

САДРЖАЈ

1. УВОД.....	6
2. ХРОНОЛОГИЈА РАЗВОЈА И МОДЕРНИЗАЦИЈЕ ГПС-А.....	7
3. АРХИТЕКТУРА И СТРУКТУРА ПРИНЦИПА РАДА И ПРИМЈЕНЕ ГПС СИСТЕМА ЗА ПРАЋЕЊЕ ВОЗИЛА.....	8
3.1 Глобални позициони систем	8
3.1.1 Свемирски сегмент.....	9
3.1.2 Контролни сегмент.....	10
3.1.3 Кориснички сегмент.....	10
3.2 Технологија ГПС пријемника	12
3.3 Принцип рада ДПГС –а.....	12
3.4 СБАС (МСАС), ВААС и ЕГНОС.....	13
3.5 Принцип рада и примјена ГПС-а	15
3.5.1 Примјена ГПС-а.....	19
3.5.2 Опис сателитских сигнала.....	20
3.6 Архитектура система за праћење возила	22
3.6.1 DATA LOGGER- логери података.....	22
3.6.2 DATA PUSHER- пошљаоци података.....	22
3.6.3 DATA PULLERS-увлачење података.....	23
3.7 Структура система за праћење возила.....	24
3.7.1 Хардвер.....	24
3.7.2 Софтвер	26
4. ТАЧНОСТ ГПС СИСТЕМА.....	28
5.1 Грешке при мјерењу.....	28
5.2. Изворна грешка	28
5.3 Начин исказивања тачности положаја.....	32
5. МОГУЋНОСТ И КОРИСНОСТ ГНСС СИСТЕМА.....	34
5.1 Које користи ГНСС систем за праћење возила	35
5.1.1 Праћење потрошње горива.....	37
5.1.2 Навигација.....	38
5.1.3 Комуникација.....	39
6. ГЛОБАЛНИ ПОЗИЦИОНИ СИСТЕМИ.....	40
6.1 Тракер локатор.....	40

6.2	Глобтоур систем	42
6.2.1	Праћење возила.....	42
6.2.2	Праћење особа	44
6.3	Систем Орис 11.....	45
6.4	Орис 11Д	46
6.5	Орис 13Д	46
6.6	Имплементација ГНСС система за праћење у Кини.....	47
7.	ЗАКЉУЧАК.....	49
	ЛИТЕРАТУРА.....	50
	ПОПИС СЛИКА.....	50