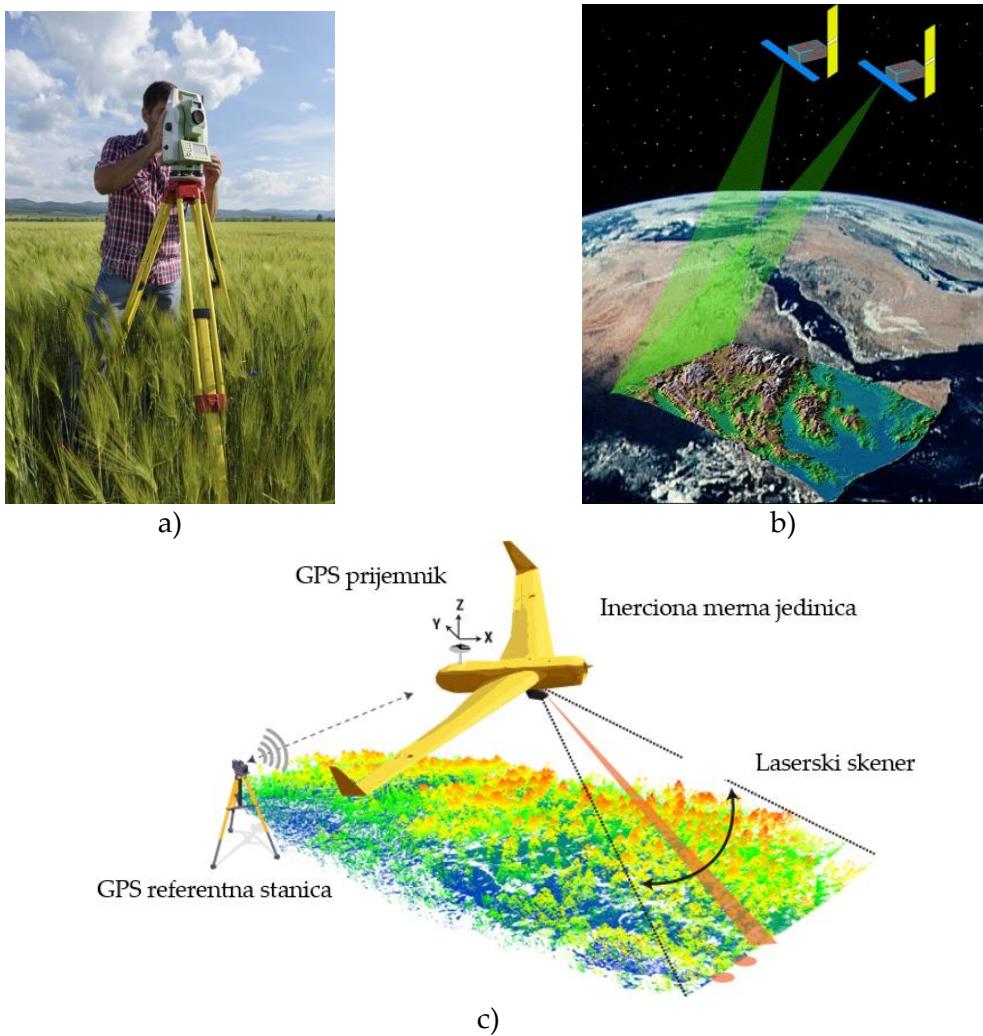


karakterišunjihova amplituda i faza ([Sušić et al., 2014](#)). Ova tehnika ima mogućnost detektovanja milimetarskih promena.

- Inerciono georeferenciranje (*Dead reckoning*) – proces je izračunavanja trenutnog položaja na osnovu prethodno utvrđenog i podataka o ubrzaju i kursu tokom proteklog vremena.
- RTK-GPS – korišćenjem globalnog navigacionog sistema uz RTK korekciju.
- Lasersko merenje (*LiDAR–light imaging, detection, and ranging*) – metoda je kojom se meri udaljenost od primopredajnika do cilja korišćenjem laserske svetlosti i merenjem komponenata reflektovane svetlosti senzorom (slika 1.2c). Razlike u vremenu povratka reflektovane laserske svetlosti i talasnim dužinama se koriste za pravljenje digitalnih 3-D modela. Naziv lidar, koji se sada koristi kao akronim otkrivanja i rangiranja svetlosti ([Ring, 1963](#)).



Slika 1.2. Prikaz različitih tehniki premera reljefnih struktura: a) optički teodolit, b) satelitski radar i c) laserski

Sve prethodno navedene tehnike se mogu upotrebiti za prikupljanje podataka od kojih se naknadno mogu proizvesti digitalni modeli elevacije ili u literaturi poznato kao DEM. U poljoprivrednoj praksi se najviše koristi tehnika GPS sa RTK diferencijalnom korekcijom, jer daje dovoljnu tačnost podataka koji se mogu