

A. 使用FTC, 适当减小增益

用雷达探测雨雪区域后的物标, FTC及增益钮正确用法是_____。

D. 关掉FTC, 适当增大增益

为抑制雷达的雨雪干扰, 可以采用_____。

A. 快转速天线雷达

B. 对数中放

C. CFAR处理电路

D. 以上均可

用雷达为探测雨雪区域中的物标, 在使用FTC后, 还应_____。

A. 适当加大增益

B. 适当减小增益

C. 使用STC

D. B+C

雷达荧光屏上海浪干扰强弱与风向的关系为_____。

B. 上风舷强

雷达使用同频干扰抑制器后应注意_____。

A. 将增益、调谐、STC等调至最佳位置

B. 关掉PTC

C. A+B

D. 以上按钮均不会影响抑制效果

船用导航雷达的显示器属于哪种显示器_____。

A. 平面位置

雷达荧光屏上间接反射回波的距离等于_____。

A. 物标的实际距离

B. 物标到间接反射体的距离

C. 间接反射体到天线的距离

D. B+C

雷达荧光屏上的间接反射回波通常出现在_____。

A. 阴影扇形内

在雷达阴影扇形内出现回波时, 你采用_____方法判断其真假。

A. 暂时改变航向

在雷达荧光屏上的阴影扇形内出现的回波有可能是_____。

C. 间接反射回波

雷达出现间接反射回波的必要条件是_____。

A. 附近存在强反射体

雷达接收机中使用对数放大器后，应注意_____。

- A. 可能丢失强度与海浪干扰强度相近的回波
- B. 可能丢失远处小回波

C. A+B

- D. 不用担心上述问题

当雷达荧光屏上出现严重电火花干扰时，应该采取_____措施。

C. 关掉雷达，修复后再用

雷达采用CFAR处理电路抑制海浪干扰后，应注意_____。

- A. 可能丢失远处弱回波
- B. 可能丢失强杂波边缘小目标

C. A+B

- D. 不用担心上述问题

抑制或削弱雷达同频干扰的方法是_____。

- A. 使用同频干扰抑制器
- B. 改用较小量程
- C. 改用另一频段的雷达

D. 以上均可

两部雷达重复频率相差很大时，其干扰图像是_____。

- A. 散乱光点
- B. 螺旋线状光点
- C. 辐射状光点
- D. 以上均不对

两部雷达重复频率相差不大时，其干扰图像是_____。

- A. 散乱光点
- B. 螺旋线状光点**
- C. 辐射状光点
- D. 以上均不对

两部雷达重复频率相同时，其干扰图像是_____。

- A. 散乱光点
- B. 螺旋线状光点
- C. 辐射状光点**
- D. 以上均不对

产生雷达同频干扰的条件是_____。

- A. 两部雷达均属同一频段
- B. 两部雷达相距较近
- C. 两部雷达同时工作

D. A+B+C

在雷达荧光屏上发现，5海里内较暗，除固定距标、船首线，EBL外，其他信号（如噪声和回波信号）均很弱，而在5海里外，噪声，回波等均很正常，此时，应调整_____控钮。

C. STC

雷达使用圆极化天线后，可以_____。

- A. 抑制雨雪干扰
- B. 可能丢失对称体物标回波
- C. 探测能力下降约50%

D. 以上均对

当雷达荧光屏上出现明暗扇形干扰时，你应_____。

- A. 关掉雷达，修复后再用
- B. 关掉，改用手动调谐继续使用
- C. 立即调节显示器面板上的调谐钮即可
- D. B或C均可

对于一个点目标，造成其雷达回波横向扩展的因素是_____。

- A. 目标闪烁
- B. 水平波束宽度
- C. CRT光点直径
- D. A+B+C

用雷达为探测雨雪区中的物标，应_____。

- A. 选用10cm雷达
- B. 选用圆极化天线
- C. 适当使用FTC
- D. 以上均可

哪种操作可减小雷达物标回波方位扩展的影响_____。

- A. 适当增大扫描亮度
- B. 适当减小扫描亮度
- C. 适当减小增益
- D. B+C

减小雷达物标回波方位扩展影响的方法是_____。

- A. 适当减小增益
- B. 采用小量程
- C. 采用X波段雷达
- D. A+B+C

造成雷达荧光屏中心附近雷达回波方位扩展主要因素是_____。

- D. CRT光点直径

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

本船前方河道入口处两侧有陡山，河口宽度为300m，雷达天线水平波束宽度为 1° ，本船离河口n mile以外时，雷达荧光屏上河口将被两侧陡山回波堵满。

- B. 9.3

造成雷达物标回波径向扩展的因素是_____。

- D. A+B+C

远处小岛上两个横向分布的陡峰，间距为1n mile，海面以上高度均为36m，本船雷达天线海面以上高度为16m，本船离岛至少_____n mile外时，小岛回波将分离成两个回波。

- B. 9

造成雷达物标回波径向扩展的主要因素是_____。

- A. 脉冲宽度

本船雷达天线海面以上高度16m，前方有半径为2n mile的圆形小岛，四周低，中间为山峰，海面以上高度为49m。当本船离小岛4n mile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. 山峰与岸线间的某处
- D. 以上均不对

本船雷达天线海面以上高度为16m，前方有半径为4n mile的圆形小岛，四周平坦，中间为山峰，海面以上高度为25m。当本船驶向小岛时，雷达荧光屏上首先出现的回波是小岛_____的回波。

- A. 离船最近处的岸线
- B. 离船最远处的岸线
- C. 山峰
- D. A、C一起出现

本船雷达天线海面以上高为16m，小岛海面以上高为25m，在理论上该岛在距本船多远的距离内才能探测得到_____。

- A. 20m
- B. 20n mile
- C. 20km
- D. 以上均不对

船用导航雷达发射的电磁波遇到物标后，可以_____。

- A. 穿过去
- B. 较好的反射回来
- C. 全部绕射过去
- D. 以上均对

船用导航雷达显示的物标回波的大小与物标的_____有关。

- C. 迎向面垂直投影

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. 距离、深度
- D. 以上均可

船用导航雷达发射的电磁波属于哪个波段_____。

- D. 微波

远处小岛上两个横向分布的陡峰，间距为1n mile，海面以上高度均为36m，本船雷达天线海面以上高度为16m，本船驶近该岛_____n mile内时，小岛回波将成为一个回波。

