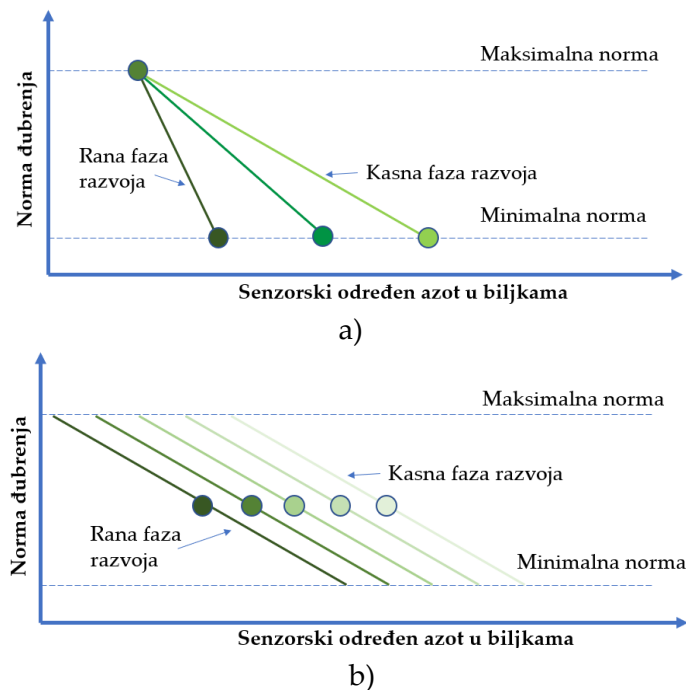


čini ovaj posao veoma delikatnim. Regulacija norme od minimuma do maksimuma u realnom vremenu i prostoru nije tehnički problem u 21. veku, ali bitnoje kako će se raspon između normi đubrenja odnositi prema očitavanju sa senzora. Trenutno se koriste linearni modeli zavisnosti koji su relativno zadovoljavajući, ali se određenim postupcima mogu dobiti bolji rezultati. Modeli zavisnosti koje koriste kontroleri imaju karakterističan nagib. Slika 3.4a prikazuje kalibracionu krivu gde korisnicedefinišu dve tačke. Te dve tačke su očitavanje sa dela parcele gde je usev najbolje razvijen i sa onog dela gde je u najlošijem stanju. Ovim je omogućeno da korisnik fino podešava u kom rasponu detektovanja će sistem prilagođavati normu saglasno algoritamskim kriterijumima (nagib krive). Jednostavnija kalibracija sistema je ona pri kojoj korisnik definiše jednu tačku, a nagib je konstantan bez obzira na vegetativnu fazu (slika 3.4b). Korisnik definiše srednju vrednost na osnovu brze detekcije optičkim proksimalnim senzorom krećući se kroz njivu po karakterističnim delovima. Danas ovaj koncept dominira bez obzira na kulturu koja se prihranjuje zbog jednostavnosti.



Slika 3.4. Modeli linearne promene norme đubrenja koji se koriste na kontrolerima rasipača za prostorno promenljivu aplikaciju gde je očitavanje sa senzora ulazna promenljiva, a algoritamski se generiše komanda u realnom vremenu. Nagibe modela uslovljava granica maksimalne i minimalne norme koje definiše korisnik, odnosno raspon očitavanja sa senzora. Grafikon a) predstavlja kalibracione krive kontrolera sa promenljivim nagibom i b) su kalibracione krive sa stalnim nagibom (Thiessen, 2001; Thiessen, 2002)

Drugo pitanje prilikom definisanja parametara sistema za promenljivu aplikaciju je kakva će biti reakcija na dodate količine azota. Najbolji način za to je postavljanje referentne trake sa početnim unosom azota u maksimalnim dozama u toku setve (*N-rich strip*). Poznavanjem količine azota koji je dodat u toku setve na referentnoj parceli, kao i vrednosti senzora sa referentne površine i delova gde nije đubreno,