

6. РАДИОНАВИГАЦИОННЫЕ СИСТЕМЫ

6.1. РАДИОЛОКАЦИОННЫЕ ТЕРМИНЫ

Автоматический захват цели	Automatic target acquisition
Автоматическое подавление помех от дождя и снега	Automatic suppression of rain and snow clutter (auto FTC)
Автоматическое подавление помех от моря	Automatic suppression of sea clutter (auto STC)
Авторулевой	Gyropilot
Автосопровождение	Autotracking
Антенный переключатель	Duplexer
Ввод показаний гирокомпаса	Input of gyro value, set gyro
Видеопрокладчик	Video Plotter
Виды индикации	Display Modes
Включить радиолокатор и пользоваться им	Operate and use the radar
Влияние изменения курса/скорости своего судна	Effect of change in own ship's course / speed
Влияние на радиолокационное обнаружение состояния моря	The effect on radar detection of the sea state
Время и дистанция кратчайшего сближения	Time and distance of closest approach
Время кратчайшего сближения	Time to closest point of approach
Время следа	Trail time
Выявление опасных эхо-сигналов	Identification of critical echoes
Движущиеся цели отображаются с истинными (относительными) курсом и скоростью	Moving targets are displayed with true (relative) course and speed
Движущиеся цели показывают след послесвечения	Moving targets show afterglow trails
Дистанция.	Range.
Дальность цели	Range of target
Если свое судно в центре экрана, пеленга целей могут считываться со шкалы пеленгов	If own ship is at the centre the bearings of targets can be read from the bearing scale
Засветка экрана от поверхности моря	Sea returns
Захват цели для автосопровождения	Acquisition of target for automatic tracking
Зеркальный прокладчик	Reflection Plotter
Изображение на экране РЛС	Radarscope display
Изображение на экране РЛС может быть ориентировано по курсу (по носу), по северу или курсу со стабилизацией	The orientation of the radar display can be either head-up, north-up or course-up
Имитация изменения курса	Simulation of a course change
Индикатор, индикация	Display unit, display
Индикатор почти не требует никакого обслуживания	The display unit requires hardly any maintenance
Индикация параметров сопровождаемой цели	Displaying the data of tracked target
Информационный участок экрана	Data area
Искажения радиальные, азимутальные	Distortions radial, azimuthal
Использование цифровых кнопок/клавиш	Using of the numeric keys
Исправление намечаемого пути	Correction of the route planning
Истинное движение (ИД)	True motion (TM)
Истинный курс и скорость цели должны определяться с помощью прокладки	True course and speed of the target must be determined by plotting
Исходная (опорная) точка, цель	Reference point, target
Клистрон	Klystron
Координатный маркер	Cursor, position mark
Корректировка ограничительной линии (засечки)	Correcting the limit line
Круг дальности	Range ring
Круговая развертка	Circular sweep
Курсор	Cursor

