

## ΕΞΕΤΑΣΕΙΣ ΦΕΒΡΟΥΑΡΙΟΥ 2021

Ασκήσεις



Προεπισκόπηση



ΝΗΟ Γ ΕΞΑΜΗΝΟΥ

Α.Ε.Ν. ΜΑΚΕΔΟΝΙΑΣ  
Ν. ΜΗΧΑΝΙΩΝΑ

ΣΧΟΛΗ ΠΛΟΙΑΡΧΩΝ  
22/2/2021

### ΕΞΕΤΑΣΤΙΚΗ ΠΕΡΙΟΔΟΣ ΦΕΒΡΟΥΑΡΙΟΥ

Ν.Η.Ο. Γ'

**ΕΙΣΗΓΗΤΗΣ:** ΠΑΠΑΧΡΗΣΤΟΥ ΒΕΛΙΣΣΑΡΙΟΣ

ΘΕΜΑΤΑ

#### Ερώτηση: 1

ΟΝΟΜΑΤΕΠΩΝΥΜΟ - ΤΜΗΜΑ - ΑΓΜ

Βαθμολογία ερώτησης: 0

#### Ερώτηση: 2

Ο ρόλος του στοιχείου ελέγχου σε μια ηλεκτρομηχανική γυροσκοπική πυξίδα είναι:

Απάντηση	Σχόλιο
<input type="checkbox"/> να παρακολουθεί τη θέση του γυροσφόνδου και να ενημερώνει τους επαναλήπτες. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/> να ρυθμίζει τη ζυγοστάθμιση του γυροσφόνδου. (Βαθμολογία: 0.00)	

<input checked="" type="checkbox"/>	να προκαλεί στο γυροσφόνδυλο διαρκώς μετάπτωση κατ' άζιμουθ. <b>(Βαθμολογία: 0.40)</b>	
<input type="checkbox"/>	να ελέγχει τη σωστή λειτουργία της πυξίδας. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 3** 

**Ως φαινόμενη χαρακτηρίζεται η κίνηση:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input checked="" type="checkbox"/>	του ελεύθερου γυροσόπιου. <b>(Βαθμολογία: 0.40)</b>	
<input type="checkbox"/>	του γυροσόπιου υπο την επίδραση του στοιχείου ελέγχου. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
<input type="checkbox"/>	μόνο η κίνηση κατά κλίση. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
<input type="checkbox"/>	μόνο η κίνηση κατ' άζιμουθ. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 4** 

**Το ελεύθερο γυροσκόπιο εκτελεί μεταπτωτική κίνηση:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	πάντα. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
<input checked="" type="checkbox"/>	μόνο αν ασκηθεί στον άξονα δύναμη ή ροπή. <b>(Βαθμολογία: 0.40)</b>	

<input type="checkbox"/>	όταν βρίσκεται σε ενδιάμεσο πλάτος. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	όταν βρίσκεται στον ισημερινό. (Βαθμολογία: 0.00)	
<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>		

**Ερώτηση: 5** 

**Η μεταπτωτική κίνηση του γυροσφόνδουλου γίνεται:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	πάντα αριστερόστροφα. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	πάντα δεξιόστροφα. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	κάθετα προς την εφαρμοζόμενη δύναμη. (Βαθμολογία: 0.40)	
<input type="checkbox"/>	τίποτα απο τα προηγούμενα. (Βαθμολογία: 0.00)	
<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>		

**Ερώτηση: 6** 

**Το σφάλμα πλάτους - ταχύτητας - πορείας:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	μηδενίζεται στον ισημερινό. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	μεγιστοποιείται στον ισημερινό. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	μηδενίζεται σε πορείες Α-Δ ή όταν είμαστε ακίνητοι. (Βαθμολογία: 0.40)	

<input type="checkbox"/>	δεν εξαρτάται από τη θέση και την κίνηση του πλοίου. (Βαθμολογία: 0.00)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 7** 

**Το φωτογυροσκόπιο αντιλαμβάνεται περιστροφή στο χώρο:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	χρησιμοποιώντας φώς που ανακλάται ανάμεσα σε δύο κάτοπορα κατάλληλα τοποθετημένα. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	χρησιμοποιώντας μια ακτίνα φωτός που διαδίδεται παράλληλα προς τη μεσημβρινή γραμμή. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	προς όλες τις διευθύνσεις. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	χρησιμοποιώντας τη συμβολή ανάμεσα σε δύο αντίθετα διαδιδόμενες δέσμες laser. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 8** 

