

Petit lexique de navigation électronique

AIS : (Automatic Identification System) : utilise la fréquence VHF donc a une portée limitée à 25/30 milles.

ARPA (Automatic Radar Plotting Aids) : dispositif radar permettant de suivre les échos.

ASN (appel sélectif numérique) : Une VHF ASN dispose d'un canal supplémentaire (canal 70) qui permet d'envoyer ou de recevoir de façon immédiate et sélective, des messages de détresse, d'urgence, de sécurité, ainsi que des appels de routine.

AWA (Apparent Wind Angle) : angle du vent apparent.

AWS (Apparent Wind Speed) : La vitesse du vent apparent.

BRG (Bearing to destination) : Cap à suivre pour aller au prochain point de destination.

BTW (Bearing to Waypoint) : Relèvement du prochain Waypoint.

CDI (Course Deviation Indicator) : couloir de navigation virtuel servant de repère au déplacement du bateau et permet d'éviter les écarts de route.

CMG (Course made good) : cap suivi depuis le départ.

COG (Course Over Ground) : cap suivi sur le fond.

CPA (Closest Point of Approach) : Le CPA est la distance la plus courte entre les routes de deux navires ou deux points ciblés.

CTS (Course To Steer) : Cap optimum à suivre pour rejoindre la route initialement prévue.

DPT (Depth) : Profondeur.

DST (Distance) : Distance par rapport au point de destination

DUAL (Dual frequency) : Double fréquence. Sur une VHF, on utilise souvent le terme Dual Watch qui signifie "double veille". Cette fonction permet de communiquer sur un canal tout en assurant une veille automatique sur le canal 16.

DTW (Distance to Waypoint) : Distance jusqu'au prochain waypoints.

ETA (Expected Time of Arrival) : Heure estimée d'arrivée au point de destination.

ETE (Temps estimé pour arriver à destination). Temps estimé nécessaire pour atteindre le prochain point de passage choisi.

GOTO : La fonction GOTO permet d'activer la navigation vers un point de la carte, ou permet d'activer une route.

HDG (Heading) : Orientation du mobile, sans rapport avec son déplacement (cap du bateau)

Layline : Lignes fictives calculées (faisant un angle entre elles de 60 à 80 degrés) qui permettent de déterminer le lieu des changements de bord lorsqu'un navire louvoie vers un Waypoint.

MOB (Man Over Board) : Homme à la mer.

POS : Position.

SPEEDO : Cette valeur correspond la vitesse surface du navire.

SOG (Speed Over Ground) : Vitesse sur le fond : la vitesse du bateau sur le fond n'est pas nécessairement équivalente à la vitesse du bateau par rapport à la surface de l'eau ni à la vitesse d'approche au point de destination.

SST : Température d'eau.

STA : Direction du courant.

STR (Steering) : Différence entre le COG(cap vrai)et le CTS (cap optimum à suivre pour rejoindre la route initialement prévue)

STW (Speed True Water) : vitesse surface.

TCPA (Time to closest Point of Approach) : Temps pour atteindre le Point le Plus proche

TTA : Temps pour atteindre l'arrivée.

TTL AVG SPEED (Total Average Speed):Vitesse moyenne.

Tot TTG (Total Time To Go) : Estimation de la totalité du temps pour que le navire parcourt la distance entre le Waypoint de départ et le Waypoint d'arrivée.

TTG (Time To Go) : Temps estimé pour que le bateau atteigne le Waypoint, en supposant qu'il n'y a aucun changement concernant la vitesse et le cap du bateau.

TWA (True Wind Angle): Angle vent réel.

TWD (True Wind Direction) : Direction du Vent vrai

TWS (True Wind Speed) : vitesse vent réel.

VMG (Velocity Made Good) : Vitesse d'approche au point situé dans l'axe du vent.

VMC (Velocity Made of Course) : Vitesse de progression sur la route.

VRM (Variable Range Marker) : Marque ou cercle de distance électronique qui peut être placé au-dessus de n'importe quelle cible sur l'écran radar. Permet de mesurer la distance entre votre bateau et une cible représentée par son écho.

WPT (Waypoint): Point de passage référencé

XTE (Cross Track Error): Écart de route soit distance séparant le bateau du point de la route le plus proche.