Ложная РЛС цель	Radar decay
Ложные эхосигналы	False echo-displays
Магнетрон	Magnetron
Маркер курса	Heading marker
Метка курса	Heading line
Метки пройденного пути (следа)	Past position mark (track, history markers)
Неподвижная цель	Fixed target
Обнаружение курса и скорости другого судна	Detecting course and speed change of other ship
Обнаружить эхосигнал как можно раньше	To detect echoes as early as possible
Ограничительная линия (засечка) относительно грунта	Limit line fixed
Ограничительная линия (засечка) относительно судна	Limit line relative
Ограничение охранных зон	Limitation of the guard zones
Окончание автосопровождения цели	Ending the automatic target tracking
Окончание проигрывания маневра	Ending the trial manoeuvre
Опасная цель	Dangerous target
Оператор РЛС	Radar operator
Отмена (сброс) точки, исходной (опорной) точки, точки поворота	Canceling point, reference point, turn point
Относительное движение	Relative Motion (RM)
Отражения от поверхности моря	Reflections from the surface
Охранный зона (кольцо)	Guard zone (guard ring)
Параметры своего судна	Own ship data
Параметры цели	Target data
Пеленг цели	Bearing of the target
Перенасыщение информации	Data overflow
Перенасыщение целей	Target overflow
Подавление помех от дождя	Suppression of clutter due to rain (FTC)
Подавление помех от моря	Suppression of sea clutter (STC)
Подтверждение и сброс сигнала опасности	Acknowledgement and canceling of alarm
Помехи от других радиолокаторов	Interferences from other radars
Потеря цели	Lost target
Приемопередатчик	Transmitter-receiver (transceiver)
Применяемые шкалы РЛС переключаются через достаточные промежутки времени	The employed range scales are changed at sufficiently frequent intervals
Проигрывание маневра	Trial manoeuvre
Прокладка курса и параметров цели и анализ ведется своевременно	Plotting and systematic analysis is commenced in the ample time
Пульт управления	Keyboard
Радиолокационное обнаружение цели	Radar sighting
Радиолокационное сопровождение	Radar tracking
Радиолокационный буй (маяк)	Radar beacon
Радиолокационный маяк-ответчик	Racon
Радиолокационный ориентир (поиск)	Radar check point (Radar search)
Размещение плана пути на экране РЛС	Positioning the route plan on the radar display
Ручная настройка	Manual tuning
Ручное управление	Manual control
Ручной захват цели	Manual target acquisition
Сброс, стирание, аннулирование	Cancel
Сигнал потери цели	The lost target alarm
Система автоматической радиолокационной прокладки (САРП)	Automatic radar plotting aids (ARPA)
Система неисправна	System malfunctions
Система предупреждения столкновения	Collision avoidance system
След послесвечения	Afterglow trail
Смещение центра	Off-centering
Сопровождение всех целей прекращено	The tracking of all targets is ended
Сопровождение цели	Tracking of the target
Средство дезориентации РЛС	Radar confusion device
Точка кратчайшего сближения	Closest point of approach
Точность пеленга / шкалы дальности	Bearing / Range-Ring accuracy
Установка пути поворотными точками	Setting a route with turn points
Установка сектора охранного кольца	Setting the guard ring sector
Устранение помех от других радиолокаторов	Rejection of interference from other radars
Цель является опасной, если ее пеленг не меняется, а дистанция сокращается	A target is on collision course if its bearing is constant and its range is decreasing
Центр развертки	Center of the display

Число возможных для сопровождения целей	Tracker capacity
Шар наведения маркера (ШНМ)	Rollball
Шкала дальности	Range scale
Электронно-лучевая трубка	The cathode ray tube (CRT)

6.2. ИНФОРМАЦИЯ НА ПУЛЬТЕ И ЭКРАНЕ ИНОСТРАННЫХ РЛС

AA	Alarm area	Место подачи сигнала опасности
ACQUIRE AUTO	Automatic acquisition ON/OFF	Автосопровождение включено/выключено
ACQUIRE MANUAL	Manual target acquisition	Ручной захват цели
ACQUI REF TARGET	Selection of reference target with rollball	Выбор опорной цели шаром наведения маркера (ШНМ)
ACQUI TARGET	Acquisition of target for automatic tracking	Захват цели для автосопровождения
ANTI CLUTTER SEA	Sea clutter suppression	Подавление помех от волн (моря)
ANTI CLUTTER RAIN	Rain clutter suppression	Подавление помех от дождя
AUTO FTC	Automatic fast time control	Авторегулировка сигналов ближней зоны
AUTO STC	Automatic sensitivity time control	Авторегулировка сигналов дальней зоны
BCR / BOT	Bow cross range / Bow cross time	Дистанция / Время пересечения курса
BRG or BEARING	Bearing of the target	Пеленг на цель
BRILL or Brilliance	Brilliance adjustment	Регулировка яркости
CANCL ALARM	Cancellation of the acoustic alarm	Отключение звукового сигнала
CANCL/MODIF	Cancellation of a point on the route map	Отмена точки на путевой карте
CANCL NAV LINE	Cancellation of nav.line	Отмена навигационной линии
CENT	Bearing marker is centered on own ship	Пеленгатор из центра экрана (от судна)
CENT DISP	Center display	Смещение центра
CD ON	Center display on	Смещение центра включения
CLEAN SWEEP	Rejection of interference from other radars	Устранение помех от других радаров
CLEAR	Erasure of plot mark	Стирание нанесенного знака
CLR	Clearing	Сброс, очистка, стирание
CONT, END	Continue, end	Продолжение, конец
COURSE	Course of target	Курс цели
CPA	Closest point of approach	Дистанция кратчайшего сближения
CRSE STAB	The orientation of radar display with course up and compass stabilised	Ориентация изображения на экране РЛС по курсу
CRT	Cathod ray tube	Электронно-лучевая трубка
CRT BRIL	Cathod ray tube brilliance adjustment	Регулировка яркости экрана РЛС
DA	Data area	Место отображения информации
DAT Data entry	Data entry	Ввод данных
DELAY	Delay of automatic display-resetting until 0,75 rad	Задержка автоперестановки развертки до 0,75 радиуса
DISPL DATA	Display of the data of a tracked target	Индикация параметров сопровождаемой цели
DRIFT	Compensation for own ship's speed errors due to current and drift	Компенсация ошибки в скорости своего судна от течения и дрейфа
EBL	Electronic bearing line	Электронный визир направления
EBM	Electronic bearing marker	Электронный маркер пеленга
ENTER/DELETE	Construction and deletion of barrier or fairway lines	Нанесение и стирание ограничительных линий и фарватерных
FIX ABS	E8M is fixed relative to the bottom	Электронный маркер фиксирован относительно грунта
FIX REL	E8M moves with own ship at constant distance	Электронный маркер движется с судном
FTC	Fast Time Control	Регулирование сигнала ближней зоны
GAIN	Gain	Усиление