- B. 8

造成TV扫描雷达图像失真的原因是_____。

- A. 方位、距离单元值太
- B. 回波视频分层数太少
- C. 视频处理中门限电平太高
- D. A+B+C

雷达荧光屏上多次反射回波的特点是_____。

- A. 在同一方向上
- B. 距离间隔均等于真回波距离
- C. 越往外面，回波越弱
- D. A+B+C

抑制雷达的雨雪干扰的方法是_____。

- A. 适当减少增益
- B. 使10厘米雷达
- C. 选用窄脉冲
- D. 以上均可

抑制雷达的雨雪干扰的方法是_____。

- A. 使用FTC电路
- B. 使用圆极化天线
- C. 使用S波段雷达
- D. 以上均可

在雷达荧光屏上能形成类似小岛回波一样强度的雨雪干扰的雨量是_____。

D. 热带大暴雨

雷达荧光屏上的雨雪干扰的强弱决定于_____。

A. 雨区面积的大小

B. 降雨量的大小

C. A+B

D. 以上均不对

雷达荧光屏上的雨雪干扰的强弱决定于_____。

A. 雨雪区的分布面积

B. 雨雪区的体积

C. 雨雪区迎向面面积

D. 以上都不是

_____方法可减小雷达物标回波的失真。

A. 调好聚焦

B. 将“聚焦”钮顺时针稍稍调偏一些

C. 将“聚焦”钮逆时针调偏一些

D. 以上均错

在雷达荧光屏局部区域上出现的疏松的棉絮状一片的干扰波是_____。

A. 雨雪干扰

用雷达来探测雨雪区域后面的远处物标，应_____。

A. 选用S波段雷达

B. 选用圆极化天线

C. 选用FTC

D. A+B+C

本船前方同一方位上有两艘小船，相距120m，若要在雷达荧光屏上分开显示它们的回波，下述哪个操作是正确的_____。

A. 选用具有0.8微秒以下脉冲宽度的量程

用雷达观测两个等距离上相邻方位的物标时，为在雷达荧光屏上分离它们的回波，应_____。

D. 尽可能用小量程

本船前方同一方位上有两艘小船，相距150米，若要在雷达荧光屏上使这两艘小船回波分开显示，则在_____脉冲宽度上才行。

A. 0.8微秒

本船前方同一方位有两艘小船，本船雷达脉冲宽度为 $0.8\mu s$ ，要在雷达荧光屏上分开显示这两个目标，不考虑光点直径的影响，这两艘船至少相距_____。

C. 120m

海图上是连续的岸线，而在雷达荧光屏上变成断续的回波，其原因可能是_____。

A. 被中间的较高的物标所遮挡

B. 由于部分岸线地势较低

C. 可能有部分岸线处在阴影扇形内

D. 以上均可能

造成雷达图像与物标实际形状不符的原因是_____。

A. CRT光点直径

B. 天线水平波束宽度

C. 发射脉冲宽度

D. 以上都是

造成雷达图像与物标形状不符的原因是_____。

A. 被高大物标遮挡

- B. 雷达分辨力差
- C. 聚焦不佳
- D. 以上三者都是

雷达荧光屏上的雨雪干扰图像特征是_____。

- A. 辐射状点线
- B. 满屏幕的散乱光点
- C. 密集点状回波群，如棉絮团一样
- D. 屏中心附近的辉亮圆盘

造成过江电缆的雷达回波是一个亮点的原因是_____。

- C. 电缆表面很光滑

如果远处一个小岛，左边是平缓的沙滩岸线，右边是陡岸，在雷达定位时，应该选用_____。

- A. 左边岸线
- B. 右边岸线
- C. A或B均可
- D. 以上均不对

下列物标中，_____物标用作雷达定位较好。

- A. 离岸线较远的高山
- B. 突堤端头的灯塔
- C. 风暴过后的近处浮标
- D. A或B

采用单物标雷达方位距离定位时，选用物标的最重要的一条是_____。

- B. 位置准确，可靠

选用二物标雷达定位时，物标交角最好的是_____。

- C. 90°

选用三物标雷达定位时，物标交角最好的是_____。

- D. 120°

在大洋中，用远距离较高小岛雷达距离定位时，应该用_____。

- A. 小岛的岸线
- B. 小岛的山峰
- C. 小岛半山腰的某处
- D. 以上均可

船首向上相对运动显示方式时，本船转向时，间接回波在雷达荧光屏上的位置_____。

- D. 固定不动或回波消失

快速物标（如飞机等）的雷达回波常常是_____。

- B. 跳跃式的回波

雷达应答器的回波图像是_____。

- C. 在应答器台架回波后的编码回波

过江电缆的雷达回波常常是_____。

- A. 一个点状回波
- B. 一条直线回波
- C. 一条虚线状回波
- D. 以上均可以

采用雷达单目标方位距离定位时，最重要的是_____。

- D. 要选位置准确可靠的物标

对雷达定位使用效果最好的是_____。

- C. Racon

下列物标中，_____是不能用作雷达定位的物标。

C. 平缓的沙滩岸线

下列物标中_____是用作雷达定位较好的物标。

C. 陡峭岸角

对雷达波反射性能最差的物标是_____。

C. 葫芦形冰山

雷达定位选择物标时，下述_____说法是不准确的。

D. 应尽量选择有醒目颜色标记的港区背后高大的烟囱

雷达应答器发射_____编码脉冲。

A. ASCII码

B. 格雷码

C. 莫尔斯码

D. 以上都有

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_____是对的。

A. 仔细调谐，使各种回波均清晰，饱满

B. 有意暂时调偏调谐，使海浪回波，物标等均减弱或消失

C. 尽量减小增益

D. 使用各种有利于消除杂波干扰的各种装置，再加上A和C

_____极化方式的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。

A. 水平极化

B. 垂直极化

C. 圆极化

D. 以上均可

_____波段的雷达可以激发和接收搜救雷达应答器的信号。

A. S波段

B. X波段

C. C波段

D. 以上都可以

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8n mile

搜救雷达应答器在_____发射信号。

A. 由人工或自动启动后

B. 抛入水中后

C. 收到雷达脉冲激发后

D. A+C

搜救雷达应答器_____时能响应雷达脉冲信号。

A. 应答器内有足够的电源

B. 由人工启动或自动启动后

C. 雷达天线与应答器天线之间无阻挡，且在有效距离内

D. A+B+C

远洋航行初近陆地时，利用陆地上的高山雷达定位，对所得船位的正确态度是_____。

A. 很可靠，放心使用

B. 不一定准，仅供参考

C. 没有参考价值，不应定位

D. 以上说法均不对

搜救雷达应答器（SART）是一种_____信标。

A. 主动有源

B. 被动有源

C. 无源信标

D. 以上都有

雷达应答器是一种_____的雷达航标。

A. 有源主动

B. 有源被动

C. 无源

D. 以上均不对

雷达应答器的工作由_____控制。

B. 在雷达脉冲激发后再发射

雷达应答器一般安装在_____。

A. 海上重要的孤立物标上（如浮标，小岛，平台等）

B. 装在陆地上特殊的物标上（如烟囪，山峰等）

C. 装在港口重要的建筑物上

D. 以上都有

在雷达荧光屏上雷达应答器的图像显示特点是_____。

B. 随天线的旋转连续显示几次后会消失几次

雷达应答器的工作波段大多数是_____。

B. X波段

雷达应答器发射的无线电波的极化方式是_____。

A. 水平极化

B. 垂直极化

C. 圆极化

D. 以上均可

在要求船位精度较高的情况下，应选用_____雷达定位方法。

C. 距离、方位混合定位方法

搜救雷达应答器是装在_____。

A. 航行在国际航线上的船舶上

远处直岸线在雷达荧光屏上变成向扫描中心凸出的回波，它是_____。

A. 二次扫描假回波

B. 雷达存在测距误差

C. 雷达存在方位误差

D. B+C

对雷达波反射性能较强的物质是_____。

D. 金属板

为减小雷达测距船位误差，在测量远处山峰回波时，应该_____。

B. 用VRM外缘与回波外缘相切

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

当雷达显示器的距离扫描起始时间与发射脉冲离开天线的不同步时，会产生_____。

A. 方位误差

B. 距离误差

C. A+B

D. A、B均不会产生

在雷达近量程档观测，发现两侧笔直岸线在屏上呈中间向外弯曲的曲线，说明_____。

A. 是岸线的二次扫描假回波

B. 雷达测距误差为“+”

C. 雷达测距误差“-”

D. B或C

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. 是岸线的二次扫描回波

B. 雷达测距误差为“+”

C. 雷达测距误差为“-”

D. B或C

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）_____。

A. 先首尾方向，后正横方向

B. 先正横方向，后首尾方向

C. 与先后次序无关

D. 以上都不对

在雷达荧光屏上判断是否是二次扫描回波的方法是_____。

B. 改变量程段

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. 荧光屏边缘附近

C. 荧光屏离中心2/3半径附近

D. A、B、C均可

雷达荧光屏上二次扫描回波的特点是_____。

A. 方位是物标的实际方位

B. 距离等于实际距离减去 $CT/2$

C. 回波形状严重失真

D. A+B+C（注：T为脉冲重复周期）

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_____。

B. 超折射

雷达抑制旁瓣回波的方法是_____。

A. 适当使用STC

B. 适当减小增益

C. 适当使用FTC

D. 以上均可

在雷达荧光屏上，在一个强回波两侧等距圆弧上对称分布的若干回波点，它们_____。

D. 旁瓣回波

雷达荧光屏上旁瓣回波的特点是_____。

A. 距离等于真回波距离

B. 对称分布于真回波两侧

C. 越向两侧强度越弱

D. A+B+C

雷达荧光屏上可能出现旁瓣回波的条件是_____。

A. 近距离

B. 中距离

C. 远距离

D. 三者都可能

雷达抑制多次反射回波的方法是_____。

A. 使用STC钮

B. 适当减小增益

C. 使用FTC钮

D. B+C

改变量程段时，雷达荧光屏上二次扫描回波将_____。

A. 方位改变

B. 距离改变

C. 改变在屏上的位置，但测得的距离不变

D. A+B

有关雷达荧光屏上船首线位置影响测方位误差大小的下述说法中_____是错的。

D. 在真北向上显示方式中，不管扫描中心在屏上哪个位置，船首线均应指向固定方位盘上的航向值要在雷达荧光屏上显示全搜救雷达应答器的12个脉冲信号，量程至少应为_____。

B. 12n mile

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。

C. 中心

雷达更换磁控管或调制管后，应注意重新测定_____数据。

A. 距离误差

B. 方位误差

C. A+B

D. 均不需要

雷达测量物标方位定位时，为消除天线水平波束宽度 (θ_H) 的影响，应该_____。

A. 在所测方位上加上 $\theta_H/2$

B. 在所测方位中减去 $\theta_H/2$

C. 在回波图像的扫描线进入端所测方位上加 $\theta_H/2$ ，在扫描线离开端所测方位中减去 $\theta_H/2$

D. A或B均可

雷达测量大物标方位时，为消除CRT光点直径对回波的扩大效应，应该_____。

A. 用电子方位线与回波同侧外缘相切

为减小雷达方位定位误差，下述措施中_____是不对的。

D. 应尽量选用船首向上显示方式和用机械方位标尺测量

本船雷达天线海面以上高度为16m，前方小岛岸线离处在小岛中央的山峰的水平距离为4n mile，当本船离小岛岸线的距离为12n mile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. 回波中央

D. 以上均可

为减小雷达测方位误差，船舶摇摆时，下述说法中_____是错的。

B. 应尽可能选择 45° 、 135° 、 225° 及 315° 方位上的物标定位

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

影响雷达测方位误差的设备因素中，_____说法是对的。

A. 天线水平波束宽度越窄，方位误差越小

当雷达显示器荧光屏上的扫描中心与屏中心不重合时，若用机械方位标尺测方位，下述说法是错的。

D. 选用量程越大，误差越小

在检查雷达有无方位误差时，测量物标的雷达舷角时，该舷角的基准是_____。

A. 固定方位盘的 0°

B. 船首线

C. 任意选定的基准线

D. A或B

当本船对准远处小物标航行，而在雷达荧光屏上该物标回波不落在船首线上说明_____。

B. 雷达有方位误差

某船雷达收发机转移地方，波导长度改变较大时，应注意测定、校正_____数据。

A. 方位误差

B. 距离误差

C. A+B

D. 均不需要

某船雷达天线移位，横移距离及高度变化较大时，应注意测定、校正_____数据。

A. 方位误差

B. 距离误差

C. A+B

D. 均不需要

为减小雷达测距误差，下述说法_____是错误的。

C. 应将VRM的中心与回波的中心精确重合

为减小雷达测方位定位误差，在不能同时测量的情况下，对首尾方向和正横方向的物标的测量顺序应该是_____。

A. 先测正横方向，后测首尾方向

B. 先测首尾方向，后测正横方向

C. A或B均可

D. 以上均不可

第三节

根据多普勒计程仪的测速原理公式，船速是下列_____参数的函数。

①发射频率；②脉冲重复频率；③脉冲宽度；④多普勒频移；⑤声波传播速度。

A. ①②③

B. ①②④

C. ①④⑤

D. ③④⑤

电磁式计程仪的传感器把船舶相对于水的速度转变成电信号，它的原理是_____。

A. 利用水流切割磁力线产生电动势，作为船速信号

目前多普勒计程仪采用双波束系统的目的是为了_____的影响。

D. 消除风浪所引起的船舶垂直运动和船舶摇摆

超大型船舶的计程仪采用六波束，它可提供速度指示项目_____。

A. 船首横移、船尾横移，前进后退

多普勒计程仪与电磁计程仪相比具有下列_____优点。

A. 测速精度高，其测量误差约小于0.5%

B. 可以测量船舶左右横向速度

C. 在跟踪深度范围时，提供船对地的绝对速度

D. A+B+C

声速的变化对_____计程仪的测速精度有影响。

A. 多普勒

B. 声相关

C. A和B对

D. A和B错

多普勒计程仪测定精度为_____。

A. ±0.01节

多普勒计程仪发射波束俯角大多取_____。

B. 60°

多普勒计程仪在船底安装有_____。

B. 声电换能器

多普勒计程仪和声相关计程仪的设计跟踪深度为200m，若航行区域的水深大于200m，则该计程仪所测得的速度为_____。

B. 相对速度

在多普勒计程仪中，不使超声波发射方向与航速方向相垂直（即发射波束俯角 $\neq 90^\circ$ ）的原因是_____。

D. 垂直时不产生多普勒效应

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。

B. 回波信号包络

计程仪输出至其他导航仪器的航速信息，规定为_____。

B. 200P/n mile

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

电磁计程仪用于测速的器件是_____。

B. 电磁传感器

电磁计程仪传感器的作用是检测船相对水流速度，并输出_____。

A. 一个与速度成正比关系的电信号

电磁计程仪所测定的航速和航程是船舶相对于_____的速度和航速。

A. 风和流

B. 水

C. 海底

D. 以上均错

电磁计程仪的传感器目前常用的主要有_____。

C. 平面式，测杆式

电磁计程仪的平面传感器不能安装在测深仪换能器的_____。

A. 前方

电磁计程仪的传感器所输出的电信号与船舶相对于水的速度成_____。

C. 正比关系

多普勒计程仪采用双波速是为了_____。

A. 能够测定船舶前进和后退速度

B. 消除由于声速变化所引起的测速误差

C. 消除船舶摇摆或颠簸而引起的测速误差

D. A+B+C

在测速场测量计程仪改正量时，船速应为_____。

A. 全速

B. 半速

C. 低速

D. A、B和C

绝对计程仪所测定的航速是_____。

A. 船舶相对于水的速度

B. 船舶相对于地的速度

C. 船舶相对于流的速度

D. A和C

测量船舶相对于水的速度的计程仪是_____计程仪。

B. 相对

下述有关计程仪的说法_____是正确的。

- A. 相对计程仪能反映出水流对船的影响
- B. 绝对计程仪能累计航程而相对计程仪不能累计
- C. 绝对计程仪能测后退速度而相对计程仪不能
- D. A、B、C均错