**Το επίπεδο του ορίζοντα σε οποιοδήποτε πλάτος εκτελεί:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	περιστροφή γύρω από την κατακόρυφο. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	περιστροφή γύρω από τη γραμμή B - N. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	μεταφορική κίνηση γύρω από τον άξονα της γής. (Βαθμολογία: 0.00)	

<input checked="" type="checkbox"/>	όλα τα προηγούμενα. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 9** 

**Η δορυφορική πυξίδα βασίζεται:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input checked="" type="checkbox"/>	στα συστήματα GPS/GNSS/RTK. (Βαθμολογία: 0.40)	
<input type="checkbox"/>	σε γεωστατικούς δορυφόρους. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	στο δορυφορικό AIS. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	Τίποτε από τα παραπάνω. Λειτουργεί αυτόνομα. (Βαθμολογία: 0.00)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 10** 

**Η λειτουργία συμμετρικής ακολουθίσεως (Follow Up) επιτυγχάνεται:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	με την επαναφορά του οιακοστρόφιου στη μέση όταν το αφήσουμε. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	χρησιμοποιώντας τη μία από τις δύο σωληνοειδείς βαλβίδες. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	με αυτόματη σύγκριση της επιθυμητής και της πραγματοποιηθείσας γωνίας μέσω ανάδρασης. (Βαθμολογία: 0.40)	

<input type="checkbox"/>	χρησιμοποιώντας και τις δύο αντλίες πηδαλίου. (Βαθμολογία: 0.00)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 11** 

**Κατα τη λειτουργία μη συμμετρικής ακολουθήσεως (Non Follow Up):**


Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	το πηδάλιο ακολουθεί ακριβώς τις κινήσεις του οιακοστρόφιου. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	το πηδάλιο παραμένει στην τελική θέση που θα το οδηγήσουμε χωρίς να επανέρχεται αυτόματα. (Βαθμολογία: 0.40)	
<input type="checkbox"/>	το πηδάλιο κινείται μόνο προς τη μία κατεύθυνση. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	τίποτα από τα προηγούμενα. (Βαθμολογία: 0.00)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>


**Ερώτηση: 12** 

**Ένα Α.Σ.Π. που χρησιμοποιεί μόνο την πληροφορία της γυροσκοπικής πυξίδας για τήρηση πορείας:**


Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	διατηρεί σταθερή πορεία ως προς το βυθό. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	διατηρεί σταθερό heading. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	δεν μπορεί να αντιληφθεί έκπτωση. (Βαθμολογία: 0.00)	


<input checked="" type="checkbox"/>	τα 2 και 3. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

<b>Ερώτηση: 13</b> 		
<b>Ο ρυθμιστής μόνιμης αντιστάθμισης (permanent helm):</b>		
<b>Απάντηση</b>		<b>Σχόλιο</b>
<input type="checkbox"/>	αντισταθμίζει τα όρια στροφής του πηδαλίου. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	τα 1 και 3. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	αντισταθμίζει τις κατασκευαστικές ατέλειες του πηδαλίου. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	αντισταθμίζει την έκπτωση της πορείας λόγω διαρκούς εξωτερικής επίδρασης. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

<b>Ερώτηση: 14</b> 		
<b>Τα ηχοβολιστικά δρομόμετρα μετρούν:</b>		
<b>Απάντηση</b>		<b>Σχόλιο</b>
<input type="checkbox"/>	την ταχύτητα ως προς το νερό. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	την ταχύτητα ως προς το νερό κατα τον διαμήκη άξονα. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	την ταχύτητα ως προς το βυθό. (Βαθμολογία: 0.00)	

<input checked="" type="checkbox"/>	τα 1 και 3. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

<b>Ερώτηση: 15</b> 		
Σε βαθιά νερά ηχοβολιστικά δρομόμετρα μετρούν:		
<b>Απάντηση</b>		<b>Σχόλιο</b>
<input checked="" type="checkbox"/>	την ταχύτητα ως προς το νερό. (Βαθμολογία: 0.40)	
<input type="checkbox"/>	την ταχύτητα ως προς το νερό κατα τον διαμήκη άξονα. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	την ταχύτητα ως προς το βυθό. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	τα 1 και 3. (Βαθμολογία: 0.00)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