HEAD UP	The orientation of radar display with Head Up not compass stabilised	Ориентация изображения на экране по курсу без стабилизации
INTF REJCT; IR	Rejection of interference from other radars. Radar interference rejection	Устранение помех от других радаров
LIMIT LINE PEL	Limitation of the guard zones relative to own ship	Ограничение охранных зон относительно своего судна
LIMIT LINE FIX	Limitation of the guard zones with respect to the bottom	Ограничение охранных зон относительно дна
LOG	Transfer of own ship's speed from log	Перевод РЛС к приему скорости судна от лага
MANACQUI	Manual target acquisition	Ручной захват цели
MAN ACQUI SELECT	Selection of target which is to be cancelled or manually supported	Выбор цели, которую нужно отменить или сопроводить вручную
MAN ACQUI CANCL	Cancellation of the target selected with "SELECT"	Отмена цели, выбранной с помощью "SELECT"
MAN ACQUI	Supporting the automatic target tracking with the rollball marker	Ручной захват автосопровождаемой цели с помощью шара наведения
MAN PLOT	Manual plotting	Ручная прокладка
MAN SPEED	Input of own ship's speed using numeric keyboard	Ввод скорости своего судна с помощью цифрового табло
MANUAL SPEED	Manual entry of own ship's speed судна	Ручной ввод скорости своего судна
MAP ADJUST	Map adjusting	Совмещение, настройка карты
MAP ADJUST REFER	Positioning the route map on the radar display while key is pressed	Размещение путевой карты на экране РЛС при нажатой кнопке
MAP/CLEAR	Clearing the route map on the radar screen	Сброс карты пути с экрана индикатора
MAP/READ	Reading and display of the stored route map	Чтение и воспроизведение из памяти карты пути
H1N.CPA	Setting of minimum closest point of approach	Установка минимальной дистанции кратчайшего сближения
MIN.TCPA	Setting of time to closest point of approach	Установка времени кратчайшего сближения
MODE/NAV LINE	Setting of nav. lines on the route map	Установка навигационных линий на путевой карте
MODE/REF POINT	Setting of reference points on the route map	Установка опорных точек на карте пути
MODIF/PICKUP	Inserting another point in a planned string of lines	Внесение другой точки в намеченный узел линий
MODIF/SET	Setting a reference point, fixing of turn point or nav. lines/course line	Установка опорной точки, фиксирование поворотной точки, навигационной линии/курса
MSS	Map storage system	Система хранения карты
NAV LINE	Navigation line	Навигационная линия
NORTH UP	The orientation of radar display with north up	Ориентация изображения на экране РЛС по Северу
OFF CENT SET	Manual off-centering of own ship's position to a display position selected with the marker	Ручное смещение центра развертки в точку, выбранную маркером
OFF CENT RESET	Resetting of own ship's position to centre of display	Возвращение центра развертки в центр экрана
PAD	Predicted area of danger	Предполагаемый район опасности
PCB	Printed circuit board	Печатная плата (схема)
PLOT	Display of plot mark	Фиксация маркером положения цели
POWER ON	Power on (off switch)	Выключатель
PPC	Point of possible collision	Точка возможного столкновения
PRF	Pulse repetition frequency	Частота повторения
PROG	Program	Программа
PROG/MAP	Storage of constructed route map	Закладка в память составления карты пути
RANGE or RNG	Range of the target	Расстояние до цели (дистанция)
-RANGE+	Switch-over of range setting	Переключение диапазонов РЛС/шкал дальности

