



D

Detecció pròxima

En anglès, *Proximal sensing*.

La **detecció pròxima o propera** consisteix utilitzar sensors per a obtenir mesures amb contacte amb l'objectiu, ja sigui el cultiu, el sòl o algun altre element. Tanmateix, en **Agricultura de Precisió** hi ha la convenció que si un sensor o la plataforma on està embarcat està en contacte amb el terra es considera **detecció pròxima o propera** mentre que si el sensor o plataforma no està en contacte amb el terra es considera **detecció remota**.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [/sites/Grap/ca/repositori/]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Detecció sobre la marxa

En anglès, *On-the-go sensing*.

La **detecció sobre la marxa** és la capacitat d'un sistema de sensors embarcat en una plataforma o vehicle mòbil d'anar enregistrant i georeferenciant les lectures dels sensors sense necessitat d'aturar-se.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [/sites/Grap/ca/repositori/]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

DGPS

DGPS és la sigla anglesa per a referir-se al concepte *Differential Global Positioning System* i indica que un receptor o unes coordenades s'han obtingut mitjançant correcció diferencial. La correcció diferencial és la correcció aconseguida a partir d'un o més receptors addicionals situats de forma estàtica en coordenades conegudes. Aquest o aquests receptors s'anomenen **bases**. El fet d'estar fixos i de conèixer les seves coordenades reals permet conèixer l'error absolut d'aquests receptors. Si el receptor mòbil, anomenat **Rover**, del qual volem conèixer la seva posició, és prou a prop d'un d'aquests receptors estàtics o és dins la zona d'influència d'una xarxa de correcció diferencial podria aplicar una correcció tal que cancel·lés l'error comès pel o pels receptors situats en coordenades conegudes. L'exactitud de les coordenades obtingudes serà més o menys alta segons la distància entre el Rover i la o les bases.



Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [/sites/Grap/ca/repositori/]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

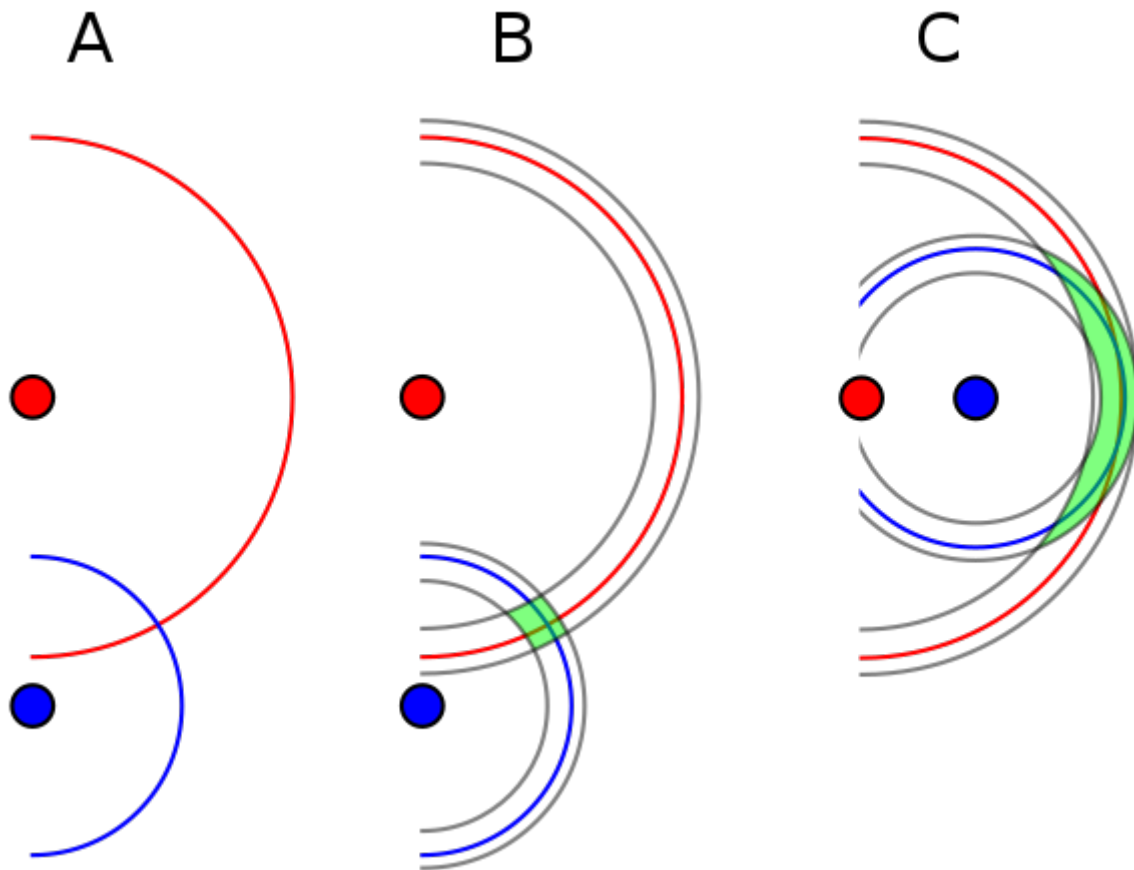
Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

