

TEORIJA SATELITSKOG POZICIONIRANJA – ispitna pitanja

1. NAVSTAR GPS – osnovni koncept i arhitektura sistema
 2. Referentni sistem WGS84
 3. Osnovna struktura GPS signala
 4. Princip merenja kodnih i faznih pseudoduzina
 5. Funkcionalni model kodnih pseudoduzina
 6. Funkcionalni model faznih pseudoduzina
 7. Funkcionalni modeli – sličnosti i razlike
-

8. Određivanje položaja satelita
 9. Osnovni izvori grešaka
 10. Modeli popravaka
 11. Popravka za uticaj jonosfere
 12. Popravka za uticaj troposfere
 13. Popravka za satelitski časovnik
-

14. Linearne (frekvencijske) kombinacije – osnovni koncept
 15. Linearna kombinacija IONO FREE
 16. Linearna kombinacija GEOMETRY FREE
 17. Linearna kombinacija WIDE LANE
 18. Linearna kombinacija NARROW LANE
 19. Linearna kombinacija MELBOURNE-WUBBENA
-

20. Formiranje razlika – osnovni koncept
 21. Model jednostrukih razlika
 22. Model dvostrukih razlika
 23. Model trostrukih razlika
-

24. Apsolutno pozicioniranje
 25. Precizno apsolutno pozicioniranje
 26. Diferencijalno pozicioniranje
 27. Relativno pozicioniranje
 28. Stohastički model
 29. Globalni navigacioni satelitski sistemi
 30. Regionalni navigacioni satelitski sistemi
-