....o....	Range rings ON/OFF	Круги дальности включены / выключены
READ	Reading out the route map	Считывание карты пути
REFER/CONT/END	Ending the setting of turn point or navlines	Окончание установки поворотной точки или навигационной линии
REF POINT SELECT	Selection of a reference point	Выбор опорной точки
REF TARGET	Take-over of the data from the ref- erence target	Перевод параметров на сопровож- дение относительно опорной цели
REL	Relative display of the past plot or past track	Воспроизведение в относительном движении пройденного пути
RESET	Manual resetting of radar display to 0,5 radius	Ручная перестановка центра раз- вертки до 0, 5 радиуса
RING S	Switching the guard ring on and off кольца	Включение и выключение охранного кольца
RM	Relative motion	Относительное движение
RNG	Range	Расстояние (дистанция)
RP	Reflection plotter	Рефлекторный прокладчик
SECTR START	Setting the sector start	Установка начала сектора
SECTR STOP	Setting the sector end with the aid of FBM	Установка конца сектора с помощью визира направления
SEL DISP	Selection of dangerous targets	Выбор опасных целей
SETNAVLIN	Setting of navl me with VRM and EBM кругом дальности и визиром	Установка навигационной линии направления
SPD or SPEED	Speed of target	Скорость цели
STEP Step	Пошаговая имитация маневра	
STC	Sensitivity time control	Подавление помех от моря
SUPPRESSION	Setting of lines for exclusion sector in auto-acquisition mode	Установка линий засечек для отключения сектора экрана от автосопровождения
TCPA	Input of time to closest point of approach (alarm)	Введение времени кратчайшего сближения (сигнализация)
TM	True motion	Истинное движение
TRACK	Track	Путь, траектория
TRACK HI STORY MARKERS	Track history markers	Метки пройденного пути
TRAIL TIME	Change of afterglow time using keys +/-	Изменение времени следа с помощью кнопок +/-
TRACK ON/OFF	Switching the past plots (past track) on and off	Включение и выключение прошлых прокладок (пути)
TRACKTIME	Switch-over of the track time: 1,5 or 3 mm	Переключение времени траектории 1,5-3 мин
TRIAL	Switching the trial manoeuvre on and off	Включение и выключение проигры- вания маневра
TRIAL/STEP	Switching the trial step manoeuvre after every pressing of the key	Включение пошагового проигрыва- ния маневра после каждого нажатия кнопки
TRUE	True display of the past plot or of vectors and of past track	Индикация векторов и пройденного пути в режиме истинного движения
TUNE Tuning	Настройка, регулировка	
TURN POINT MODE	Setting of turning points	Установка поворотных точек
VECTR ON/OFF	Vectors of the plotted targets on/off	Включение/ Выключение векторов захваченных целей
VECTR TIME	Selection of vector length using numeric keyboard or +/- keys	Выбор длины вектора с помощью цифрового табло или кнопок +/-
VDA	Variable data area	Место различных параметров
VRM	Variable range marker	Подвижной круг дальности

**6.3. ИНФОРМАЦИЯ НА ПУЛЬТЕ И ЭКРАНЕ ПРИЕМОИНДИКАТОРА
СНС GP-1500 (GPS - GLOBAL POSITIONING SYSTEM)**

Abnormal	Заголовок перечня спутников, от которых принимается неудовлетворительный сигнал	ALM (ALARM)	Предупредительный сигнал. Выключение звуковой сигнализации
ACQ (ACQUISITION)	Захват, Режим работы приемника с сигналом спутника	ALARM SETTING	Установка параметра срабатывания звукового сигнала
		ALERT	В режиме MON (MONITOR) на экран выводится вся информация о спут-