下列关于计程仪的说法_____是不妥的。

- D. 船上电磁计程仪可以测量船舶的纵向速度和横向速度

能够测定船舶前进，后退速度又能测定船舶横移速度的计程仪是_____。

- D. 多普勒计程仪和声相关计程仪

你船静水船速10kn，现顶风、顶流各2kn，则相对计程仪显示的航速为_____kn，实际航速为kn。

- D. 8；6

如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_____。

- B. 12节；14节

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

对于目前船用的多普勒计程仪，下面说法中最恰当的是_____。

- C. 浅水测量船对地速度，深水可测量船对水速度

相对计程仪测定的航速和航程是船舶相对于_____。

- B. 水的运动速度和航程

下列_____计程仪可测船舶左右移动速度。

- A. 电磁计程仪
- B. 多普勒计程仪
- C. 声相关计程仪

- D. B+C

能够指示航速、航程和水深的计程仪是_____。

- D. 声相关计程

声相关计程仪测得的船速V与前后两换能器间距离S及信号延时 τ 的关系是_____。

- C. V与S成正比，与 τ 成反比

声相关计程仪发射超声波的传播方向是_____。

- A. 水平向前和向后
- B. 向前下方和后下方

- C. 垂直向下

- D. A或B或C均可

声相关计程仪的特点是测量精度不受_____的影响。

- D. 水温和盐度

能够避免声速变化而引起测量误差的水声导航仪器是_____。

- A. 多普勒计程仪

- B. 声相关计程仪

- C. 回声测深仪

- D. A、B、C均是

声相关计程仪不仅用于计程，而且可用来_____。

- A. 测量水深

声相关计程仪的测量精度主要取决于相关延时，而与下列_____无关。

- C. 声速

应用测量下列何者原理的计程仪叫声相关计程仪_____。

D. 相关延时

绝对计程仪与相对计程仪的主要区别是_____。

B. 可测对地速度

第四节

回声测深仪实际上是测定超声波往返海底的_____。

C. 时间

回声测深仪发射的是_____。

D. 超声波脉冲

回声测深仪的最小测量深度取决于_____。

D. 发射脉冲宽度

船用回声测深仪的最大测量深度，取决于_____。

A. 发射脉冲重复周期

回声测深仪测量的最大深读所对应的超声波往返时间 t 与发射脉冲重复周期 T 有下面的关系时才能正确显示深度_____。

A. $t < T$

下述有关回声测深仪的说法中，_____是不正确的。

C. 浅水测深时，应以回波信号带的后沿读出水深

回声测深仪的测量深度与_____因素无关。

D. 发射触发方式

磁致伸缩接收换能器，在初次使用前或较长时间没有使用，必须对其进行_____，否则，测深仪不能正常工作。

B. 磁化

回声测深仪所测得的水深是自_____至海底的水深。

B. 换能器发射面

测深仪换能器的工作面不能涂油漆，是因为油漆_____，会影响测深仪正常工作。

D. 对声能的吸收很大

回声测深仪的原理是_____。

A. 利用电磁波在水中等速直线传播和具有反射特性的原理来测定水深的

B. 利用超声波在水中等速直线传播和具有反射特性的原理来测定水深的

C. 利用超声波在不同水深的传播速度不同的特点，测量发射与接收频率的原理来测水深的

D. A、B、C均不对

通常随海水深度的增加将引起海水压力的增加和温度的降低，二者引起声速的变化_____。

A. 使声速增大

B. 使声速减少

C. 几乎相互抵消

D. 以上均不对

船用回声测深仪采用超声波进行测深，其主要优点是_____。

C. 抗可闻声干扰性

下列_____因素与声波在海水中的传播速度无关。

A. 声源的振动频率

因声速与_____，所以声波在水中的传播速度主要取决于海水表层水温及含盐量。

A. 水温、水压力和含盐量成正比

B. 水温、水压力和含盐量成反比

C. 水温、水压力成正比，与含盐量成反比

D. 以上均错

船用回声测深仪在设计制造时，以_____m/s作为标准声速，对水中声速影响最大的是_____。

D. 1500; 温度

测深仪工作频率是指_____。

D. 发射超声波的频率

回声测深仪深度盘上“0”点闪光的时刻, 表示_____。

A. 超声波开始发射

测深仪记录显示方式, 为提高读数精度, 采用象限制。选择象限时, 若不了解船所在位置的水深时, 则应_____。

A. 从最小的象限开始, 依次改变象限, 直到记录纸上出现深度标志为止

IMO规定, 测深仪的显示装置必须具有_____。

A. 记录式

船舶进出港或在狭水道航行时, 应接通测深仪的危险深度警报开关, 警报深度的设定应根据_____。

D. 船舶吃水、航道底质和所需富余水深

下列何种情况不宜使用回声测深仪测深_____。

B. 船舶倒车时

一台记录式回声测深仪, 当显示的水深标志不清晰时, 应_____。

D. 调大增益

在船舶倒车时, 不宜使用回声测深仪的原因是_____。

D. 水中产生气泡影响

测深仪在什么情况下测深时要抑制零点信号_____。

A. 浅水

回声测深仪的最大测量深度值与下列因素有关_____。

①发射功率; ②脉冲重复频率; ③脉冲宽度。

A. ②③有关

B. ①③有关

C. ①②有关

D. ①②③有关

在航道水深不明时使用测深仪, 正确选择量程的方法是_____, 直至合适。

A. 先选最大量程, 再逐渐变小

_____样的海底底质对超声波反射能力最差。

A. 淤泥

对发射与接收换能器相分离的测深仪, 当在浅水区进行测深时, 应修正_____误差。

B. 基线

在水深大于_____m时, 回声测深仪的基线误差可忽略不计。

A. 5

何谓船用测深仪的基线误差_____。

A. 发射和接收换能器之间的距离引起的误差

B. 船舶吃水计算不准引起的误差

C. 换能器不在龙骨上引起的误差

D. A、B、C均是

回声测深仪的时间电机转速大于额定转速, 则_____。

B. 显示深度大于实际深度

在回声测深仪中, 向海底发射超声波脉冲的设备是_____。

C. 发射换能器

船用测深仪换能器的工作面与船底水平面的偏差角不得超过_____。

A. 0.5°

测深仪换能器的安装位置, 一般应选择在_____。

C. 距船首(1/3~1/2)船长处

进行浅水水域测深时，在指示器或记录器上可能会出现较宽的回波信号带，此时应以回波信号带的_____。

- A. 前沿读取测量深度为宜
- B. 居中位置读取测量深度为宜
- C. 后沿读取测量深度为宜
- D. A或C

第五节

救生艇上的小型液体罗经，须有完整的架子及油灯，灯油储量应能使用_____h。

- D. 10

罗盆中浮子的作用主要址_____。

- A. 增大罗盘的磁性
- B. 增大罗盘转动惯量
- C. 增大罗盘的浮力
- D. 以上均不对

磁罗经罗盆中的液体在罗经中起_____作用。

- A. 可减少罗盘轴针与轴帽间的摩擦力
- B. 因阻尼作用使罗盘指向稳定性好
- C. 起减振作用
- D. A、B和C

磁罗经罗盆内混合液体中放入酒精其作用是_____。

- C. 降低结冰点

罗盆液体为蒸馏水和酒精混合液的磁罗经，其支承液体成分是_____。

- B. 55%蒸馏水、45%酒精

磁罗经罗盆内出现气泡时_____。

- A. 应及时注液，因气泡会影响罗经使用
- B. 应等气泡多时，才进行注液
- C. 无需消除气泡
- D. A+B对

磁罗经的罗经首尾基线应与船的首尾面相_____，否则罗经剩余自差增大。

- B. 重合

磁铁的磁距是_____间距离之乘积。

- B. 同名磁量与两磁极

放在罗经柜两侧支架上的自差校正器是_____，用来校正_____。

- A. 软铁球；象限自差

磁罗经中罗盘的主要作用是_____。

- C. 指示方向

检查磁罗经罗盘的摆动半周期是否符合要求，主要是检查_____。

- B. 罗盘磁性的大小

对磁罗经磁针系统的要求是_____。

- A. 磁针中心在NS轴的垂直面上，磁针应与NS轴对称排列
- B. 各磁针的磁极均位于一个圆周上，整个罗盘对NS轴和：EW轴的转动惯量相等
- C. 罗盘须具有一定的磁矩
- D. A+B+C

用“小磁铁将罗盘磁针分别向左右引偏 $2^{\circ} \sim 3^{\circ}$ ，看其是否回到原始位置”的方法检查罗盘灵敏度应在_____情况下进行。

- A. 船固定于码头
- B. 船、岸机械不工作

C. 罗经自差不大

D. A+B+C

磁罗经灵敏度的检查是在_____时,用_____将罗盘向左向右侧引 $2^{\circ} \sim 3^{\circ}$,然后查看罗盘是否恢复原航向。

A. 航行中;铁或小磁铁

B. 锚泊中;铁或铁器

C. 码头上;铁和小磁铁

D. 以上均可

检查磁罗经的软铁自差校正器时,要求软铁自差校正器_____。

A. 不合永久磁性

B. 含有永久磁性

C. 有少量的永久磁性

D. A、B、C均错

检查罗盘摆动周期,若周期比规定的周期大,表示_____。

B. 罗盘磁针的磁性变弱

通常用测定磁罗经自由摆动半周期的方法来检查_____是否符合要求。

A. 罗盘磁针的磁矩

B. 罗盘的灵敏度

C. 罗盆的水平度

D. A+B

磁罗经罗经柜的正前方有一竖直圆筒或一竖直的长方盒,内放_____。

C. 佛氏铁块或软铁条

磁罗经在磁极附近小能指向,是因为此时_____。

D. 水平分力约为零

硬铁磁化较软铁磁化来得_____,且剩磁_____。

C. 不易;大

地磁南极具有_____磁量;地磁北极具有_____磁量。

B. 正;负

围绕地球空间的地磁磁力线是从_____。

B. 南半球走向北半球的

磁赤道是指下列何者_____。

B. 磁倾角为零

地磁力的水平分力在_____为零,垂直分力在_____为零。

C. 地磁极;磁赤道

地磁南北极的位置每年均_____。

A. 缓慢地变化

磁倾角是指地磁磁力线与当地的_____的夹角。

C. 水平面

磁罗经罗盘条型磁针的排列应与罗盘刻度NS轴_____。

C. 对称平行

当磁罗经位于_____时,其指向力最大。

C. 磁赤道附近

磁罗经能够指示方向的部件是_____。

B. 罗盘

磁差除与地理位置有关外,还与下列_____有关。

D. 时间

在海图或地图上将磁差相同的点连成线，这种图称为_____图。

B. 等磁差线

船上保存备用的磁铁棒时应以_____存放。

B. 异名极相靠

磁罗经磁矩减小将引起_____。

C. 停滞角加大，摆动周期加长

磁罗经的罗经柜是由_____材料制成的。

B. 铜或铝

磁罗经柜不能用_____材料制成。

C. 铁

在磁罗经罗盆中心正下方的垂直铜管内放置的垂直校正器为_____校正器，用于校正船铁的自差。

B. 硬铁；倾斜

船用磁罗经的指向力是_____。

A. 地磁水平分力

B. 地磁垂直分力

C. 地磁力和船磁力

D. A+B对

地磁北极与罗经北极之间的夹角为_____。

A. 自差

在测定罗盘磁力时，若测得的罗盘摆动半周期比规定值大许多，则说明_____。

B. 罗盘磁力减弱

测定磁罗经自差的方法有_____。

A. 利用比对航向测定自差

B. 利用叠标测定自差

C. 利用天体（太阳）测定自差

D. A+B+C

在利用太阳方位测定罗经自差时，若太阳高度较高，由于_____的影响易使测得的罗经自差含有误差。

A. 太阳方位变化较快

B. 罗盆不水平

C. A或B

D. 基线误差没有校正好

你船正在校正自差，此时应挂_____旗。

C. 0Q

在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. 3~5倍

在利用与陀螺罗经比对航向的方法测定罗经自差时，为提高测定自差的精度，一定要_____。

A. 同时读取陀螺罗经和磁罗经的航向

B. 先读陀螺罗经航向，后读磁罗经航向

C. 先读磁罗经航向，后读陀螺罗经航向

D. A、B、C均可

一般新出厂的罗经消除自差的顺序为_____。

D. 近似消除象限自差及次半圆自差、准确消除倾斜自差、半圆自差、象限自差

校正完磁罗经自差后，要绘制自差曲线，要求自差数值较小且曲线_____，否则自差的校正或计算有误差。

- A. 光滑且无角点
- B. 为一条直线
- C. 为一正弦曲线
- D. A、B、C均错

校正磁罗经自差的原则是：以大小_____，方向_____，性质_____的自差校正力去抵消相应的船磁力。

- A. 相等；相反；相同

利用观测太阳方位求磁罗经自差时，太阳的高度最好低于_____。

- A. 30°

安装在钢铁船上的磁罗经的自差与_____有关。

- A. 船舶所处的地理位置和船舶航向
- B. 船舶所处的地理位置和磁差
- C. 船舶的大小，船舶航向和航速
- D. A+B+C

已知标准罗经航向 094° ，标准罗经自差 -1° ，此时，操舵罗经航向为 100° ，则操舵罗经自差为_____。

- D. -7°

标准罗经应安装在_____。

- B. 船的首尾面上

国家海事局规定，磁罗经自差每_____年需校正一次。

- D. 4

磁罗经自差等于_____方位与_____方位之差。

- A. 真；磁
- B. 磁；罗
- C. 真；罗
- D. 以上均错

磁罗经自差等于_____航向与_____航向之差。

- A. 真；磁
- B. 磁；罗
- C. 真；罗
- D. 以上均错

已知某灯塔的真方位等于 100° ，当地磁差等于 $7W$ ，用磁罗经测得该灯塔的罗方位等于 95° ，该航向自差等于_____。

- A. 8° 东

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。

- D. 不平行；指向

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_____，需要进行自差校正。

- B. $\pm 3^\circ$ ， $\pm 5^\circ$

通常在下列何种情况下，船上磁罗经需要校正自差_____。

①经过修船，船舶上层建筑有较大的改变；②船舶遭遇了剧烈的碰撞；③罗盆内有气泡；④修船时，磁罗经位置向后移动了 $1m$ ；⑤装载了磁性货物后或由电磁吊装卸货物后；⑥使用了备用的罗盆。

