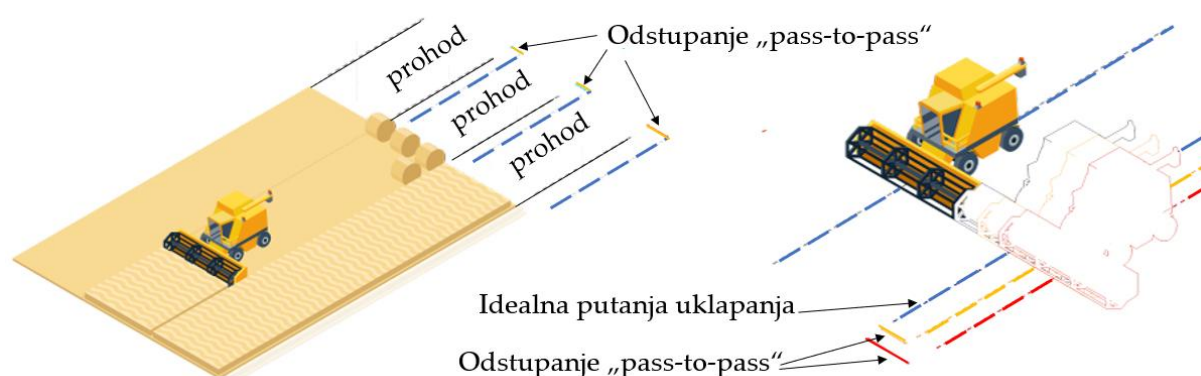
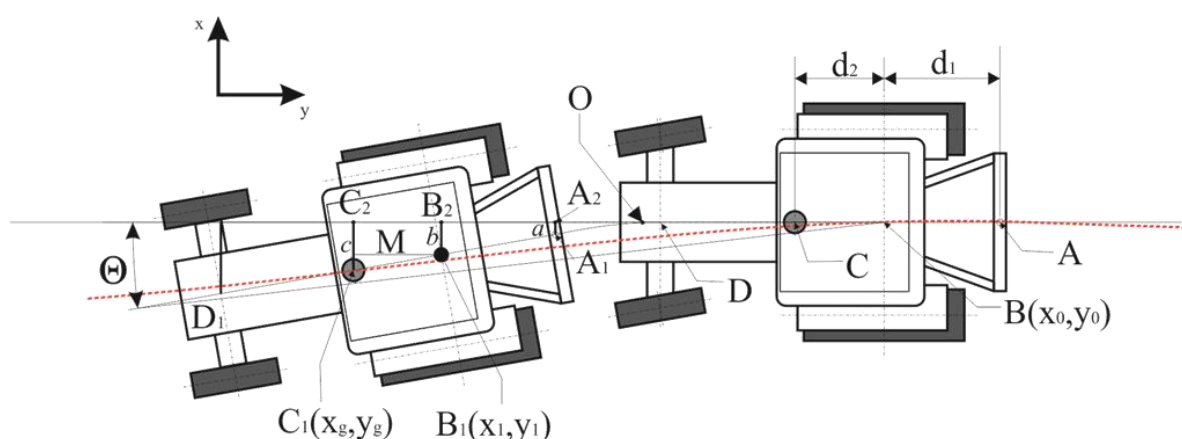




Slika 2.8. Greška nastala u navođenju mašina kao posledica pass-to-pass greške

Autori [Kostić et al. \(2015a\)](#) sproveli su teoretsku analizu uticaja koncepcije traktora (standardni/zglobni) i konfiguracije (geometrijski parametri) na grešku pri GPS navigaciji. U obzir su uzeli da se radi o DGPS prijemniku. U teoretskom razmatranju definisali su matematički model koji opisuje funkciju promene odstupanja priključne tačke (veze sa mašinom), u zavisnosti od položaja GPS



Slika 2.9. Šematski prikaz pomerivosti traktora od idealne putanje vođenja ([Kostić et al., 2015a](#)) prijemnika i karakterističnih dimenzija traktora (slika 2.9).

Na osnovu izvedenih modela, zaključeno je da je koncepcija zglobnih traktora povoljnija sa aspekta GPS navođenja pri ručnoj korekciji jer je kabina postavljena na središtu između dva pogonska mosta, tj. pomerena unapred u odnosu na standardne koncepcije traktora, što je zapravo osnovni razlog te prednosti. Jednom rečju, što je više GPS antena udaljena od tačke kačenja priključne mašine, to se odstupanje od idealne linije manje „prenosi“ na priključnu mašinu.