	никах: Future satellites - прогноз спутников;	NAV	На экран выводится навигационная информация положения судна
	HDOP - разнос спутников по горизонту;	NAVAID	Навигационная поддержка. Совокупность подключения внешних РНП
	SV Condition - характеристика сигнала;	NG (NO GOOD)	Сообщение о недостоверности полученных результатов или неисправности узла
ALMANAC.	Almanac date and <i>time</i> - дата и время приема альманаха и номер спутника	NM (NAUTICAL MILE)	Морские мили
	Альманаху Расписание появления спутника в зоне радиовидимости прибора	NO (NUMBER)	Номер какой-либо величины или параметра
ARV (ARRIVAL)	Прибытие. Предупреждение о том, что расстояние до путевой точки менее заданного	NORMAL	Под этим заголовком выводится количество нормально работающих спутников системы GPS
AZM (AZIMUTH)	Азимут спутника	NOW	Сейчас. Текущее значение величины или параметра.
BDR (BORDER).	Граница. Предупреждение о том, что расстояние до линии, заданной двумя путевыми точками, стало меньше заданного	OK (O'KEY)	Сообщение об исправности узла в приборе
BRG (BEARING)	Пеленг	PPS (Precise Positioning Signal)	Скрытая (защищенная) составляющая сигнала спутника
C. ER (COURSE ERROR)	Ошибка курса. Разность между пеленгом на путевую точку назначения и курсом судна	PWR (POWER)	Подача питания. Включение прибора
CLR (CLEAR)	Стирание введенных данных	PLOT	Режим прокладки
DIM	Подсветка панели. Яркость подсветки	RAM (Random Access Memory)	Быстродействующая память с произвольным доступом
2-D	Обозначение высокой точности обсерваций по двум координатам (широте и долготе)	RAM – card	Плата ПЗУ, на которую может быть записана для хранения и после дующего использования информация..
ELV (ELEVATION)	Угол подъема спутника над горизонтом	R/B (RANGE/ BEARING)	Вставляется в гнездо под экраном
ENT (ENTER)	Ввод в процессор набранной на клавиатуре цифровой величины	RNG (RANGE)	Дистанция
EVT (EVENT)	Событие. Обозначение на экране точки какого-либо события	ROM (READ ONLY MEMORY)	ПЗУ, предназначенное только для чтения
FROM	Обозначение исходной точки прокладки	ROM – card	Плата ПЗУ с фирменной записью карты определенного района.
HDG (HEADING)	Курс судна, рассчитанный по обсервациям	ROUTE	Вставляется в гнездо под экраном
HDOP	Показатель точности обсерваций, обусловленный взаимным положением спутников. Чем выше HDOP, тем ниже точность	SHFT (SHIFT)	Маршрут. Возможно задание 10 маршрутов
(HORIZONTAL DEBUTION OF POSITION)		SPD (SPEED)	Передвижение по экрану под свеченного маркера или символа
ID (IDENTIFICATION)	Условное обозначение, например, Route ID=ABC означает, что обозначение маршрута в памяти прибора - ABC)	S/C (SPEED/ COURSE)	Скорость судна относительно грунта
I.GPS (INTERNAL GPS)	Сообщение о том, что источником информации на экране плоттера является внутренний приемник (встроенный в прибор)	SPS (Standard Positioning Signal)	Скорость / Курс
LVL (LEVEL)	Уровень сигнала спутника, поступающего на вход	SV (Space Vehicle)	Открытая, легкообнаруживаемая составляющая сигнала спутника
L/L (LAT/LONG)	Широта / Долгота	THRHL (THRESHOLD)	Космический объект. Спутник
MARK	Вывод на экран в режиме Plot условного обозначения путевой точки	TD (TIME DIFFERENCE)	Пороговое значение величины HDOP, устанавливаемое судоводителем
MC (MEMORY CARD)	Включение режима работы с платами внешних ПЗУ RAM (POM)-типа	TO	Временной интервал
MEMO (MEMORY)	Сохранение изображения в памяти в режиме PLOT	TO/FR (TO/FROM)	Обозначение точки назначения при прокладке
MENU	Включение перечня возможных вариантов дальнейших действий	TRK (TRACKING)	Дистанция и пеленг на/из
MODE	Режим работы со спутниками	TTG (TIME TO GO)	Таким сокращением обозначаются спутники, сигналы которых принимаются в данный момент
MON (MONITOR)	Включение режима контроля параметров текущего состояния прибора		Время следования до точки назначения

VD (Velocity Destination) Составляющая скорости судна, to направленная к точке назначения
WPT (WAYPOINT) Путевая точка. Ввод путевых точек
WP TO (WAYPOINT TO) Служит для ввода путевой точки назначения

XTE (CROSS TRACK ERROR) Отклонение от линии, проложенной между двумя путевыми точками. Предупреждение о том, что отклонение судна от линии прокладки стало больше заданного

Перечень возможных вариантов дальнейших действий при включении MENU

[1] INITIAL LAT & ON SETTING	Начальная установка координат	Border Alarm	сигнал ограничения
[2] DATE, TIME & LOCAL ZONE TIME	Ввод даты, всемирного и поясного времени	XTE Alarm	сигнал отклонения
[3] PLOT INTERVAL PRESET	Предварительная установка интервала вывода на экран точек прошлой траектории судна по времени и расстояний	[6] GPS CORRECTIONS	Ввод поправки прибора, обусловленный несовпадением геодезической основы карты с математической моделью геоида, заложенной в прибор
[4] DISPLAY WPT MARKS & COURSE	Включение отметок путевых точек и линии курса	[7] INTERFACE PORT, BACKUP NAVIGATION	Настройка интерфейса прибора при подключении к нему других радионавигационных приборов
[5] ALARM SETTING Arrival Alarm	Установка параметров срабатывания звуковой сигнализации.	[8] COLD START	Включение прибора при отсутствии в его памяти расписания спутников
		[9] SELFTEST, CLEAR DATA, BATTERY	Запуск программы самопроверки прибора, очистки памяти и проверки состояния аккумулятора прибора