- A. ①②④⑤
- B. ①②③④⑤
- C. ①②④⑤⑥
- D. ③④⑤⑥

在磁罗经罗经柜内左右两边水平纵向放置的磁棒为_____校正器，用于校正罗经的_____。

A. 硬铁；半圆自差力

在磁罗经罗经柜内水平横向放置的磁棒为_____校正器，用于校正_____。

B. 硬铁；横向硬铁船磁力

磁罗经自差是指_____与_____的水平夹角。

C. 磁北；罗北

钢铁船舶上的磁罗经，其罗经刻度盘“0°”的指向为_____。

D. 罗北

船舶硬铁船磁力在罗经三个坐标轴上的投影力分别为_____。

A. P、Q、R

安装在钢铁船上的磁罗经受到软铁磁力和硬铁磁力的作用而产生_____。

C. 自差

船舶在风浪中航行而左右摇摆，磁罗经罗盘也随之左右摆动，这是由于没有准确消除_____引起的。

C. 倾斜自差

安装在木船上的磁罗经_____。

B. 有磁差无自差

检查罗经柜上的软铁球是否含有永久磁性，船首应固定在_____。

D. 偶点航向

磁罗经产生自差的主要原因是_____。

A. 感应船磁

B. 地磁

C. 永久船磁

D. A+C

磁罗经自差发生变化的原因是_____。

A. 船磁场发生变化和地磁场变化

磁罗经自差随航向变化的原因是_____。

D. 各种自差力与罗经航向有不同的函数关系

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。

C. 四个基点和四个偶点

自差表中计算的自差与八个航向上观测的剩余自差相比对时，若相差大于_____时，就说明观测或计算中有较大的误差。

A. $\pm 0.5^\circ$

已知标准罗经航向 100° ，自差 -1° ，此时操舵罗经航向 105° ；通过与标准罗经航向比对，得操舵罗经自差为_____。

D. -6°

已知过叠标时用磁罗经测得该叠标的罗方位为 287° ，从海图上量得该叠标的真方位为 293° ， $\text{Var} = -1^\circ$ ，则该罗经的自差为_____。

