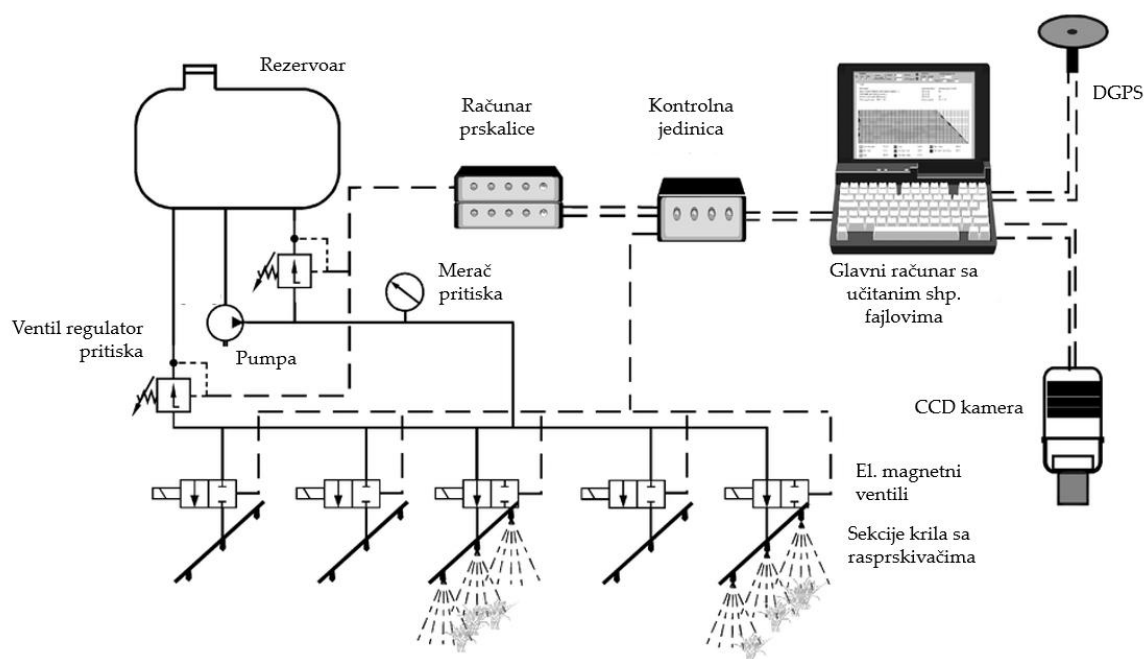


varira u zavisnosti od korovske vrste. Stoga precizna aplikacija herbicida ima dva cilja, i to:

- prilagođavanje norme prskanja prostornoj raspodeli korova i
- prilagođavanje formulacije aktivne materije prema korovskim vrstama.

Postoji više koncepata koji su razvijani na pomenutu temu. Na slici 1.5 prikazana je šema kontrole prskalice na bazi predefinisanih mapa. Savremene prskalice imaju mogućnost elektronski kontrolisanog isključivanja pojedinih sekcija ili pak pojedinih rasprskivača. Generisanje komande uključenja i isključena sekcije povezano je sa kontrolnom petljom u kojoj su spregnuti kontroler kao centralna jedinica, davači i primači signala (senzori i aktuatori) kao periferije (slika 1.6). Regulacija procesa prskanja je relativno jednostavniji zadatak u odnosu na regulaciju norme đubrenja čvrstim đubrivima, jer je radna materija homogena, nestišljiva tečnost. Kontroler najčešće ima mogućnost rada u režimu kontrole protoka ili pritiska. Poljoprivrednici rado koriste režim kontrole norme, odnosno protoka, koji im omogućava održanje zadate norme bez obzira na stanje ostalih radnih parametara, pre svega radne brzine.



Slika 1.6. Šematski prikaz prskalice za prostorno promenljivu aplikaciju u skladu sa preporukama upisanim u vidu geoprostornih mapa

Postoji nekoliko tipova sistema kontrole na prskalicama kojima se može realizovati selektivna aplikacija pesticida, i to:

- kontrola protoka tečne smeše (voda+pesticid),
- kontrola ubrizgavanja pesticida u vod pod pritiskom (podeljeni rezervoari) i
- modulirano upravljanje rasprskivačima.