



R

Raster map

En català, **Mapa ràster**.

Un **Mapa ràster** o **Capa Ràster** és una forma de representació de la informació geogràfica en la qual l'espai geogràfic es divideix en una matriu de cel·les (o píxels) organitzades en files i columnes (o una quadrícula). Cadascuna d'aquestes cel·les conté un valor que representa el valor d'una variable territorial per aquell espai, com per exemple l'elevació, el grau del pendent, la temperatura, o altres variables per a les quals es pot mesurar un valor per a cada punt de l'espai. Les capes ràsters s'enmagatzemen amb el mateix tipus de format que les fotografies digitals, imatges de satèl·lit, imatges digitals o fins i tot mapes escanejats.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [/sites/Grp/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>]

Real-time Precision Agriculture

En català, **Agricultura de Precisió en temps real**.

L'**Agricultura de Precisió en temps real**, és una manera de dur a terme algunes de les operacions de l'**Agricultura de Precisió**. Tècnicament, per a dur a terme aquesta pràctica no és necessari disposar d'un receptor SSNG. Tanmateix, és recomanable disposar-ne per tal de georeferenciar els paràmetres de treball per tal d'obtenir un **mapa d'aplicació** a posteriori.

*Repositori Digital d'Agricultura de Precisió - www.grap.udl.cat/ca/repositori [/sites/Grp/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>]

Remote sensing

En català, **Teledetecció**.



Ciència i tecnologies emprades per a observar i mesurar la resposta dels cultius o altres elements quan s'exposen a radiacions electromagnètiques diverses mitjançant tècniques radiomètriques. Habitualment, en Agricultura de Precisió, les radiacions mesurades solen estar en la regió visible, en la dels infrarojos i en altres regions de l'espectre electromagnètic.

*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>]

RTK (Real-Time Kinematics)

RTK és la sigla anglesa emprada per a referir-se a *Real-Time Kinematics*, un sistema terrestre (GBAS) per a millorar l'exactitud de les coordenades obtingudes amb un receptor. De fet, la correcció **RTK** és la més precisa i exacta de les que es poden obtenir en Agricultura de Precisió. Originalment, el sistema consisteix en un receptor GNSS mòbil, anomenat **Rover**, que realitza la trilateració aplicant un missatge de correcció generat per un segon receptor estàtic, anomenat **Base**, situat prop seu en un punt de coordenades conegudes (< 40 km). La base també calcula les seves coordenades per trilateració i les compara amb les coordenades reals conegudes. És per això que pot determinar l'error comès en l'estimació de les distàncies als diferents satèl·lits (anomenades pseudo-distàncies) i generar un missatge per a corregir-lo. Aquest missatge de correcció s'envia al Rover mitjançant un enllaç de ràdio. En aquest cas, l'usuari és propietari dels dos receptors (Rover i Base) i del sistema de comunicacions. I com més a prop del Rover pugui estacionar la Base, més exactes seran les coordenades obtingudes.

Alternativament, la base es pot substituir per una xarxa de bases situades en un territori ampli i l'enllaç via ràdio per a rebre els missatges de correcció es pot substituir per una connexió de dades a internet (GPRS). En aquest cas la base pot ser que estigui més allunyada del Rover i la correcció generada acostuma a tenir en compte les bases més properes. En aquest cas, l'usuari només ha d'adquirir un sol receptor i un mòdem GPRS per tal de rebre les correccions. El servei de correcció pot ser privat o públic. [A Catalunya, l'Institut Cartogràfic i Geològic de Catalunya ofereix aquest servei sense cost d'utilització a través de la seva xarxa CatNet.](https://catnet-ip.icgc.cat/spgic/ca/) [<https://catnet-ip.icgc.cat/spgic/ca/>]

*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>]