D. $+7^\circ$

磁罗经在_____情况下不存在自差。

A. 船在船坞

B. 在木船上

C. 在新出厂的船上

D. 以上全错

第六节

安许茨4型罗经，在纬度 20° 处起动时达稳定指北需3h，若起动状态一样，则在纬度 60° 处达稳定指北的时间_____。

A. 仍为3h

B. 大于3h

C. 小于3h

D. A、B、C皆可能

在北纬静止基座上，下重式罗经主轴指北端的稳定位置是_____。

A. 子午面内水平面之上

把自由陀螺仪改造为陀螺罗经，关键是要_____。

B. 克服地球自转角速度垂直分量所引起的主轴视运动

一个自由陀螺仪要成为实用的陀螺罗经，必须对其施加_____。

D. 控制力矩和阻尼力矩

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。

A. 增进其靠拢

B. 阻止其靠拢

C. 不起作用

D. 以上都不对

下列何种陀螺罗经采用西边加重物的垂直轴阻尼法_____。

B. 斯伯利37型罗经

在北纬，船用陀螺罗经在稳定位置时，为什么其主轴要在水平面之上有一高度角，主要用于产生_____。

A. 控制力矩

B. 阻尼力矩

C. 动量矩

D. 以上均错

当陀螺罗经结构参数一定时，罗经等幅摆动的周期为84.4min所对应的纬度被称为_____。

B. 设计纬度

高速旋转的三自由度陀螺仪其进动性可描述为_____。

C. 在外力矩的作用下，陀螺仪主轴的动量矩矢端将以捷径趋向外力矩

舒拉条件是指当陀螺罗经的等幅摆动周期为_____，陀螺罗经不存在第一类冲击误差。

C. 84.4min

陀螺罗经的阻尼因数表示主轴减幅摆动过程快慢程度，其大小在_____范围。

A. 1~2

B. 2.5~4

C. 5~10

D. 以上均错

根据“海船航行设备规范”的要求，一般要在开航前4~6h起动陀螺罗经，这是因为_____。

C. 罗经约经3个周期的阻尼摆动才能达到稳定

下列罗经中_____罗经采用长轴阻尼法；_____罗经采用短轴阻尼法。

D. 安许茨系列；斯伯利系列和阿玛-勃朗系列

安许茨系列罗经获得控制力矩的方法是_____。

A. 使陀螺仪的重心沿垂直轴从中心下移

因采用控制力矩的方式不同，安许茨型罗经动量矩指向_____，而液体连通器式罗经动量矩指向_____。

C. 北；南

安许茨4型罗经的组成设备主要有_____。

A. 主罗经和分罗经

B. 电源设备

C. 航向记录器和报警设备

D. A+B+C

位于南纬某处静止基座上的斯伯利37型罗经，其主轴的稳定位置为_____。

D. 子午面之西，水平面之下

根据《海船航行设备规范》的要求，陀螺罗经自起动至稳定的时间不应大于_____。

B. 6

陀螺罗经的纬度误差采用内补偿方法后，陀螺罗经的指北端_____。

A. 回到地理子午面内

B. 回到磁子午面内

C. 仍偏离子午面

D. A或B均可

陀螺罗经的阻尼因数或称衰减因数是表示主轴在_____减幅摆动过程的快慢程度。

A. 方位角上

B. 高度角上

C. 多余液体角

D. 以上均对

若在北纬，陀螺仪主轴作视运动，则_____。

B. 主轴指北端向东偏离子午面后又相对水平面上升

何谓自由陀螺仪_____。

C. 不受任何外力矩作用的平衡陀螺仪

从工程技术角度，陀螺仪的定义为_____。

A. 高速旋转的对称转子及保证转子主轴指向空间任意方向的悬挂装置

何谓陀螺仪的定轴性_____。

C. 其主轴指向空间的初始方向不变

三自由度陀螺仪在高速转动时，其主轴将指向_____，若在垂直主轴方向上加外力矩，主轴将_____。

A. 空间某一方向；产生进动

B. 真北；指向真北

C. 空间某一方向；保持指向不变

D. A和C对

满足下列_____时，陀螺仪才具有定轴性。

A. 高速旋转

B. 陀螺仪中心与其重心重合

C. 不受任何外力矩

D. A+B+C

在垂直于陀螺仪主轴方向上加外力矩，陀螺仪主轴将产生进动，其进动角速度与_____。

C. 外力矩成正比；动量矩成反比

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。

B. 水平向西

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

安许茨4型陀螺罗经阻尼力矩的大小与_____成正比。

D. 多余液体角

当自由陀螺仪相对于水平面作视运动时，其进动角速度与_____有关。

A. 地理纬度

B. 方位角

C. A+B对

D. 高度角

机械摆式罗经等幅摆动的轨迹为一椭圆，若罗经结构参数不变，船位不变时_____。

- A. 椭圆扁率不变
- B. 椭圆扁率随机变化
- C. 长半轴增大，短半轴相应地减小
- D. 以上均错

若在赤道上，陀螺仪主轴位于子午面内，随地球自转罗经主轴指北端将_____。

C. 保持在子午面内

满足_____，陀螺仪主轴在地球上保持稳定不动。

C. 主轴相对方位和垂直方向的运动角速度均为零

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. 椭圆等幅

陀螺罗经必须具有控制力矩，其作用是_____。

C. 克服陀螺仪主轴在方位上的视运动

陀螺仪具有控制力矩，可使主轴具有_____的性能。

- A. 相对于宇宙稳定不动
- B. 具有寻找真北
- C. 具有稳定指北
- D. A和B均对

引起陀螺罗经控制力矩变化的因素为_____。

C. 高度角

起动船用陀螺罗经时，其主轴指北端的摆动轨迹为_____。

- A. 收敛螺旋线
- B. 指数衰减曲线
- C. 椭圆曲线
- D. 以上均错

在船舶纬度和速度变化多大范围时，应重新调整罗经的纬度误差和速度误差校正器_____。

C. 每当纬度至多变化 5° ，航速至多变化5节校正一次

在北纬自由陀螺仪主轴相对子午面向东作视运动，这是由于_____作用。

C. 地球自转角速度的垂直分量

若从安许茨4型罗经储液缸抽出支承液体，再加入同量的甘油，则支承液体的_____。

C. 浮力增加

因安许茨系列罗经采用了_____，则罗经不产生纬度误差。

D. 水平轴阻尼法

安许茨陀螺球坏了的现象可能是_____。

- A. 陀螺球沉底或球内杂音大
- B. 出现 45° 固定误差
- C. 球略倾斜并往复摆动
- D. A或B或C均可

安许茨4型陀螺罗经正常工作时，陀螺球的三相电流值应在_____范围内。

A. 0.6~1.1A

检查双转子陀螺罗经的陀螺球时，发现陀螺球高度偏低，则应_____。

D. 用密度计证实支承液体比重不对，加甘油调整密度

起动安许茨4型罗经时，先合上电源开关，后接通随动开关，为使陀螺球达到额定转速，两者的时间间隔至少应该有_____。

D. 20min

安许茨4型陀螺罗经储液缸中支承液体的液面至加液孔顶端的距离一般为_____。

A. 4~5cm

检查安许茨型陀螺罗经的陀螺球高度时，罗经应满足的条件是_____。

- A. 待罗经稳定
- B. 支承液体温度正常
- C. 罗经桌水平状态
- D. A+B+C

若起动安许茨4型陀螺罗经，仅接通电源箱上的电源开关，则陀螺电动机_____，随动系统_____。

C. 转动；不工作

安许茨4型罗经的支承液体由蒸馏水_____，甘油_____，安息香酸_____组成。

A. 10升；1升；10克

若从安许茨4型罗经储液缸抽出支承液体，再加入同量的蒸馏水，则支承液体的_____。

B. 浮力减小

安许茨4型陀螺罗经通常每_____年需更换一次支承液体。

A. 1

_____可能引起安许茨4型陀螺罗经的蜂鸣器一直报警。

- A. 微动开关接触不良
- B. 环境温度太高
- C. 环境温度太低
- D. A+B+C

在存放、清洁和拿取安许茨4型罗经陀螺球时，为不使润滑油溅到陀螺马达上，陀螺球倾斜应小于_____。

B. 45°

检查安许茨4型罗经的随动速度，是测量随动部分以最大速度使航向转过90°所需的时间，应不超过_____。

C. 20s

在拆装安许茨型主罗经时，取出陀螺球应_____放在专用座垫上。

D. 正

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_____。

- A. 使船首基线指向真航向
- B. 校正罗经基线误差
- C. 使船首基线指向真北
- D. A+B+C

在起动斯伯利37型罗经时，主罗经顶的锁紧杠杆的解锁时间为_____。

- A. 起动陀螺马达前
- B. 起动陀螺马达后马上
- C. 起动陀螺马达后约10min
- D. A、B、C均可

斯伯利37型陀螺罗经的正常起动步骤是：接通电源开关后，将“转换”开关按序置于_____、_____、_____和_____位置。

A. 旋转；起动；校平；运转

阿玛一勃朗10型陀螺罗经打开电源10min后，随动系统_____投入工作。

- A. 自动
- B. 经人为设置后
- C. 开启随动开关后
- D. A或B或C均错

安许茨4型陀螺罗经已稳定工作后，要求其随动系统灵敏度为_____。

A. 0.1°

当船舶机动航行的纬度为_____时，陀螺罗经不产生第一类冲击误差。

C. 设计纬度

在起动阿玛一勃朗10型罗经时，操作“方位”、“倾斜”和“旋转速率”控钮的作用是_____。

A. 消除速度、纬度误差

下列有关陀螺罗经误差的说法中，_____是错误的。

B. 速度误差与船舶所在地的纬度无关

在船舶恒向恒速运动时，陀螺罗经将产生_____。

A. 速度误差

引起陀螺罗经速度误差变化的主要因素有_____。

A. 航向

B. 航速

C. 船舶所在地纬度

D. A+B+C

陀螺罗经的速度误差随船航向变化，在_____航向上速度误差最大。

C. 000° 和 180°

下列_____与陀螺罗经的速度误差无关。

D. 罗经结构参数

陀螺罗经的速度误差与罗经结构_____，与纬度的符号_____。

C. 无关；无关

斯伯利37型罗经速度误差经外补偿后，罗经主轴在方位上将_____。

C. 仍然偏离子午面

以安许茨罗经为例，三相交流电电流小时，可能的原因是_____。

A. 支承液体的导电率太小

B. 支承液体，陀螺球及随动球等的导电部位太脏

C. 变流机输出的三相电压小于110V

D. A或B或C均可

陀螺罗经第一类冲击误差是指_____而产生的误差。

A. 惯性力矩作用在罗经重力控制设备上

下列_____因素会影响陀螺罗经的速度误差。

A. 航向、船速

B. 地球半径、纬度

C. 地球自转角速度

D. A+B+C

船舶机动时罗经受惯性力矩的影响，大约在船机动以后_____h左右消失。

B. 1.0

船舶在海上转向后，船上罗经会有_____误差。

D. 速度和冲击

若陀螺罗经不产生冲击误差，船舶应处在_____运动状态。

D. 恒速恒向

当船舶航行纬度不在设计纬度时，陀螺罗经的冲击误差将_____。

A. 增大

为什么安许茨系列罗经的陀螺球要采用双转子结构_____。

C. 摇摆误差

陀螺罗经的基线误差是指罗经_____。

A. 航向读数误差

陀螺球高度正常时，陀螺球上赤道线应高出随动球有机玻璃上水平线_____。

A. 1~3mm

安许茨4型罗经的支撑液体正常的工作温度是_____。

D. $52 \pm 3^{\circ}\text{C}$

当船舶变速变向运动时，陀螺罗经受到惯性力矩的作用，使主轴偏离_____形成的误差叫_____。

C. 稳定位置；冲击误差

第八章

第一节

_____是北纬低纬海区夜间测定罗经差的良好物标。

D. 北极星

在天测罗经差中，应尽量观测_____的罗方位。

B. 低高度天体

天测罗经差应该选用_____天体。

C. 低高度的航用天体

观测_____方位求罗经差的计算方法最简单。

D. 太阳真出没

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_____。

A. 减小随机误差的影响。

B. 抵消系统误差。

C. 避免粗差

D. A和C

天体高度为 30° ，罗经面倾斜_____度可引起观测方位最大产生 $0^{\circ}.6$ 的误差。

A. 1°

在天测罗经差中，当被测天体的高度一定时，罗经面的倾斜角越_____，观测天体罗方位的误差越_____。

C. 小；小

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_____。

A. 高；小

B. 低；大

C. 低；小

D. 以上均错

罗经面相对于真地平面的倾斜角 θ 对观测天体罗方位的误差的影响是_____。

A. θ 越大；误差越大

当天体的赤纬趋近_____、天体方位趋近_____时，由推算船位的误差而引起的天体方位误差将趋于零。

B. 90° ； 0°

观测低高度天体方位求罗经差时，当推算船位误差不超过_____，天体高度不超过 35° 时，天体计算方位可以代替天体真方位。

B. $20'$

第二节

观测太阳真出没方位在_____上要受到限制。

C. 观测时间

观测低高度天体的罗方位求罗经差可以_____。

- A. 减小由于罗经面的倾斜而产生的观测天体罗方位的误差。
- B. 减小由于推算船位的误差而产生的天体真方位的误差。
- C. A和B都对
- D. A和B都不对

观测低高度太阳方位求罗经差时，应先把查表求得的太阳方位由半圆周法换算为_____。

- A. 圆周法
- B. 倍角法
- C. 象限法
- D. 以上均错

《太阳方位表》英文版的名称是_____。

- A. Davis's Tables
- B. Burdwood's Tables
- C. Azimuth Tables
- D. A和B

观测低高度太阳方位求罗经差，《太阳方位表》的查表引数是_____。

- A. 纬度，赤纬，视时

利用《太阳方位表》求罗经差，如果北纬测者下午进行观测，从表中查得的太阳方位命名是_____。

- B. NW

利用《太阳方位表》求罗经差，当_____测者_____进行观测时，从表中查得的太阳方位命名是NW。

- B. 北纬；下午

船舶在中国沿海航行，上午利用《太阳方位表》求得的半圆方位的名称是_____。

- A. NE

船舶在中国沿海航行，下午利用《太阳方位表》求得的半圆方位的名称是_____。

- B. NW

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. NE

船舶在中国沿海航行，傍晚测得西天一星体罗方位，求得其半圆方位的名称是_____。

- B. NW

在观测低高度太阳方位求罗经差中，求太阳计算方位的方法有_____。

I. 《太阳方位表》；II. 《天体高度方位表》和《航海天文历》；III. 《航海表》；IV. 《计算器》和《航海天文历》。

- B. I，II和IV

与其他的表册相比，利用《太阳方位表》求罗经差的优点是_____。

- C. 不用配备《航海天文历》

观测低高度太阳方位求罗经差的原因是_____。

- A. 减小由于罗经面的倾斜而产生的观测太阳罗方位的误差。
- B. 减小由于推算船位的误差而产生的太阳真方位的误差。
- C. 此时太阳方位变化较慢，则观测误差较小。
- D. 以上均对

当太阳的地心真高度等于 0° 时的瞬间称为_____。

- A. 太阳的视出没
- B. 太阳的真出没
- C. A和B都错
- D. A和B都对

观测北极星罗方位求罗经差时，查取北极星真方位时的查表因数_____。

D. 测者纬度和春分点地方时角

观测太阳真出没方位求罗经差时，太阳真出没的时刻是指当太阳下边沿视高度约为_____。

A. 2/3太阳直径

太阳真出没时，其视高度约为2/3太阳视直径，则测者眼高约为_____。

C. 16m

太阳真出没时，太阳真高度为_____，此时太阳下边沿视高度约为_____太阳视直径。

D. 0° ; 2/3

太阳真出比太阳视出要_____，太阳真没比太阳视没要_____。

B. 晚；早

已知测者纬度等于 30° N，3月21日测得太阳真没方位等于 92° NW，则罗经差为_____。

A. $+2^\circ$

利用《太阳方位表》可以查算出太阳的_____出没方位，查表引数为_____。

B. 真；纬度和赤纬

利用《太阳方位表》求太阳真出没方位的查表引数是_____。

D. 纬度和赤纬

天测罗经差时必须可见水天线的方法是_____。

C. 观测真出没太阳方位求罗经差

天测罗经差时不必记录观测时间的方法是_____。

C. 观测太阳真出没方位求罗经差

测者纬度 $\varphi=30^\circ$ N，3月21日，太阳真出时的位置角等于_____。

C. 60°

测者纬度 $\varphi=30^\circ$ N，3月21日，太阳真出时的半圆地方时角等于_____。

C. 90°

观测低高度北极星罗方位求罗经差_____。

A. 可以使由推算船位求得的计算方位代替天体的真方位所产生的方位误差趋于零

B. 减小由于罗经面的倾斜而引起的观测天体罗方位的误差

C. 计算相对简便

D. 以上均对

观测北极星罗方位求罗经差时，查取北极星真方位的表册是_____。

B. 航海天文历

太阳真出没是指_____。

C. 太阳中心恰好通过测者地心真地平

1. 航海学中，使用地球椭圆体为地球数学模型的场合是：

- I. 描述地球形状时； II. 定义地理坐标时； III. 制作墨卡托投影海图时；
IV. 计算大圆航线时； V. 制作简易墨卡托图网时。

A. I、II B. II、III C. III、IV D. III、V B

2. 航海学中，使用地球圆球体为地球数学模型的场合是：

- I. 描述地球形状时； II. 定义地理坐标时； III. 制作墨卡托投影海图时；
IV. 计算大圆航线时； V. 制作简易墨卡托图网时。

A. I、II B. II、III C. III、IV D. IV、V D

3. 航海学中的地球形状是指：

- A. 地球自然表面围成的几何体 B. 大地水准面围成的几何体
C. 球圆球体 D. 以上都对 B

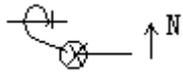
4. 航海学中的地球形状用_____来描述。

- 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. 以上都对 B

5. 某船由 $33^{\circ}30' N$, $170^{\circ}W$ 起航, 航行进入东半球, 航程不超过 1500 海里, 则该船航程的经差:
A. 向东 B. 向西 C. 向东、向西均可 D. 无法判断 B
6. 某船由 $33^{\circ}30' N$, $170^{\circ}E$ 起航, 航行进入西半球, 航程不超过 1500 海里, 则该船航程的经差:
A. 向东 B. 向西 C. 向东、向西均可 D. 无法判断 A
7. 某船由上海航行到加拿大的温哥华, 则该船航程的
A. 经差为 E, 纬差为 S。 B. 经差为 E, 纬差为 N。
C. 经差为 W, 纬差为 N。 D. 经差为 W, 纬差为 S。 B
8. 某船由位于东半球的直布罗陀海峡横渡大西洋到达位于西半球的美国东海岸的纽约港, 则该船航程的
A. $D\lambda$ 为 E, $D\varphi$ 为 N。 B. $D\lambda$ 为 W, $D\varphi$ 为 N。
C. $D\lambda$ 为 W, $D\varphi$ 为 S。 D. $D\lambda$ 为 E, $D\varphi$ 为 S。 B
9. 高度差是指:
A. 地球自然表面与地球椭球体表面之差 B. 地球圆球体表面与大地水准面之差
C. 地球椭球体表面与大地水准面之差 D. 大地球体表面与地球自然面之差 C
10. 高度差是指:
A. 大地球体表面与地球椭球体表面之差 B. 地球圆球体表面与大地水准面之差
C. 大地水准面与地球椭球体表面之差 D. A、C 都对 D
11. 某船 2001 年 10 月航行于英版海图的某个罗经花附近, 罗经花上有下列数据:
 $4^{\circ}30' W$ 1991 ($9' E$)。则当时该地的磁差 Var. 为:
A. $6^{\circ}W$ B. $3^{\circ}W$ C. $6^{\circ}E$ D. $3^{\circ}E$ B
12. 某船 2002 年 5 月航行于英版海图的某个罗经花附近, 罗经花上有下列数据:
 $0^{\circ}30' E$ 1992 ($6' W$)。则当时该地的磁差 Var. 为:
A. $1^{\circ}30' E$ B. $1^{\circ}30' W$ C. 0° D. $0^{\circ}30' W$ D
13. 某船 2003 年 3 月航行于下列两个罗经花中间, 罗经花 A 的数据为: $4^{\circ}30' W$ 1993 ($3' E$), 罗经花 B 的数据为: $2^{\circ}30' W$, 1993 ($3' W$)。则按正确算法, 当时该船处的磁差 Var. 为:
A. $4^{\circ}W$ B. $3^{\circ}W$ C. $3^{\circ}30' W$ D. 以上都对 C
14. 某船 2002 年 10 月航行于距罗经花 A 约 7 海里, 距罗经花 B 约 3.5 海里处, 罗经花 A 的数据有 $4^{\circ}30' W$ 1992 ($3' E$), 罗经花 B 的数据为: $2^{\circ}30' W$ 1992 ($3' W$)。则按正确算法当时该船应当采用的 Var. 为:
A. $3^{\circ}W$ B. $3^{\circ}20' W$ C. $3^{\circ}40' W$ D. $3^{\circ}30' W$ B
15. 某船从某港装载钢铁出航, 航行途中当船舶改向后, 发现罗经差变化很大, 这是因为
A. 罗经自差变化较大 B. 地磁有异常 C. 磁暴 D. 改向频繁 A
16. 在大洋航行, 使用了具有 $3^{\circ}W$ ($5' E$) 资料的海图, 试问, 从何处可找得这些数据的测量年份。
A. 海图图框外右下角 B. 曲线附近
C. 海图标题栏 D. 资料长年使用, 不标注测量年份 C
17. 某船 2000 年 7 月在大洋中航行, 船舶航行于下列两曲线中间, 曲线 1 的数据为 0° ($3' W$) 曲线 2 的数据为 $1^{\circ}E$ ($3' W$) 查得这些数据的测量年份为 1990 年。则按正确的算法, 该船当时的 Var. 应为:
A. $0^{\circ}30' W$ B. $0^{\circ}30' E$ C. $1^{\circ}E$ D. 0° D
18. 某船夜间航行, 航向 002° , 海图上在航线左正横附近及左前方有标注灯塔的两个小岛, 查灯标表得: 左正横 A 岛的灯塔为: F1(2) 6s 10M 备注栏: $W060^{\circ} \sim 150^{\circ}$ (090°)。左

