

reflektovana ili propuštena svetlost (u zavisnosti od tipa senzora) analizira, a dobijeni podaci su povezani sa sadržajem određenog kvalitativnog jedinjenja.

Uređaji koji rade na principu merenja propuštene NIR svetlosti moraju raditi sa stacionarnim uzorkom koji se „hvata“ u određenim vremenskim intervalima. Kod senzora koji detektuju reflektujuću NIR svetlost, merenje se obavlja kontinualno u vremenu.

## 1.5 OBRADA PODATAKA SA MONITORA PRINOSA

Podaci sa monitora prinosa predstavljaju skup numeričkih vrednosti koje imaju različitu informacionu važnost (slika 1.8). U zavisnosti od uređaja, jedan zapis može sadržati niz podataka sa različitih senzora sa kombajna koji mogu biti od koristi za naknadnu analizu. Osim parametara prinosa, zapis može sadržati i eksploatacione parametre radne mašine.

G-3 - Kukuruz 2016															
FID	Shape	Field	Dataset	Produ	Obj	Distance_m	Track_d	Elevation_	Time	Swth_Width	Diff_Statu	Crop_Flw_M	Moistur	Yld_Mass_W	
0	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	1	0.613	144.3	113.533	9/26/2016	5.6	Yes	1.8868	21	1.5268	
1	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	2	0.775	144.8	113.524	9/26/2016	5.6	Yes	6.6138	21	4.2331	
2	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	3	0.864	145	113.515	9/26/2016	5.6	Yes	10.4244	21	5.9848	
3	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	4	0.748	145.1	113.509	9/26/2016	5.6	Yes	14.2805	21	9.47	
4	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	5	0.613	145.1	113.52	9/26/2016	5.6	Yes	14.1639	21	11.4613	
5	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	6	0.64	144.6	113.522	9/26/2016	5.6	Yes	19.0323	21	14.751	
6	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	7	0.722	143.8	113.509	9/26/2016	5.6	Yes	20.3587	21	13.9869	
7	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	8	0.971	143.4	113.513	9/26/2016	5.6	Yes	27.4998	21	14.0482	
8	Point	G-3	#16/09/26-12:57:3	CORN	9	1.274	142.5	113.512	9/26/2016	5.6	Yes	29.8928	21	11.6388	

Slika 1.8. Podaci monitora sa prinosa

Sirovi podaci o prinosu, bez obzira na to koliko je kalibracija senzora na kombajnu dobro izvedena, relativnosu upotrebljivi i moraju se podvrgnuti određenim manipulativnim operacijama kako bi se iz njih izvukli reprezentativni podaci. O čemu se zapravo radi? Svi podaci snimljeni na parceli imaju u sebi određen udeo pogreške koji može biti manji (zanemarljiv) ili veliki (mora se eliminisati).

Te greške uključuju sledeće:

- odstupanje od definisane širine zahvata,
- snimanje prinosa u praznom hodu,
- pogrešno podešen vremenski zaostatak detekcije i
- merenje pri naglim promenama brzine.

Osnovni pokazatelj kvaliteta podataka, odnosno dobijene mape prinosa na osnovu podataka o prinosu je raspon vrednosti za definisane intervale. Ukoliko su u paleti date vrednosti koje su izvan „realnih“, to je siguran znak da mapa nije dovoljno pouzdana (slika 1.9). Kada se radi na poljima nepravilnog oblika, ali i na onim sa pravilnim, često se dešava da završni prohod bude značajno manjeg zahvata od definisanog širinom hedera. Tada nastaju mala očitavanja, odnosno ekstremno niske vrednosti prinosa koje ne odgovaraju stvarnom stanju. Ovi podaci se lako lociraju na