

Geopozicioniranje u poljoprivredi

fizičko-mehaničkih svojstava zemljišta, u sadejstvu sa radnim telima, teži da pomeri mašinu prema rastresitijim zonama koje su nepravilno površinski raspoređene na polju.



Slika 2.23. Prikaz vođenja agregata na nagnutom terenu

Zarad postizanja najvišeg nivoa tačnosti vođenja celokupnog traktorskog sistema razvijena je posebna opcija korigovanja pravca kretanja priključne mašine. Ovaj dodatni uređaj je sačinjen od mehaničke ramske konstrukcije sa elementima za vođenje (slika 2.24a). Korigovanje pravca najčešće se obavlja pomoću zakretnih točkova ili diskosnih crtala kojima upravlja mehaničko-hidraulični sistem. Sistem poseduje dodatni GPS prijemnik koji se postavlja na ram priključne mašine. Time je omogućeno praćenje trenutne pozicije priključne mašine i merenje odstupanja, što je osnova za korigovanje pravca mašine u realnom vremenu. Postoji i drugi koncept (slika 2.24b) kod kojeg se koristi mehanički ram sa hidrauličkim aktuatorima koji predstavlja posrednu vezu između traktora i priključne mašine. Ram ima mogućnost promene geometrije, tj. kontrolisanog poprečnog pomeranja priključnih tačaka u odnosu na traktor, kako bi se iskorigovala pozicija priključne mašine.