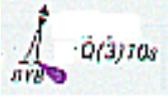
- 前方 B 灯塔为：F1(2) 5s 13M，则该船驾驶员用罗经
- A. 可先测 B 后测 A 灯塔定位 B. 可测 B 灯塔，不能测 A 灯塔
C. 可测 A 灯塔，不能测 B 灯塔 D. 可按任意顺序观测 A、B 灯塔定位 B
19. 某船夜间航行，航向 002°，海图上在航线右正横附近距本船约 7.10 处有一灯塔标注，查灯标表得该灯塔的备注栏：W220°~320° (100°)，该船驾驶员欲用右舷罗经观测该灯塔却未能找到该灯塔，是因为
- A. 灯塔已不发光 B. 灯塔距船太远
C. 灯塔是弱光灯 D. 本船不在该灯塔的光弧范围内 D
20. 某船在大样航行时，发现本船前方一船的桅顶与水天线齐平但不见桅杆本身，用 VHF 通话得知：该船桅高 16m（水线上），已知本船测者眼高 9m，则两船相距约为：
- A. 15.4 B. 7.0 C. 10.4 D. 14.6 D
21. 某船航行时发现该船前方有一渔船，隐约能见船名，其桅顶与水天线齐平，得知渔船的桅高为 4m（水线上），已知本船测者眼高为 16m，则两船相距约为：
- A. 12.5 B. 10.4 C. 4.2 D. 6.2 C
22. A 船位于 41°N, 122°E，用测向仪测得某求救信号船的真方位为 090°，但用雷达无法测到该船，则该求救船在
- A. A 船的正东，41°N 纬度线上。 B. 在 A 船的正东，低于 41°N 的纬度线上。
C. 若求救船固定不动，A 船保持 090° 航向航行可到达该求救船（设航行无误差）。
D. A、C 都对。 B
23. A 船位于 43°N, 175°W，用测向仪测得某求救信号船的真方位为 270°，但用雷达无法测到该船，则该遇难船在
- A. A 船的正西，43°N 的纬度线上。 B. A 船的正西，高于 43°N 的纬度上。
C. A 船的正西，低于 43°N 的纬度上。 D. 43°N 纬度线上。 C
24. A 船位于 45°N, 170°E，B 船位于 A 船的正东 155°W 处，则
- A. A 测 B 的真方位为 090°，B 测 A 的真方位为 270°。
B. A 测 B 的真方位为 090°，B 测 A 的真方位不可能为 270°。
C. A 测 B 的真方位小于 090°，B 测 A 的真方位为 270°。
D. A 测 B 的真方位小于 090°，B 测 A 的真方位大于 270°。 B
25. A 船位于 45°N, 170°W，B 船位于 A 船的正东 130°W 处，则
- A. A 测 B 的真方位为 090°，B 的纬度低于 45°N。
B. A 测 B 的真方位为 090°，B 的纬度等于 45°N。
C. A 测 B 的真方位小于 090°，B 的纬度等于 45°N。
D. B 测 A 的真方位为 270°，B 的纬度低于 45°N。 A
26. A 船位于 0°，170°W，B 船位于 A 船的正东 130°W 处，则下列何者错误？
- A. A 测 B 的真方位为 090°，B 的纬度不等于 0°。
B. A 测 B 的真方位为 090°，B 的纬度等于 0°。
C. A 测 B 的真方位为 090°，B 测 A 的真方位为 270°。
D. B 测 A 的真方位为 270°，B 的纬度为 0°。 A
27. A 船位于 45°N, 170°E，B 船位于 A 船的正东 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. 60°右 D. 大于 035 D
28. A 船位于 0°，170°E，B 船位于 A 船的正东 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. 60°右 D. 大于 035° B
29. A 船位于 45°S, 170°E，测得 150 海里外的某遇难船 B 的真方位为 090°，假定 B 的位置不变，A 船也无航行误差，不受外界影响，则 A 船
- A. 保持 090° 航向航行将直达 B 船。
B. 向西保持在 45°S 纬度圈上航行将直达 B 船。
C. 起始航向 090°，以后其航向应逐渐适当增大可到达 B 船。

- D. 起始航向 090°, 以后其航向应逐渐适当减小可到达 B 船。 D
30. A 船位于 45°S, 170°W, 测得 150 海里外的某遇难船 B 的真方位为 270°, 假定 B 的位置不变, A 船也无航行误差, 不受外界影响, 则 A 船
- A. 保持 270° 航向航行将直达 B 船。
B. 向西保持在 45°S 纬度圈上航行将直达 B 船。
C. 起始航向 270°, 以后其航向应逐渐适当增大可到达 B 船。
D. 起始航向 270°, 以后其航向应逐渐适当减小可到达 B 船。 C
31. 利用船首叠标导航, 叠标方位 185°, 驶真航向 180° 时, 恰好保持前后标成一直线, 表明_____。
- A. 船舶应向右转向 B. 受较大西北流的影响
C. 罗经有偏差 D. 以上都对 B
32. 利用船首叠标导航, 叠标方位 185°, 驶真航向 190° 时, 恰好保持前后标成一直线, 表明_____。
- A. 船舶应向左转向 B. 受较大西北流的影响
C. 罗经有偏差 D. 以上都错 D
33. 利用船首叠标导航, 叠标方位 270°, 驶真航向 275° 时, 恰好保持前后标成一直线, 表明_____。
- A. 船舶应向左转向 B. 受较大东北流的影响
C. 罗经有偏差 D. 以上都错 D
34. 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_____。
- A. 船舶应向右转向 B. 受较大东北流的影响
C. 罗经有偏差 D. B 和 C B
35. 利用船尾叠标导航, 叠标方位 000°, 驶真航向 185° 时, 恰好保持前后标成一直线, 表明_____。
- A. 船舶应向右转向 B. 受较大东南流的影响
C. 罗经有偏差 D. 船舶应向左转向 B
36. 当制作海图所用的测地系统和 GPS 的测地系统不同时, GPS 的经、纬度读数要经过修正后才能在海图上定出 GPS 船位, 此修正值可在_____查得。
- A. GPS 接收机的使用说明书 B. GPS 接收机的操作面板上
C. 海图标题栏附近 D. 海图图框外的右下角度 C
37. 从海图上查得 GPS 船位修正的说明中有“Latitude 1. ' 0 Northward, Longitude 0. ' 2 Eastward”字样。GPS 的经、纬度读数为: 33° 40. ' 2S, 10° 12. ' 5W。则用于海图上定位的数据应为
- A. 33° 40. ' 2S, 10° 12. ' 5W。 B. 33° 41. ' 2S, 10° 12. ' 7W。
C. 33° 39. ' 2S, 10° 12. ' 3W。 D. 33° 40. ' 0S, 10° 11. ' 5W。 C
38. 某英版航海通告有“chart[Last correction].—3850[4633/97]—3851[4436/97]”字样, 用该通告改正海图时发现 3850 海图的小改正栏的最后登记号为“97-4438-4547”, 3851 海图的最后登记号为“97-4403-4436”, 则说明除本通告外,
- A. 3850 海图已完全改正, 3851 海图有通告漏改。
B. 3851 海图已完全改正, 3850 号海图仅 4633 号通告漏改。
C. 3850 海图的上次改正通告是 4547, 3851 海图的上次改正通告是 4436。
D. 3851 海图已完全改正, 3850 号海图有通告漏改。 D
39. 某英版航海通告有下述内容: Insert  (1) 1° 51 ' 0N, 78° 46 ' 0W
- Delete  (2) 1° 52 ' 0N, 78° 45 ' 0W
- chart[Last correction].—2799(1)[4138/97]—1499(2)[2383/97]。表明该通告在
- A. 2799 海图上添加危险沉船符号, 在 1499 海图上删除障碍物。
B. 2799 (1) 海图上添加危险沉船符号, 在 1499 (2) 海图上删除障碍物。
C. 2799 海图和 1499 海图上都应作添加危险沉船和删除障碍物的改正。
D. 以上都对。 A
40. 在海图对景图下标有“方位 180°, 14 n mile”, 表明对景图上的山形是

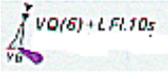
- A. 从该物标的南方 14 海里所看到的形状。
 B. 从该物标的北方 14 海里所看到的形状。
 C. 从本船向南 14 海里所看到的形状。
 D. 从本船向北 14 海里所看到的形状。 B
41. 利用对景图辨认山形
 A. 从所标的方位和距离上看去, 实际山形与对景图很相似。
 B. 从不同距离上看去, 实际山形与对景图基本不变, 但山形的大小有变化。
 C. 从不同方位上看去, 实际山形与对景图可能变化很大。
 D. 以上都对。 D
42. 某船航行中发现观测船位与推算船位相差甚大, 在海图上的船位转移如图所示:  , 则应将下列那种符号和数据记入航海日志?
 A. $\Delta P: 135^\circ \sim 10'.0$ B. $\Delta P: 315^\circ \sim 10'.0$
 C. $\Delta B: 135^\circ \sim 10'.0$ D. $\Delta B: 315^\circ \sim 10'.0$ A
43. 当测得雷达应答标 (Racon) 后, 其识别信号在雷达荧光屏上
 A. 每个雷达扫描周期都会显示 B. 每隔若干个扫描周期显示一次
 C. A, B 情况都存在 D. 随机出现 C
44. 设 A 在北半球, B 在南半球, 从 A 到 B 的恒向线航向为 230° , 则 A 到 B 的大圆始航向为
 A. 大于 230° B. 小于 230° C. 等于 230° D. 以上均有可能 A
45. 设 A 在南半球, B 在北半球, 从 A 到 B 的恒向线航向为 320° , 则 A 到 B 的大圆始航向为
 A. 大于 320° B. 小于 320° C. 等于 320° D. 以上均有可能 B
46. 设 A 在北半球, B 在南半球, 从 A 到 B 的恒向线航向为 150° , 则 B 到 A 的大圆始航向为
 A. 大于 330° B. 小于 330° C. 等于 330° D. 以上均有可能 B
47. 有 A、B 二张墨卡托图, A 图上 $1'$ 经差的图长为 1mm, B 图上 $1'$ 经差的图长为 2mm, 则图的基准比例尺 C_A ($20^\circ N$) 与 B 图的基准比例尺 C_B ($10^\circ N$)
 A. C_A 一定是 C_B 的 2 倍 B. C_B 一定是 C_A 的 2 倍
 C. C_A 与 C_B 相等 D. 以上均错 D
48. 有 A、B 二张墨卡托图, A 图上 $10^\circ N$ 纬线到赤道的子午线图长为 601.5mm, B 图上 $10^\circ N$ 纬线到赤道的子午线图长为 621mm, 则两图的基准比例尺
 A. A 图一定比 B 图大 B. B 图一定比 A 图大
 C. A 图与 B 图相等 D. 视两图的基准纬度而定 D
49. 某墨卡托图上 $1'$ 经差的图长为 1mm, $20^\circ N$ 纬线的局部比例尺为 C_A , $10^\circ N$ 纬线的局部比例尺为 C_B , 则
 A. $C_A > C_B$ B. $C_B > C_A$ C. $C_A = C_B$ D. 无法比较 A
50. 已知 A 图上 $10^\circ N$ 纬线到赤道的子午线图长为 601.5mm, $10^\circ N$ 纬线上 $1'$ 经差的图长为 1mm, 则 $10^\circ N$ 的纬度渐长率 MP 为
 A. 60.15 B. 601.5mm C. 601.5 D. 无法计算 C
51. 已知 A 图上 $30^\circ N$ 纬线到赤道的子午线图长为 1861.3mm, $15^\circ N$ 纬线上 $1'$ 经差的图长为 1mm, B 图上 $10^\circ N$ 纬线上 $1'$ 经差的图长为 0.8mm, 则 B 图上 $30^\circ N$ 纬线到赤道的子午线图长为
 A. 1861.3mm B. 1489mm C. 2327mm D. 无法计算 B
52. 已知某墨卡托图上 $5^\circ N$ 纬线到赤道的子午线图长为 596mm, $10^\circ N$ 纬线上 $1'$ 经差的图长为 2mm, 则 $5^\circ N$ 的纬度渐长率 MP 为
 A. 298mm B. 298 C. 596 D. 无法计算 B
53. 已知 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. $2 \times \cos 5^\circ$ mm C. 1mm D. 无法计算 C

54. 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。

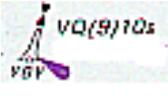
- A. 南侧 B. 东侧 C. 西侧 D. 北侧 D

55. 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. 东侧 C. 西侧 D. 北侧 B

56. 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. 东侧 C. 西侧 D. 北侧 A

57. 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. 东侧 C. 西侧 D. 北侧 C

58. 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. 右侧 C. 任意一侧 D. 远离该标 C

59. 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. 右侧 C. 任意一侧 D. 远离该标 C

60. 某船航行中发现前方有海图标注 ，该船应该_____通过是安全的。

- A. 在其左侧 B. 在其右侧 C. 在其任意一侧 D. 远离该标 D

61. 某船在某水道航行中发现前方有海图标注 ，则前方最可能有

- A. 危险物 B. 有锚地 C. 分叉航道 D. 通航分道 C

62. 某船在某水道航行中发现前方有海图标注 ，则主航道在该标的_____。

- A. 左侧 B. 右侧 C. 两侧 D. 北侧 A

63. 某船在某水道航行中发现前方有海图标注 ，则该标在主航道的_____。

- A. 左侧 B. 右侧 C. 两侧 D. 转向侧 A

64. 某大型船舶接近某入口航道，发现前方有海图标注 ，该船应将该灯标置于_____通过。

- A. 左舷 B. 右舷 C. 任意一舷 D. 南侧 A

65. 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 A

66. 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. 左舷 B. 右舷 C. 任意一舷 D. 南侧 A