6.4. ИНФОРМАЦИЯ НА ПУЛЬТЕ И ЭКРАНЕ ПРИЕМОИНДИКАТОРА СНС "МК 53 G"

Определение координат

LOP	Ввод координат по РНС "Дека", контроль ошибок	L/L	Ввод и индикация координат маршрутных точек
HYP L/L	Индикация координат по РНС "Дека"	L/LAWP	Установка соотношения обычных путевых точек и точек автозахвата
GPS L/L	Индикация координат РНС "Навстар"	B/D	Пеленг и дистанция до маршрутной точки
Raw-LOP	Индикация "необработанных" линий положения РНС	AWP-WP	Перевод точек автозахвата в обычные маршрутные. Аварийные сообщения и сбои
Drms	Среднеквадратичная ошибка определения по РНС	System	Диагностика аварийных сообщений
Dwf	Направление большой оси эллипса погрешности. Плавание по маршруту	Alerts	Диагностика сбоев
TRACK	Направление в заданную маршрутную точку	GPS	Количество используемых для определения спутников
C/SMG	Индикация путевого угла и абсолютной скорости	MOB-Posn	Координаты, вводимые при нажатии клавиши сигнализатора "Человек за бортом"
B/D-WAYPT	Пеленг и дистанция до маршрутной точки. Создание и корректура путевого плана	MOB-Time	Время нажатия клавиши "Человек за бортом". Ввод различных поправок
ROUTE	Формирование маршрута	LOP	Ввод поправок к линиям положения РНС "Декка"
STER-SEQ	Создание "цепочки" путевых планов	TRUE	Ввод истинных координат
SPD/HDG	Ручной ввод скорости и курса	COMPASS	Ввод поправки компаса
DR	Включение и выключение режима счисления	DATUM	Установка геодезической основы и ввод поправок к ней
STEER-BY	Выбор режима плавания по путевому плану. Ввод путевых (маршрутных) точек	HEIGHT	Вывод на дисплей и установка высоты антенны СНС. Сигнальные ограничения
LOP	Ввод линий положения как координат путевой точки (по РНС)	ANCH-DRFT	Установка сигнальных ограничений на дрейф на якоре
LOPAWP	Индикация линий положения, пересечение которых соответствует точке захвата	XTRACK	Установка сигнальных ограничений на отклонение от заданной линии пути

WPT-APPR	Установка сигнальных ограничений на дистанцию подхода к путевой точке	GPS-FREQ	Сдвиг частот при определении По СНС. Внутренние тесты
FILTER	Установка фильтра и параметров точности определения по СНС	Clr-Mem	Очистка памяти
D/TIME	Работа с установкой времени	Clr-Decca	Очистка памяти, связанной с РНС
TIME-ALMS	Изменение даты и времени	Clr-GPS	Очистка памяти, связанной с СНС
LAST-P/B	Установка таймера	Syst-Tst	Тестирование памяти, дисплея, клавиатуры. Блокировка и звуковые сигналы
CMPS	Индикация времени последнего отключения питания. Работа с внешними устройствами	KEY-LOCK	Включение и выключение блокировки клавиатуры
LOG	Индикация компасного курса	ALERT-BLEEP	Включение и выключение звукового сигнала аварийных сообщений
NMEA	Индикация лаговой скорости	SIGNAL-BLEEP	Включение и выключение звукового сигнала. Конфигурация ПИ и внешних дополнительных устройств
PRINT	Активизация внешних портов для подключения вспомогательных устройств	Receiver	Приемоиндикатор
DUMP	Активизация подключения принтера	Display	Дисплей
CVP	Определение информации, которая должна быть распечатана на принтере	Nav-Prog	Навигационные программы
ARPA	Представление маршрутных точек на дисплее	GPS	СНС
HYP-SIGS	Ввод координат в САП. Качественные характеристики сигналов РНС и СНС	COMPASS	Активизация подключения компаса
HYP-FREQ	Качество определения по РНС "Декка"	LOG	Активизация подключения лага
GPS-SIGS	Сдвиг частот при определении по СНС (по номерам спутников)	SELECT	Установка необходимой конфигурации внешних устройств
		PRINT	Начальные установки управления печатью принтера
		CVP	Активизация отображения двойного следа пути судна
		DGPS	Активизация подключения дифференциальной СНС.

