

1	Anschlussfahren erleichtern – Überlappungen vermeiden . . .	5
2	Die Bausteine der Parallelfahrssysteme	7
3	GNSS und Korrekturdienste	10
3.1	Funktion von GPS.	10
3.2	GPS-Genauigkeitenmaße	11
3.3	GPS-Signalfehler.	12
3.4	RTK-GPS – eine spezielle Art des DGPS	13
3.5	RTK-Korrekturnetzwerke	15
3.6	Verbesserung der Positionsbestimmung durch hochgenaue Fehlerkorrekturen	16
4	Funktionsweise und Bedienung der Parallelfahrssysteme . . .	16
4.1	Lenkhilfen	16
4.2	Lenkassistenten	18
4.3	Lenkautomaten	19
4.4	Fahrmodus	20
5	Umgebungsbedingte Störungen	22
6	Spurführungssysteme – Lenkautomaten ohne GPS	25
7	Systeme am Markt	27
7.1	Parallelfahrssysteme und Spurführungssysteme	27
7.2	Korrekturdienste	28
8	Kosten und Nutzen von Parallelfahrssystemen	31
8.1	Vorgehensweise.	31
8.2	Annahmen zu den Modellbetrieben.	32
8.3	Kosteneinsparungen durch die Parallelfahrssysteme	35
8.4	Wann decken die Einsparungen die zusätzlichen Kosten?	37
8.5	Fazit aus den Beispielrechnungen	40
8.6	Einsparpotenziale GPS-gestützter Teilbreitenschaltungen	41
8.7	Zusatznutzen der Parallelfahrssysteme	42

9	Berichte aus der Praxis.	43
9.1	Parallelfahrssysteme gemeinschaftlich nutzen	43
9.2	Parallelfahren und mehr mit dem Personal Digital Assistant (PDA)	45
9.3	Spurführungssysteme im Gemüsebaubetrieb	46
10	Ausblick.	47
11	Anbieter und Hersteller von Parallelfahrssystemen und Korrektursignalen	48
	Literatur	49
	 KTBL-Veröffentlichungen	 50
	aid-Veröffentlichungen.	52