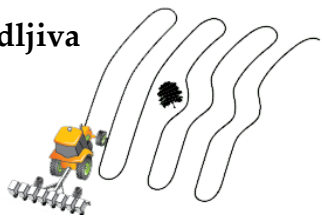
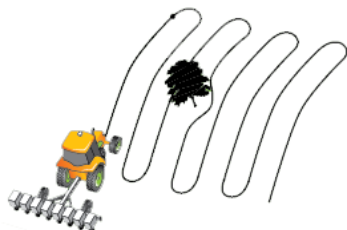


Prilagodljiva



Navođenje se obavlja na osnovu putanje prethodnog prohoda. Ta putanja se uvek malo ili više razlikuje od oblika početne putanje. Najčešće se koristi ukoliko postoje objekti na polju koje treba zaobići.

Identična



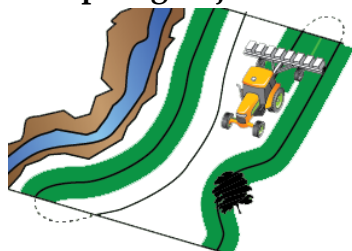
Koristi se kada su granice parcele blago zakrivljene. Navođenje se obavlja u odnosu na putanju prvog prohoda između referentnih tačaka A i B. U ovom slučaju, sistem beleži sve lokacije prijemnika između tačaka A i B na osnovu kojih formira krivu referentnu liniju. Ona se koristi za preslikavanje identične putanje levo/desno pomerene za širinu zahvata.

Centar-pivot



Koristi se za vođenje na poljima gde se primenjuje navodnjavanje sistemima centar-pivot. Linija vođenja je kriva u obliku savršene kružnice. Korisnik definiše početnu i krajnju tačku (A i B).

Dvostrano prilagodljiva



Ovaj šablon se koristi ukoliko je oblik polja sa izraženim zakrivljenjima sa više strana. U tom slučaju se koriste dve referentne linije zasebno za svaku stranu polja. Za vođenje se koristi ona linija koja je bliža prijemniku.

2.11 GNSS NAVIGACIONI SISTEMI

Vođenje mobilnih sistema u poljoprivredi primenom *GPS* pozicioniranja se može obaviti na dva načina:

- poluautomatskim vizuelnim prikazom (*LED* traka i na monitoru) trenutne udaljenosti (orijentacije) od idealne linije vođenja uz ručnu korekciju pravca kretanja i
- automatskim vizuelnim prikazom na monitoru sa automatskom korekcijom pravca kretanja.

Navođenje sa *LED* trakom predstavlja najekonomičnije rešenje *GPS* uređaja za navigaciju. Sastoji se od antene (L1 ili L1/L5) i kontrolne jedinice sa *LED* trakom. Horizontalno postavljena *LED* traka ima jedan red lampica kojima se u realnom vremenu prikazuje relativni položaj linije vođenja u odnosu na prijemnik. Sistem koristi *DGPS*, gde je, prema navodima autora [Bombien \(2005\)](#), prosečno odstupanje u