**6.5. ИНФОРМАЦИЯ НА ПУЛЬТЕ И ЭКРАНЕ ПРИЕМОИНДИКАТОРА СРНС
"ФУРУНО ФСН-70"
(спутниковая система "Тратит")**

ACQ -	Сигнал спутника Satellite signal	CRS MADE GOOD -	Средний курс между определе- ниями
ALM - Alarm (Low-High)	Тумблер звуковой сигнализа- ции и переключения громкости	Average course between the fixes	
ANT HEIGHT- Antenna height	Высота антенны над уровнем моря	CUR FUEL - Cur- rent fuel count	Текущий расход топлива
ARV - Arrival	Звуковой сигнал прибытия alarm	BRIL - Brilliance	Регулятор яркости экрана
AUTO DRIFT CORRECTION	Автоматическая коррекция сноса	DATA	Данные. Сведения.
AUX-Auxillary (L/L direct)	Вспомогательные широта, дол- гота непосредственно	DATE (D/M/Y)	Дата (число, месяц, год)
AVR FUEL - Average fuel count	Расчет расхода топлива	DATUM L/L CORR	Коррекция широты и долготы ввиду различий в геодезических данных, использованных для построения карт
CAL - Calculat- ing satellite fix	Расчет местоположения судна	DEV - Dopier deviation	Изменение частоты принимае- мых сигналов
CHECK - Check switch	Выключатель режима контроля switch	DFT - Drift; speed of current	Дрейф. Скорость течения
CLEAR – Key cancels the In the input line	Сброс цифр с набираемой строки numbers	DOP - Doppler count	Число изолиний, полученных при обсервации
COMMENT =	Комментарий к индуцируемой ячейке	DOP DATA	Доплеровские данные
COURSE PLOT DISPLAY	Индикация проложенного пути судна	DR - Dead Reckoning	Счисление
		DRIFT	Дрейф. Снос
		DRT - Dead reckoning time	Время с момента последней обсервации
		D-RUN - Distance run	Пройденное расстояние

D-RUN PRE-SET=... - Distance run preset	Отчет лага на момент ввода данных	L/L=... Memorized position LOCATIONS..	Запомненные координаты
ELV-Max elevation angle	Угловая высота спутника в момент обсервации		Номера записанных ячеек памяти, считая первой последнюю запись и последней первую запись
ERR - Error found during test	Ошибка, обнаруженная при проверке	LOG PULSE	Число импульсов лага на милю пути
ETA - Estimated time of arrival	Ожидаемое время прибытия	MES - Message synch completed	Синхронизация завершена, измеряются навигационные параметры
EVENT	Ввод команды на запоминание времени и координат события	NAVIGATION MONITOR	Включение звуковой сигнализации по путевым точкам
EVENT MEMORY	Индикация запомненных событий	NEXT	Перемещение маркера на экране на следующую строку или позицию
EV NO - Event number	Введение номера события		
EVT - Present position memorized by event key	Местоположение заложено в память клавишей EVENT	NG - No good, rejected	Неудовлетворительная, неприятая обсервация
FIX	Обсервация. Местоположение судна	NO - Satellite OFF - COURSE	Номер спутника number Предельное значение бокового смещения судна от пути в конечную точку
FIX-1 - Latest fix	Последняя обсервация	OK - Good,	Достоверная, обновленная updated обсервация
FIX-2 - Second latest	Предпоследняя обсервация	OMG - Omega	Обсервация с помощью РНС "Омега"
FUEL COUNT - Remaining count	Расчет остатка топлива	PAST	Время предпоследней достоверной обсервации past good
FUEL DATA	Данные о топливе	FIX=...Time of satellite fix	
FUTURE SAT - Future satellite display/description	Индикация расписания и параметров последующих спутников	PAST FIX DISPLAY	Индикация данных прошлых обсерваций
GC - Great-circle range and bearing	Ортодромические расстояние и пеленг	PLOT CLEAR	Стирание предыдущих линий пути
GEOID HEIGHT	Превышение поверхности геоида над уровнем опорного эллипсоида в текущей позиции	PLOT INTERVAL PRINT-...	Ввод интервала прокладки Ввод команды на печать при наличии принтера
GYRO RATIO	Число оборотов сельсин-датчика гирокомпаса на 360 градусов	R/B - Range and bearing fr. present posit to waypoint	Расстояние и пеленг от текущей точки на конечную
HOG (Auto:-) - Present heading	Текущий курс судна.(A) - авто, от гирокомпаса. (M) - ручной ввод	RL - Rhumb-line range and bearing	Локсодромические расстояние и пеленг
INIT DATA- Initial data	Начальные данные	RCV DATA - Received data	Индикация данных, принимаемых от спутника
INIT DATA INPUT	Ввод начальных данных	SATDATA=..	Данные спутника
ITR - Number of iterations	Число итераций при расчете	SCAN TIME=..	Время интегрирования
KEY LOCK	Блокировка клавиатуры	SET=... Set;	Направление течения direction of current
LAMP	Подсветка клавиатуры	SET/DFT - Set and drift	Направление и скорость течения
LAPSE - Time elapsed between the fixes	Время, прошедшее между определениями	SIGNAL^...	Относительный уровень сигнала в процентах
LAT - Latitude	Широта	SISTEM DATA	Начальные данные системы
LATEST	Время последней обсервации по спутнику	SPD (A) - Present speed	Текущая скорость (A) - автоматическая (лаговая)
FIX=...Time of latest satellite fix		SPD (M) - Present speed	Текущая скорость (M) ручной ввод
LEG - Range and bearing between TO and FROM waypoints	Расстояние и пеленг между конечной и начальной путевыми точками	(M) manual	
		SPO MADE GOOD - Average speed	Средняя скорость между определениями between the fixes