<b>Ερώτηση: 16</b> 		
Το φαινόμενο Doppler οφείλεται στη/στην:		
<b>Απάντηση</b>		<b>Σχόλιο</b>
<input type="checkbox"/>	μεταβολή της ταχύτητας του ήχου. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	απορρόφηση των κυμάτων κατα τη διάδοση. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	μεταβολή του χρόνου διάδοσης λόγω απόστασης. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	σχετική κίνηση ανάμεσα σε πομπό και δέκτη. (Βαθμολογία: 0.40)	



**Ερώτηση: 17** 

**Πώς ξεχωρίζει το δρομόμετρο τις ανακλάσεις από το νερό και τις ανακλάσεις από το βυθό;**

Απάντηση		Σχόλιο
<input checked="" type="checkbox"/>	οι ανακλάσεις από το βυθό έχουν μεγαλύτερη σχετική ισχύ και καθυστερούν περισσότερο. <b>(Βαθμολογία: 0.40)</b>	
<input type="checkbox"/>	οι ανακλάσεις από το νερό έχουν μεγαλύτερη σχετική ισχύ και καθυστερούν περισσότερο. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
<input type="checkbox"/>	όλες οι ανακλάσεις επιστρέφουν ταυτόχρονα και δεν μπορούν να διακριθούν. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
<input type="checkbox"/>	όλες οι ανακλάσεις επιστρέφουν ταυτόχρονα αλλά διακρίνονται από τη μορφή του σήματος. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>		

**Ερώτηση: 18** 

**Το ηχοβολιστικό (βυθόμετρο) έχει αρκετές λειτουργικές ομοιότητες με:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input checked="" type="checkbox"/>	το RADAR. <b>(Βαθμολογία: 0.40)</b>	
<input type="checkbox"/>	το AIS. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	
<input type="checkbox"/>	το ARPA. <b>(Βαθμολογία: 0.00)</b>	

<input type="checkbox"/>	τίποτα από τα προηγούμενα. (Βαθμολογία: 0.00)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 19** 

Με την αύξηση του βάθους, η διάρκεια παλμών του ηχοβολιστικού:

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	μειώνεται. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	αυξάνεται. (Βαθμολογία: 0.40)	
<input type="checkbox"/>	παραμένει σταθερή. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	αυξομειώνεται διαρκώς. (Βαθμολογία: 0.00)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

