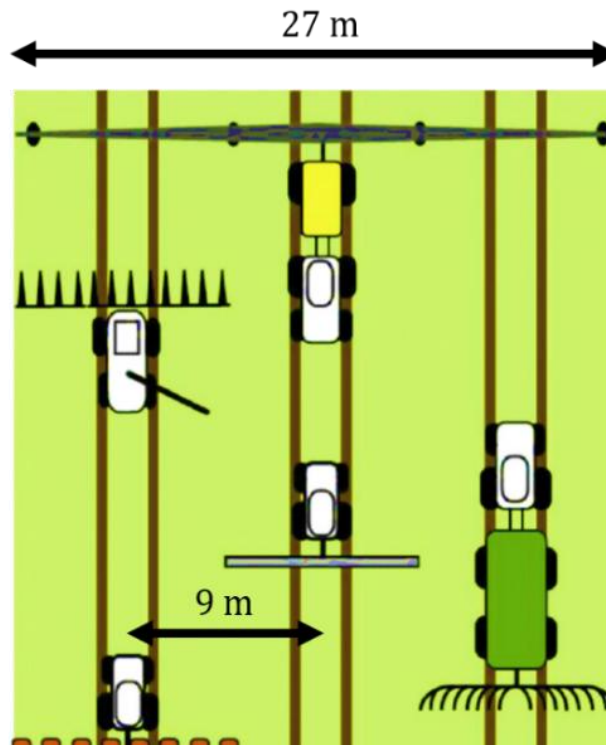




Slika 2.17. Šematski prikaz položaja gazećih trasa (stalnih tragova) u odnosu na zahvate radnih mašina

Drugi jeste kontinuirano vođenje na definisanom odstojanju od prethodnog prohoda, što nije jednostavno ako se uzme u obzir da savremene mašine za primenu pesticida ili mineralnog đubriva mogu dostići zahvate preko 20 m. U uslovima savremene poljoprivredne prakse poznata je tehnika postavljanja stalnih tragova (slika 2.17) kojim se donekle pojednostavljuje vođenje u usevima gustog sklopa. Mana ove tehnike je potreba za obnavljanjem stalnih tragova na početku nove sezone i to što zahvati radnog oruđa moraju biti usklađeni. U slučaju da ne postoji mogućnost postavljanja stalnih tragova, najčešće se koristi tehnika markiranja penom (slika 2.18) ili diskosnim crtalima traga. Sa ukidanjem selektivne dostupnosti GPS signala 2000. godine, primenom tehnike georeferenciranja i računara, konačno je bilo moguće navoditi poljoprivredne mašine po virtuelnim putanjama koje su usklađene prema obliku parcele i širini zahvata mašine. Ova tehnika je prihvatljiva u slučaju kada se koristi DGPS signal i prijemnik koji prima osnovni L1 signal i fazno modulisan signal L5. Princip navigacije pomoću GPS se bazira na georeferenciranju putanje koju definiše sam korisnik, a na osnovu nje računarska jedinica generiše virtuelne putanje za buduće prohode i preračunava odstupanje trenutne pozicije prijemnika od prve najbliže. Referentna putanja se postavlja na samom početku, tj. pri prvom prohodu. Putanje po kojima GPS navodi mobilni agregat mogu biti identične/ponavljajuće ili prilagodljive prethodnom prohodu.