DOP

DOP és la sigla anglesa utilitzada per a referir-se al concepte *Dilution Of Precision*, en català, **disminució de la precisió o exactitud**. Aquest concepte té en compte la posició relativa dels diferents satèl·lits utilitzats per a determinar les coordenades d'un receptor SSNG per trilateració, normalment 4. Com més junts estan els satèl·lits entre ells, la intersecció de la zona on es troba el receptor és més gran i, per tant, les coordenades obtingudes tenen menys exactituds que quan els satèl·lits estan més allunyats entre ells. Aquest paràmetre és adimensional i es calcula a partir de les posicions de cadascun dels satèl·lits disponibles al receptor. La **DOP** la determina el propi receptor donat que, a partir de l'Almanac de cada SSNG, coneix la posició de cadascun dels satèl·lits disponibles. Valors petits de **DOP** indiquen coordenades més exactes que valors elevats, d'acord amb la següent taula:

DOP	Exactitud coordenades
< 1	Ideal
1 - 2	Excel·lent
2 - 5	Bona
5 -10	Moderada
10 - 20	Baixa
> 20	Pobra

A la figura es mostren 2 satèl·lits (punts blau i vermell) i les línies o bandes sobre les que es pot trobar el receptor. El cas A mostra el cas ideal, en que les distàncies entre receptor i satèl·lit es determinen exactament, sense cap error. Així, un receptor que estigui a una determinada distància del satèl·lit vermell podria trobar-se a qualsevol punt sobre l'arc de circumferència vermell i, alhora, en qualsevol punt de l'arc de circumferència blau. Tanmateix, com que el receptor ha de complir les dos condicions, només podrà estar situat a la intersecció dels dos arcs. Els casos B i C representen el món real, on la determinació de les distàncies entre el receptor i els satèl·lits està sotmesa a errors. La incertesa es representa amb arcs de circumferència grisos i el receptor podria trobar-se en qualsevol punt de la franja continguda entre ambdós. Per tal de complir les dos condicions, el receptor ha d'estar situat a la intersecció de les dos franges que, a diferència del cas ideal, ja no és un punt sinó una zona amb una certa superfície. En el cas B, en que els satèl·lits estan més separats que en cas C, s'observa que per una qüestió geomètrica, la superfície d'intersecció és menor que en el cas C.



Autoria: Xoneca - Own work, CC0, <https://commons.wikimedia.org/w/index.php?curid=26640401> [
<https://commons.wikimedia.org/w/index.php?curid=26640401>]

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [/sites/Grap/ca/repositori/]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Dosi de zona de maneig

En anglès, *Management zone rate*.

La **Dosi de zona de maneig** és la dosi que li correspon a una determinada zona de maneig pel fet de correspondre a una determinada classe de maneig.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [/sites/Grap/ca/repositori/]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Dosi o dosificació uniforme

En anglès, *uniform rate o blanket rate o unique rate*.

L'aplicació d'una **dosi uniforme** d'un determinat recurs (reg, fertilitzant, sembra, producte fitosanitari, etc.) consisteix en aplicar exactament la mateixa del recurs a tot arreu del camp.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [[/sites/Grap/ca/repositori/](https://sites/grap/ca/repositori/)]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Dosi o dosificació variable

En anglès, *Variable rate*.

L'aplicació d'una **dosi variable** d'un determinat recurs (reg, fertilitzant, sembra, producte fitosanitari, etc.) consisteix en aplicar dosis diferents a diferents llocs o zones del camp com a conseqüència de l'aplicació d'una estratègia d'**Agricultura de Precisió**.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [[/sites/Grap/ca/repositori/](https://sites/grap/ca/repositori/)]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

DSS - DECISION SUPPORT SYSTEM

En català, **Sistema d'Ajuda a la Decisió (SAD)**.

Un Sistema d'Ajuda a la Decisió és un programa informàtic o un algoritme o una aplicació que fa una recomanació de maneig agronòmic o de tipus econòmic a partir de les dades introduïdes per l'usuari. Aquesta



recomanació pot ser des d'una dosi d'un determinat recurs agrícola a un moment òptim per a realitzar una operació, entre moltes altres possibilitats. Aquest sistema acostumen a ser el resultat de models agroeconòmics desenvolupats en investigacions i que permeten als usuaris prendre decisions basades en resultats empírics i/o simulacions fruites de recerques prèvies.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [/sites/Grap/ca/repositori/]
Grup de Recerca en AgròTICa i Agricultura de Precisió - GRAP
Universitat de Lleida / Agrotecnio-CERCA Center*



[<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]

Aquesta obra està sota una llicència de Creative Commons Reconeixement-NoComercial-CompartirIgual 4.0 Internacional (CC BY-NC-SA 4.0) [<https://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/3.0/es/deed.ca>]