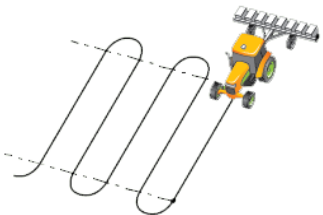




Slika 2.18. Princip markiranja prohoda sa penom

U uslovima R. Srbije dominantno se primenjuju pravolinijske linije vođenja. U tom smislu, korisnicima GPS navigacionih sistema na raspolaganju je više opcija kretanja po polju (tabela 2.5). Prilikom kretanja po parceli, prijemnik memoriše prethodne pozicije u internu memoriju kao zapis o pokrivenosti. Pri tome se beleže dodatni parametri kao što su radna brzina, vreme provedeno na polju i druge informacije koje unosi sam korisnik pri otvaranju nove sesije.

Tabela 2.5. Oblik putanje traktorskog agregata u zavisnosti od izabranog načina GPS navođenja

Oblik linije vođenja	Opis i primena
A-B 	Najčešće korišćen šablon. Korisnik prvim prohodom određuje pravac dodavanjem tačaka A i B. Obično su to tačke na krajevima parcele. Pravac A-B je referentni u odnosu na koji se daju linije vođenja u narednim prohodima.
A+ 	Koristi se u slučaju kada se želi koristiti prethodno definisana linija vođenja (A-B). U tom slučaju dodaje se samo početna tačka (A) u odnosu na koju sistem pomera linije vođenja za širinu radnog zahvata mašine.