SPECIAL CODE	Выбор дополнительных режимов работы	UP - No Good, but forced updated	Неудовлетворительная, но подновленная обсервация
STORED=...	Номера ячеек, защищенных от стирания комментарием	UPDATE CRITERIA	Уровень требовательности при отборе достоверных обсерваций
TIME (GMT H:M)	Время по Гринвичу (часы, минуты)	VOYAGE PLAN	Расчет плавания по ортодромии
TOTAL R=..	Общее расстояние	WAYPOINT INPUT	Ввод координат путевых точек
TOTAL T=..	Общее время плавания (от начальной точки)	WP - Waypoint	Путевая точка
TST - Self-testing receiver	Самопроверка приемника	WP/NAV DISPLAY	Индикация данных для плавания
TTG - Time to точками SO	Время плавания между точками SO	WPN0³..	в выбранную путевую точку Номер ячейки, координаты из которой переносятся в память путевых точек

6.6. ИНФОРМАЦИЯ НА ПУЛЬТЕ И ЭКРАНЕ ПРИЕМОИНДИКАТОРА СРНС "МАГНАВОКС МХ-1102"

ANT H=	Запрос высоты антенны	LON=E	Долгота восточная
A HDG	Курс, вводимый автоматически	LON=W	Долгота западная
A SPEEO	Скорость, вводимая автоматически	LTOFFs	Запрос часового пояса
C	Сброс данных с экрана или набранного кода	M HDG	Курс, вводимый вручную
CT	Количество линий положения, полученных за время пролета спутника	M SPEED	Скорость, вводимая вручную
DAY=	Запрос даты по гринвичскому времени	MONTH=	Запрос месяца. Набирается одно- или двузначной цифрой
DIR	Направление невязки	NF	Задача расчета координат не имеет решения
DISABLE	Сигнализация не нужна	PLAT5=	Запрос широты
DIST	Величина невязки обсервации	PLON5=	Запрос долготы
ORIFT	Скорость сноса	PS/NM=	Запрос количества импульсов лага на милю; 125 для НЭЛ-2
DRT	Время с момента последней обсервации	R	Кодирует признак недостоверной обсервации
E	Ввод набранного кода и информации	RISE	Гринвичское время восхода спутника
EL	Угол места спутника в момент кульминации	SAT ACQ	Прием сигнала спутника
ENABLE	Сигнализация нужна	SAT FIX	Окончание расчета обсервации SET
GCWP=	Запрос номера путевой точки	SPEED=+	Запрос скорости (при ручном вводе скорости)
GYRO=E	Запрос поправки гироскопа	TEST	Проверка приемоиндикатора
HDGM A	Запрос, каким образом будет вводиться курс (M - вручную, A - автоматически, от гироскопа)	WP/NO=	Запрос номера путевой точки
HDG=	Запрос курса	WP CPA=	Запрос необходимости сигнализации о кратчайшем сближении с выбранной путевой точкой
HDG ST	Судно должно следовать указанным курсом	WP HST	Судно отклонилось от курса более допустимой величины
IND	Возможна ли достоверная обсервация (S - возможна)	WP HST=	Запрос о необходимости сигнализации об отклонении от курса на заданную величину
IT	Количество итераций	WP RNQ=	Запрос о необходимости сигнализации о приближении к выбранной путевой точке
LAT=N	Широта северная		
LAT=S	Широта южная		
LOCK	Блокировка клавиатуры		