

中华人民共和国内河船舶船员

适任考试大纲

中华人民共和国海事局 编



大连海事大学出版社

中华人民共和国内河船舶船员

适任考试大纲

中华人民共和国海事局 编

大连海事大学出版社

© 中华人民共和国海事局 2005

图书在版编目 (CIP) 数据

中华人民共和国内河船舶船员适任考试大纲 / 中华人民共和国海事局编. —大连: 大连海事大学出版社, 2005.5

ISBN 7-5632-1862-9

I. 中… II. 中… III. 内河航行—船员—考核—中国—考试大纲
IV. U675.5-41

中国版本图书馆 CIP 数据核字 (2005) 第 050644 号

大连海事大学出版社出版

地址: 大连市凌水桥 邮编: 116026 电话: 0411-84728394 传真: 0411-84727996

<http://www.dmupress.com> e-mail: cbs@dmupress.com

大连海事大学印刷厂印装 大连海事大学出版社发行

2005 年 5 月第 1 版 2005 年 5 月第 1 次印刷

幅面尺寸: 185 mm×260 mm 印张: 9.25

字数: 231 千字 印数: 1~5000 册

责任编辑: 姚文兵 封面设计: 王 艳

定价: 28.00 元

目 录

驾 驶 部

船舶操纵.....	(1)
避碰与信号.....	(9)
航道与引航.....	(15)
职务与法规.....	(25)
船 艺.....	(30)
造船轮机大意	(40)
船舶驾驶	(48)
船舶管理	(54)
驾驶、轮机常识.....	(62)

轮 机 部

船舶动力装置.....	(68)
船舶辅机	(78)
船舶电气.....	(86)
机舱管理.....	(94)
轮机基础理论.....	(101)
造船大意.....	(107)
轮机管理.....	(111)
轮机基础.....	(121)

附 录

中华人民共和国交通部令(2005 年第 1 号).....	(127)
中华人民共和国内河船舶船员适任考试发证规则.....	(129)

船舶操纵

5101: 一等船舶船长

5102: 一等船舶大副

5103: 一等船舶二副

5104: 一等船舶三副

5105: 二等船舶船长

5106: 二等船舶大副

5107: 二等船舶二副

5108: 二等船舶三副

		适 用 对 象							
		5101	5102	5103	5104	5105	5106	5107	5108
1 船舶操纵基本原理									
1.1 舵的工作原理									
1.1.1 舵压力									
1.1.1.1 舵压力产生的原理		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
1.1.1.2 舵压力、舵压力作用点和转舵力矩的估算		✓	✓			✓	✓		
1.1.1.3 影响舵压力的因素		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
1.1.2 舵效									
1.1.2.1 舵效概念		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
1.1.2.2 舵效的判别、舵效指数		✓	✓			✓	✓		
1.1.2.3 影响舵效因素		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
1.1.2.4 船舶倒舵舵效: 船舶倒舵舵效较航进时差的原因		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
1.1.3 特种舵									
1.1.3.1 襟翼舵船的操纵性能		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
1.1.3.2 转动导管螺旋桨船的操纵性能		✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓	✓
1.1.3.3 Z 型回转螺旋桨船的操纵性能		✓	✓			✓			
1.1.3.4 平旋推进器船的操纵性能		✓	✓			✓			
1.1.3.5 横向喷流舵船的操纵性能		✓	✓			✓	✓		
1.1.3.6 倒车舵船的操纵性能		✓	✓			✓	✓		
1.1.4 操舵与舵令 (操舵要领, 舵令的含义)				✓	✓			✓	✓

避碰与信号

5201: 各等级船舶船长、驾驶员

考试大纲

1 总则
1.1 宗旨
1.1.1 《内河避碰规则》的目的
1.1.2 《内河避碰规则》的宗旨
1.2 适用范围: 《内河避碰规则》的适用范围
1.3 责任
1.3.1 不能免责的疏忽的对象
1.3.2 责任条款所列各种疏忽的含义
1.3.3 “背离”《内河避碰规则》的条件、行动
1.3.4 长江干线航行的客渡船避让要求
1.4 特别规定: 制定特别规定的对象、内容、要求
1.5 定义: 《内河避碰规则》列出所有用语的含义
2 航行与避让
2.1 行动通则
2.1.1 瞭望
2.1.1.1 瞭望的目的
2.1.1.2 正规瞭望的方法