67. 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 B
68. 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. 左舷 B. 右舷 C. 任意一舷 D. 正前方 A
69. 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 B
70. 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. 左舷 B. 右舷 C. 任意一舷 D. 南侧 B
71. 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. 左舷 B. 右舷 C. 任意一舷 D. 西侧 A
72. 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. A和C D
73. 某船接近某入口航道, 发现海图上有一标志  , 则可判断该标
A. 属于A区域 B. 属于B区域 C. 为左侧标 D. A和C B
74. 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. 应远离 B
75. 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. A和C D
76. 英版海图上入海口附近, 往往可以看到紫红色图式  , 表明
A. 该处是引航锚地 B. 该处是船位报告点 C. 该处有回转流 D. 有危险区域 C
77. 英版海图上有图式“★F1(3) 10s 25m 16M”, 夜间航经该处的船舶可以
A. 每隔10秒看到3次闪光, 相邻闪光间隔约为3.3秒。
B. 每隔10秒看到3次闪光, 相邻闪光间隔约为1秒。
C. 每隔30秒看到3次闪光, 相邻闪光间隔约为10秒。
D. 每隔30秒看到3次闪光, 相邻闪光间隔约为3秒。 B
78. 英版海图上有图式“★F1(2) 5s 10m 11M”, 表明该灯
A. 每隔5秒闪光2次, 射程为10 n. mile。 B. 每隔5秒闪光1次, 2次10秒。
C. 灯高11米, 射程为10 n. mile。 D. 灯高10米, 射程为11 n. mile。 D
79. 某船顺时针绕某岛屿航行, 英版海图上有图式  , 则该船应
A. 在其外侧通过 B. 在其内侧通过 C. 在其任意一侧通过 D. 无法判断。 B
80. 某船逆时针绕某岛屿航行, 英版海图上有图式  , 则该船应将其置于

A. 左舷通过 B. 岸侧通过 C. 任意一侧通过 D. 右舷通过 D

81. 某二副在英版海图上绘画某岛屿外的计划航线时发现前方有海图图式 ，则航线应画在该标的

A. 外侧 B. 内侧 C. 任意一侧 D. 无法判断 B

82. 某二副在英版海图上绘画某岛屿外的计划航线时发现前方有图式 ，则航线应绘画在该标的

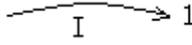
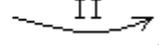
A. 外侧 B. 内侧 C. 任意一侧 D. 无法判断 A

83. 某二副在英版海图上绘画某岛屿外的计划航线时，发现岛屿的北方有图式 ，则航线应绘画在该标的

A. 外侧 B. 内侧 C. 任意一侧 D. 无法判断 B

84. 在航路设计图上有绿色箭矢，如 I、、II、等，该符号是

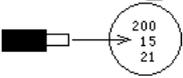
A. 表层洋流，图 II 处的流速比图 I 处的流速稳定。
B. 表层洋流，图 I 处的流向比图 II 处的流向稳定。
C. 表层洋流，图 II 处的流向比图 I 处的流向稳定。
D. 表层洋流，图 I 处的流速比图 II 处的流速稳定。 C

85. 在航路设计图上有绿色箭矢，如  I  II，该符号是

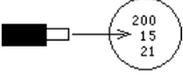
A. 表层洋流，图 II 处的流速约为 1 节。 B. 表层洋流，图 I 处的流速约为 1 节。
C. 表层洋流，图 I 和图 II 处的流速均约为 1 节。
D. 推荐航线，图 I 和图 II 均为大圆单向航线。 A

86. 在航路设计图上有带箭头的黑色线，如 I、、II、等，该符号是

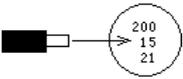
A. 推荐航线，II 为大圆双向航线，I 为恒向线单向航线。
B. 推荐航线，I 为大圆单向航线，II 为恒向线双向航线。
C. 表层洋流，I 为流向不很稳定，II 为流向稳定。
D. 表层洋流，I 为单向流，II 为双向流。 B

87. 在航路设计图上有 ，该符号表明该区域的

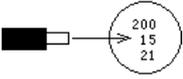
A. 洋流资料的观测次数为 200 次 B. 风流资料的观测次数为 200 次
C. 观测中有 15 次风流方向不定 D. 风的资料的观测次数为 200 次 D

88. 在航路设计图上有 ，该符号表明该区域在总的观测次数中，

A. 有约 15 次为不定风 B. 有约 30 次为无风
C. 有约 42 次为不定风 D. 有约 42 次为无风 D

89. 在航路设计图上有 ，该符号表明该区域在总的观测次数中，有约

A. 15 次为不定风 B. 30 次为不定风 C. 21 次为不定风 D. 42 次为不定风 B

90. 在航路设计图上有 ，该符号表明该区域的 8-12 级的

A. 西风约占 10% B. 东风约占 10% C. 西风约占 20% D. 东风约占 20% A

1. 根据方向划分定义, 三字点是平分_____的方向。
A. 相邻基点; B. 相邻隅点; C. 相邻基点和隅点; D. 相邻偏点。 C
2. 三字点是平分相邻基点和隅点的方向, 它们的名称由_____构成。
A. 最接近的基点名称+隅点名称; B. 最接近的隅点名称+基点名称;
C. 相邻的两个基点名称; D. 相邻的两个隅点名称。 A
3. 偏点名称由两部分构成, “/”前是_____; “/”后是_____。
A. 最接近的基点或隅点名称, 基点名称; B. 最接近的基点名称, 基点或隅点名称;
C. 隅点名称, 基点名称; D. 隅点名称, 隅点名称。 A
4. 用偏点求圆周方向, 可先根据名称中“/”前的基点或隅点的圆周方向, 再确定该偏点的圆周方向为: _____。
A. 偏开该基点或隅点 $22.^\circ 3$; B. 偏开该基点或隅点 $11.^\circ 15$;
C. 偏开该基点或隅点 $11.^\circ 25$; D. 偏开该基点或隅点 $22.^\circ 5$ 。 C
5. 根据英版《航路指南》最近调整的出版信息, 《航路指南》一般每隔约_____年出新版。
A. 10~12; B. 3; C. 5; D. 1.5~2。 B
6. 根据英版《航路指南》最近调整的出版信息, 保持英版《航路指南》资料最新状态的手段除了航海通告周版外, 还有: _____。
A. 不定期出《航路指南》新版, 期间每隔 1.5~2 年出补篇 (supplement);
B. 每隔约 10~12 年出《航路指南》新版, 期间不定期出补篇;
C. 每隔约 3 年出《航路指南》新版, 期间不出补篇;
D. 每隔约 3 年出《航路指南》新版, 期间出一本补篇。 C
7. 根据英版《航路指南》最近调整的出版信息: _____。
A. 《航路指南》调整为每隔约 3 年出新版, 期间不出补篇 (supplement);
B. 对于未作此调整的《航路指南》, 每隔 3 年出一补篇 (supplement);
C. 对于未作此调整的《航路指南》, 每隔 1.5~2 年出一补篇 (supplement);
D. A、B 均准确。 D
8. 根据英版《航路指南》最近调整的出版信息: _____。
A. 每隔约 3 年出新版的, 期间出一期补篇 (supplement);
B. 出新版间隔超过 3 年的, 每隔 1.5~2 年出一期补篇 (supplement);
C. 出新版间隔超过 3 年的, 每隔 3 年出一期补篇 (supplement);
D. 出新版间隔超过 3 年的, 期间不定期出补篇 (supplement)。 C
9. 英国水道测量部已将英版海图出版了光盘版海图, 它们共有_____。
A. 10 张光盘; B. 11 张光盘; C. 12 张光盘; D. 9 张光盘。 B
10. 英国水道测量部已将英版海图出版了光盘版海图, 它们是_____。
A. 共 11 张光盘, 其中 1 张为总图光盘; B. 共 11 张光盘, 其中 2 张为总图光盘;
C. 共 11 张光盘, 其中 3 张为总图光盘; D. 共 11 张光盘, 总图包含在各张光盘。 A
11. 1 赤道里的地面长度约为 1 855m, 若投影到墨卡托海图上的赤道图长为 1 cm, 则在同一张图上该地面长度在 60° 纬度线上的图长与下列哪一值最接近?
A. 1 cm; B. 2 cm; C. 1.414cm; D. 0.5 cm。 B
12. 赤道上 $1'$ 经度的地面长度约为 1 855m, 若投影到墨卡托海图上的赤道图长为 1 cm, 则同一张图上的 60° 纬度线上 $1'$ 经度的图长与下列哪一值最接近?
A. 1 cm; B. 2 cm; C. 1.414cm; D. 0.5 cm。 A
13. 赤道上 1 海里的地面长度约为 1 843m, 若投影到墨卡托海图上的图长为 1 cm, 则同一张图上的 60° 纬度线上 1 海里的图长与下列哪一值最接近?
A. 1 cm; B. 2 cm; C. 1.414cm; D. 0.5 cm。 B
14. 若赤道上 $1'$ 纬度的墨卡托投影图长为 1 cm, 则同一张图上的 60° 纬度处的 $1'$ 纬度

- 的图长与下列哪一值最接近?
- A. 1 cm; B. 2 cm; C. 1.414cm; D. 0.5 cm. B
15. 在同一张墨卡托海图上, 设赤道上图长 1 cm 代表地面长度约为 1 855m, 则在 30° 纬度线上图长 1 cm 约代表地面长度_____。
- A. 1 855m; B. 1 843m; C. 1 606m; D. 2 141m. C
16. 在同一张墨卡托海图上, 设 1 855m 的地面长度的赤道图长为 1 cm, 则在 30° 纬度线上, 1 855m 的地面长度的图长约为_____。
- A. 1 cm; B. 0.866cm; C. 1.155cm; D. 0.5 cm. C
17. 在同一张墨卡托海图上, 1' 经度的图长_____。
- A. 随着纬度的升高而渐长; B. 随着纬度的升高而变短;
C. 处处等长; D. 以上都有可能. C
18. 设 A 图的比例尺为 1:750 000 (30°N), B 图为 1:1500 000 (30°N), 已知某一纬度的纬度渐长率 $MP = 904.5$, 若 A 图上该纬线到赤道的子午线图长为 X_A cm, 则 B 图上该纬线到赤道的子午线图长 X_B 等于_____。
- A. X_A cm; B. $\frac{1}{2} X_A$ cm; C. $2X_A$ cm; D. 不可比较. B
19. 设某图的比例尺为 1:1 855 000 (0°N), 已知 15°N 的纬度渐长率 $MP = 904.5$, 若图上 10°N 纬线上 1' 经度的图长为 1 mm, 则 15°N 纬线到赤道的子午线图长约为_____。
- A. 602.7mm; B. 1350.1mm; C. 904.5 mm; D. 无法计算. C
20. 设有不同基准比例尺的两张墨卡托海图, 则两图上同一纬度线到赤道的子午线图长的关系为 (MP_φ 为该纬度的纬度渐长率) _____。
- A. 两者相等; B. 两者不等;
C. 均为 $MP_\varphi \times$ 图上 1' 经度的图长; D. B、C 均准确. D
21. 英版灯标表中某一灯标资料的备注栏中标有 “W040°~175° (135°), R175°~220° (45°)”, 说明该灯是_____。
- A. 互光灯, 在不同的区域看到不同颜色的灯光;
B. 互光灯, 在所标的区域内可看到红、白交替的灯光;
C. 光弧灯, 在不同的区域看到不同颜色的灯光;
D. 光弧灯, 在所标的区域内可看到红、白交替的灯光. C
22. 英版灯标表中某一灯标的灯质为 “A1 WR”, 在备注栏中标有 “040°~275° (235°)”, 说明在该灯的_____。
- A. 正南方可看到红、白交替的灯光; B. 正北方可看到红、白交替的灯光;
C. 正南方看到白光、北方看到红光; D. 正南方看到红光、北方看到白光. B
23. 英版灯标表中某一灯标的灯质为 “A1 WR”, 在备注栏中标有 “040°~125° (85°), 165°~215° (50°)”, 说明在该灯的_____。
- A. 正西方可看到红、白交替的灯光; B. 正北方可看到红、白交替的灯光;
C. 正东方和正南方均可看到红、白交替的灯光; D. A、B 均准确. D
24. 某轮在接近进口水道前一直轮换使用着两台雷达, 当用其中的一台测定前方约 8' 处的雷达应答标时却无该标的回波。最可能的原因是: _____。
- A. 雷达出现了故障; B. 雷达应答标出现了故障;
C. 船舶不在该标的作用距离之内; D. 雷达应答标的波长不适用于该雷达. D
25. 某轮在接近进口水道前一直轮换使用着两台雷达, 当用其中的一台测定前方约 8' 处的雷达应答标时却无该标的回波。最好的解决办法可能是: _____。
- A. 检修雷达; B. 等雷达应答标发射信号后再测;
C. 待接近该标时再测; D. 换一台雷达再测. D