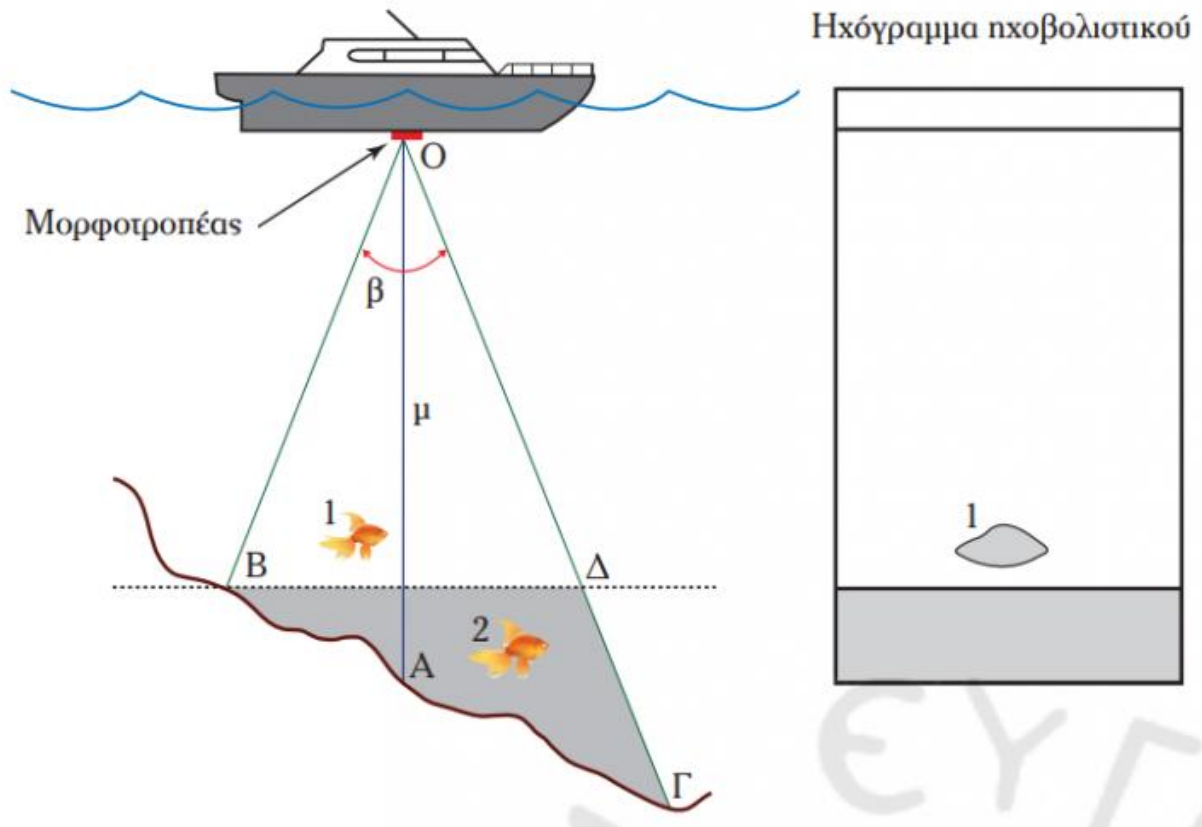
**Ερώτηση: 20** 

Σε βαθιά νερά η ηχοβολιστική συσκευή:

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	δεν παρέχει ένδειξη. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	παρέχει σωστή ένδειξη πάντα. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	μπορεί να έχει εσφαλμένη ένδειξη λόγω αναλκίσεων από το νερό. (Βαθμολογία: 0.40)	
<input type="checkbox"/>	τίποτα από τα παραπάνω. (Βαθμολογία: 0.00)	

Ερώτηση: 21 

Στο ηχόγραμμα της εικόνας, η γραμμή ένδειξης βάθους αντιστοιχεί:



Απάντηση

Σχόλιο

στην απόσταση ΟΑ.  
(Βαθμολογία: 0.00)

στην απόσταση ΟΒ.  
(Βαθμολογία: 0.40)

στην απόσταση ΟΓ.  
(Βαθμολογία: 0.00)

στην απόσταση ΒΓ.  
(Βαθμολογία: 0.00)

Βαθμολογία ερώτησης: 0.4

Ερώτηση: 22 

**Οι δυναμικές πληροφορίες του AIS ανανεώνονται:**

<b>Απάντηση</b>		<b>Σχόλιο</b>
<input type="checkbox"/>	ανά 6 min. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	ανά 2 sec. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	ανά 3 min. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	ανάλογα με την κινητική κατάσταση του πλοίου. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 23** 

**Το σύστημα LRIT χρησιμοποιεί:**

<b>Απάντηση</b>		<b>Σχόλιο</b>
<input type="checkbox"/>	δορυφόρους χαμηλής τροχιάς. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	οποιοσδήποτε γεωστατικούς δορυφόρους. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	δορυφόρους μέσης τροχιάς. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	δορυφόρους INMARSAT. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 24** 

**Σε περιοχές που απαιτείται στίγμα υψηλής ακρίβειας, το GPS/GNSS χρησιμοποιεί:**

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	μόνο τον κώδικα υψηλής ακρίβειας. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	μόνο το ναυτιλιακό μήνυμα. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	και πληροφορίες από το AIS. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	διορθώσεις που εκπέμπουν παράκτιοι διαφορικοί σταθμοί. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 25** 

Το γεωδαιτικό σύστημα που χρησιμοποιουν οι δέκτες GPS/GNSS:

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	ορίζεται μόνο από τον κατασκευαστή ανάλογα με τη χρήση του δέκτη. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	είναι μόνο το WGS84. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	είναι εναλλακτικά το ED-50. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	ρυθμίζεται κατάλληλα, ώστε να είναι το ίδιο με αυτό του χάρτη. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Ερώτηση: 26** 

Η τιμή της ένδειξης GDOP σε ένα δέκτη GPS αφορά:

Απάντηση		Σχόλιο
<input type="checkbox"/>	την ισχύ του λαμβανόμενου σήματος. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	τις παρεμβολές του δορυφορικού σήματος. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input type="checkbox"/>	τον αριθμό των λαμβανόμενων σημάτων. (Βαθμολογία: 0.00)	
<input checked="" type="checkbox"/>	την τρέχουσα γεωμετρία των δορυφόρων. (Βαθμολογία: 0.40)	
		<b>Βαθμολογία ερώτησης: 0.4</b>

**Συνολική βαθμολογία άσκησης: 10.00**