2.1.2 安全航速	
2.1.2.1 安全航速的概念	
2.1.2.2 决定安全航速时应考虑的因素	
2.1.2.3 控制船速的水域	
2.1.2.4 不能免责的规定	
2.1.3 航行原则	
2.1.3.1 机动船航行原则	
2.1.3.2 任何船舶航行原则	
2.1.3.3 船舶在设有分道通航、定线制的水域航行原则	
2.1.4 机动船避让原则：	
机动船的避让原则	
2.2 机动船相遇，存在碰撞危险时的避让行动	
2.2.1 机动船对驶相遇：	
两机动船对驶相遇时应遵守的规定	
2.2.2 机动船追越	
2.2.2.1 机动船追越的定义	
2.2.2.2 机动船追越应遵守的规定	
2.2.3 机动船横越和交叉相遇	
2.2.3.1 机动船横越前的行动要求	
2.2.3.2 机动船横越和交叉相遇时应遵守的规定	
2.2.4 机动船尾随行驶：	
机动船尾随行驶的行动要求	
2.2.5 在长江干线航行的客渡船与其他顺航道或河道行驶的机动船相遇	
2.2.5.1 在长江干线航行的客渡船与其他顺航道或河道行驶的机动船相遇时的行动要求	
2.2.5.2 在长江干线航行的两客渡船相遇时的避让规定	
2.2.6 机动船在干、支流交汇水域相遇	
2.2.6.1 机动船驶经支河口的行动要求	

2.2.6.2	机动船在干、支流交汇水域相遇时应遵守的规定
2.2.7	机动船在交叉河口相遇:
	机动船在同一流向、不同流向、潮流河段的交叉河口相遇时的避让要求
2.2.8	机动船与在航施工的工程船相遇:
	机动船与在航施工的工程船的避让责任
2.2.9	限于吃水的海船相遇
2.2.9.1	在长江干线航行的客渡船与限于吃水的船舶相遇时的避让关系
2.2.9.2	限于吃水的海船遇有来船时的避让规定
2.2.9.3	两艘限于吃水的海船相遇时的避让规定
2.2.10	快速船相遇
2.2.10.1	快速船在航时的责任
2.2.10.2	两快速船相遇时避让要求
2.2.11	机动船掉头
2.2.11.1	机动船掉头前的行动要求
2.2.11.2	过往船舶的行动要求
2.3	机动船、人力船、帆船、排筏相遇,存在碰撞危险时的避让行动
2.3.1	机动船与人力船、帆船、排筏相遇: 除快速船外,机动船与人力船、帆船、排筏相遇时,船舶、排筏应遵守的规定
2.3.2	帆船、人力船、排筏相遇: 帆船、人力船、排筏相遇的避让责任
2.4	船舶在能见度不良时的行动及其他
2.4.1	船舶在能见度不良时的行动: 船舶在能见度不良时行动的具体规定
2.4.2	靠泊、离泊
2.4.2.1	机动船靠泊、离泊前的行动要求
2.4.2.2	在靠泊、离泊水域附近行驶的船舶的行动要求

2.4.3 停泊:	船舶、排筏停泊行动的具体规定
2.4.4 渔船捕鱼:	渔船在捕鱼时的行动要求
2.4.5 失去控制的船舶:	失去控制的机动船、非自航行动的规定
3 号灯和号型	
3.1 号灯和号型的技术要求:	号灯和号型的设置位置、照射角度、能见距离及其他技术要求
3.2 一般规定:	号灯和号型的适用范围、显示时机和要求
3.3 在航的机动船:	在航的机动船号灯和号型的识别及运用
3.4 在航的船队:	在航的船队号灯的识别及运用
3.5 在航的人力船、帆船、排筏:	在航的人力船、帆船、排筏号灯和号旗的识别及运用
3.6 工程船:	工程船号灯、号型和号旗的识别及运用
3.7 掉头:	机动船或船队在掉头前号灯、号型和号旗的识别及运用
3.8 停泊:	船舶、排筏停泊时号灯、号型和号旗的识别及运用
3.9 搁浅:	搁浅的机动船、非自航船号灯和号型的识别及运用
3.10 装运危险货物:	装运危险货物的船舶在停泊、装卸及航行中号灯和信号旗的识别及运用

3.11 要求减速:	要求减速的船舶、排筏或者地段号灯和信号旗的识别及运用
3.12 渔船:	渔船不在捕鱼时和在捕鱼时号灯、号型和号旗的识别及运用
3.13 失去控制的船舶:	失去控制的机动船、非自航船锚泊前号灯和号型的识别及运用
3.14 船舶眼桅:	船舶眼桅时号灯的显示要求
3.15 监督艇和航标艇:	监督艇和航标艇在航、停泊、执行公务时号灯的识别及运用
4 声响信号	
4.1 声响信号设备:	船舶配备声响信号设备要求
4.2 声响信号设备的技术要求:	声响信号设备的技术要求
4.3 声响信号设备的含义:	
4.3.1 各种声号的含义	
4.3.2 各组声号的时间间隔	
4.4 船舶相遇时声号的应用:	船舶相遇时声号的识别与运用
4.5 能见度不良时的声响信号:	能见度不良时在能见度不良的情况下航行、停泊, 声响信号的识别与运用
4.6 甚高频无线电话:	甚高频无线电话在避让中的通话规定
5 附则	
5.1 附录	
5.1.1 附录的效力	