26. 在英版无线电信号表中查得某雷达应答标的资料为

Souter Lt Racon 54°58' .23N 1°21' .80W 5135
135°-350° 10 n miles T

说明该标_____。

- A. 仅适用于 3 cm 雷达; B. 仅适用于 10cm 雷达。
C. 既适用于 3 cm 雷达, 也适用于 1 0 cm 雷达; D. 对雷达波长无要求。 A

27. 在英版无线电信号表中查得某雷达航标的资料为

Souter Lt Racon 54°58' .23N 1°21' .80W 5135
135°-350° 10 n miles T

说明该标是_____。

- A. 仅适用于 3 cm 雷达的雷达信标 (指向标);
B. 仅适用于 10cm 雷达的雷达信标;
C. 既适用于 3 cm 雷达, 也适用于 1 0 cm 雷达的雷达应答标;
D. 仅适用于 3 cm 雷达的雷达应答标。 D

28. 在英版无线电信号表中查得某雷达航标的资料为

Jizo Saki Lt Ramark 35°33' .85N 133°19' .68E 8491
360° 15 n miles

说明该标_____。

- A. 适用于 3 cm 和 10 cm 雷达的雷达信标 (指向标);
B. 仅适用于 3cm 雷达的雷达信标;
C. 既适用于 3 cm、也适用于 1 0 cm 雷达的雷达应答标;
D. 仅适用于 3 cm 雷达的雷达应答标。 B

29. 在英版无线电信号表中查得某雷达航标的资料为

Souter Lt Racon 54°58' .23N 1°21' .80W 5135
(3 & 10 cm) 10 n miles T

说明该标是_____。

- A. 适用于 3 cm 和 10 cm 雷达的雷达信标 (指向标);
B. 仅适用于 10cm 雷达的雷达信标;
C. 既适用于 3 cm 雷达, 也适用于 1 0 cm 雷达的雷达应答标;
D. 仅适用于 3 cm 雷达的雷达应答标。 C

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

- A. 1 cm; B. 2 cm; C. 1.414cm; D. 0.5 cm。 A

1. 根据 I M O 船舶定线文件, 船舶定线制的目的是增进船舶在_____的航行安全。

I、汇聚区域 II、通航密度大的区域 III、受限水域 IV、存在航行障碍水域 V、水深受限水域 VI、气象条件使船舶操纵受限的区域 VII、内河 VIII、渔区 IX、沿岸水域 X、近海水域 XI、雾区

- A. I~VI; B. II~VII; C. II~VIII; D. I~XI。 A

2. 船舶定线制文件要求船舶驾驶员根据船舶定线制的一般规定使用定线制, 按照船舶定线制的一般原则进行定线。这意味着_____。

- A. 船舶定线制的一般原则仅适用于船舶定线制区域;
B. 在没有船舶定线制的区域, 必须设置船舶定线制;
C. 即使在船舶定线制区域, 也不必按定线航路航行;
D. 即使在船舶定线制的区域, 也应遵循定线制原则进行本船的航线设计。 D

3. 船舶定线制的主要内容之一是_____。

- A. 分隔反向或接近反向的交通流; B. 分隔同向或接近同向的交通流;
C. 分隔小角度交叉相遇的交通流; D. 分隔各转向点附近的交通流。 A
4. 船舶定线制的主要内容之一是_____。
A. 疏理同向或接近同向的交通流; B. 疏理汇聚区域的交通流;
C. 分隔沿岸交通流; D. 分隔各转向点附近的交通流。 B
5. 船舶定线制的主要内容之一是_____。
A. 疏理同向或接近同向的交通流; B. 分隔小角度交叉相遇的交通流;
C. 引导特殊水域的交通流; D. 分隔各转向点附近的交通流。 C
6. 根据船舶定线制的规定, 船舶_____。
A. 允许穿越双向航路, 但必须小角度穿越; B. 允许穿越双向航路, 但必须大角度穿越;
C. 不允许穿越双向航路; D. 允许穿越双向航路, 但尽可能缩短穿越时间。 C
7. 根据船舶定线制的规定, 双向航路_____。
A. 允许有第三方向的交通流; B. 不允许有第三方向的交通流;
C. 允许有第三方向的交通流, 但保持直角;
D. 不允许有第三方向的交通流, 但过境交通除外。 B
8. 根据船舶定线制文件, 分道通航制和双向航路_____。
A. 两者均不允许有第三方向的交通流; B. 两者均允许有第三方向的交通流;
C. 前者不允许有第三方向的交通流, 后者则允许;
D. 前者允许有第三方向的交通流, 后者则不允许。 D
9. 船舶定线制包含: I、过境航行 II、双向航路 III、推荐航路 IV、避航区 V、分道通航制 VI 渔区航路 VII、沿岸通航区 VIII、环行航道 IX、警戒区 X、深水航路
A. I~V; B. II~V; C. II~IX; D. II~X。 B
10. 船舶定线制包含: I、过境航行 II、渔区航路 III、推荐航路 IV、避航区 V、分道通航制 VI 双向航路 VII、沿岸通航区 VIII、环行航道 IX、警戒区 X、深水航路
A. I~IX; B. II~X; C. III~X; D. IV~X。 C
11. 船舶定线制中的避航区域是_____。
A. 有暗礁存在的区域; B. 渔区;
C. 航行特别危险, 船舶必须避离的区域;
D. 航行有危险, 某些船舶可以不必避离的区域。 C
12. 船舶定线制中的避航区域是_____。
A. 航行特别危险, 但船舶可不必避离的区域; B. 渔区;
C. 航行特别危险, 船舶必须避离的区域;
D. 航行有危险, 某些船舶可以不必避离的区域。 C
13. 当船舶航行在环行航道区域时, 应_____。
A. 在环行航道内, 船舶按逆时针方向绕分隔点或圆形分隔带航行;
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, 船舶向左绕分隔点或圆形分隔带航行;
D. 在环行航道内, 船舶出口时向左、进口时向右绕分隔点或圆形分隔带航行。 A
14. 当船舶航行在环行航道区域时, 应_____。
A. 在环行航道内, 船舶向右绕分隔点或圆形分隔带航行;
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, 船舶向左绕分隔点或圆形分隔带航行;
D. 在环行航道内, 船舶出口时向左、进口时向右绕分隔点或圆形分隔带航行。 A
15. 船舶定线制中的警戒区是_____。
A. 航行特别危险, 船舶必须避离的区域; B. 航行有危险, 但不必避离的区域;
C. 必须谨慎驾驶且必须避离的区域; D. 必须谨慎驾驶但不必避离的区域。 D
16. 在船舶定线制区域, 用空心实线箭矢“ ”标示 

- A. 推荐的交通流方向 (recommended direction);
B. 指定的交通流方向 (established direction);
C. 习惯的交通流方向; D. 不允许有第三方交通流存在。 B
17. 在船舶定线制区域, 用空心虚线箭矢“ ”标示 
A. 推荐的交通流方向 (recommended direction);
B. 指定的交通流方向 (established direction);
C. 习惯的交通流方向; D. 不允许有第三方交通流存在。 A
18. 在《船舶定线制的一般规定》中, 建议船舶均应使用指定航路及其航行方法, 除非_____。
A. 在冰冻区域; B. 需要特殊操船行动; C. A或B; D. A和B。 D
19. 在《船舶定线制的一般规定》中, 建议船舶均应使用指定航路及其航行方法, 除非_____。
A. 在冰冻区域; B. 需要破冰船援助的薄冰区内; C. A或B; D. A和B。 D
20. 在船舶汇聚区域航行的船舶, _____。
A. 应实行完全的通航分隔; B. 应十分谨慎; C. 特殊船有优先权; D. 以上均准确。 B
21. 船舶航行于双向航路, _____。
A. 应尽可能地靠右行驶; B. 大船可按中线航行;
C. 穿越时应大角度; D. 以上均准确。 A
22. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 目前的船舶报告系统主要有: _____。
A. 以船舶救助和以船舶交通管理为主要目的的报告系统;
B. 船位报告系统; C. 船舶动态报告系统; D. 船舶危险货物报告系统。 A
23. 船舶要加入以船舶搜索救助为目的的报告系统, 只需向该系统中心_____。
A. 连续报告船位; B. 提交航行计划报告;
C. 每天三次报告船舶动态; D. 每天提交中午报告。 B
24. 船舶要退出以船舶搜索救助为目的的报告系统, 只需向该系统中心_____。
A. 停止报告船位; B. 提交航行计划报告; C. 提交最终报告; D. 终止报告中午船位。 C
25. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 参加船舶报告系统_____。
A. 是自愿的; B. 是强制的;
C. 船舶搜索救助的报告系统是强制的; D. 船舶搜索救助的报告系统是自愿的。 D
26. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 参加船舶报告系统_____。
A. 是自愿的; B. 是强制的;
C. 船舶交通管理的报告系统是强制的; D. 船舶搜索救助的报告系统是强制的。 C
27. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 船舶报告分为一般报告和特殊报告, 一般报告有: _____。
I、危险货物报告(DG, Dangerous goods report) ;
II、有害物品报告(HS, Harmful substances report) ;
III、航行计划报告(SP, Sailing plan) ; IV、船位报告(PR, Position report) ;
V、变更报告(DR, Deviation report) ; VI、最终报告(FR, Final report) ;
VII、海洋污染报告(MP, Marine pollutants report) ; VIII、其他报告(Any other report)。
A. I~VI 。 B. III~VI ; 。 C. I~II , VII~VIII ; D. I~VIII 。 B
28. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 船舶报告分为一般报告和特殊报告, 特殊报告有: _____。
I、危险货物报告(DG, Dangerous goods report) ;
II、有害物品报告(HS, Harmful substances report) ;
III、航行计划报告(SP, Sailing plan) ; IV、船位报告(PR, Position report) ;
V、变更报告(DR, Deviation report) ; VI、最终报告(FR, Final report) ;
VII、海洋污染报告(MP, Marine pollutants report) ; VIII、其他报告(Any other report)。
A. I~VI ; B. III~VI ; C. I~II , VII~VIII ; D. I~VIII 。 C
29. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 航行计划报告(SP, Sailing plan)是_____。

- A. 船舶将要进入报告系统覆盖区域加入该系统的第一次报告;
B. 在离开报告系统覆盖区域内某一港口之前发出的第一次报告;
C. 在离开报告系统覆盖区域内某一港口之前发出的最后报告;
D. A或B。 D
30. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 船位报告(PR, Position report)是_____。
A. 一天三次的船位例行报告;
B. 为保持报告系统有效而进行的在必要时刻做出的报告;
C. 中午船位; D. 船舶转向后作的船位报告。 B
31. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 变更报告(DR, Deviation report)是在_____情况下所作的报告。
A. 实际船位与已报告的预计船位相差甚远; B. 改变航行计划;
C. 船长认为必要时; D. 以上都有可能。 D
32. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 最终报告(FR, Final report)是_____。
A. 离开报告系统覆盖区域时做出的报告;
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. 加入报告系统做出的确认报告。 A
33. 根据 I M O 船舶报告系统文件, 危险货物报告(DG, Dangerous goods report)是_____。
A. 船舶载有危险货物时所做出的报告;
B. 当船载危险货物在距岸 200n mile 范围内散失时所做出的报告;
C. 当船载危险货物在大洋上散失时所做出的报告;
D. B和C。 B