

1. Система планування маршрутів (17) для сільськогосподарських робочих машин (1) з певною робочою шириною (X) захвату для формування маршрутів (20,29) на певній території (5), де формування маршрутів здійснюється у навігаційному модулі (18), причому навігаційний модуль (18) керуючого обчислювального блока (12) включає щонайменше один автоматичний режим водіння (39-41) для автоматичного керування сільськогосподарською робочою машиною (1) на маршрутах (20, 29) та щонайменше один режим запису (33) для запису базової лінії (30), яка **відрізняється** тим, що навігаційний модуль (18) включає один або декілька автоматичних режимів водіння (39-41), при цьому один або декілька автоматичних режимів водіння (39-41) та щонайменше один режим запису (33) можуть бути активовані незалежно один від одного.

2. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за п. 1, яка **відрізняється** тим, що в автоматичному режимі водіння (39-41) здійснюється запис певної ділянки шляху певного маршруту (20), і ця ділянка (20) утворює базову лінію (30) для одного або декількох послідовних маршрутів (29), що підлягають відпрацюванню.

3. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за п. 2, яка **відрізняється** тим, що визначені базовою лінією (30) певні ділянки шляху (29), що підлягають відпрацюванню, збирають у модулі (49) навігаційної функції як навігаційну функцію (50).

4. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за одним з попередніх пунктів, яка **відрізняється** тим, що визначення маршруту (20, 30) здійснюється шляхом вибору початкової (34) і кінцевої (35) точок, що обмежують певну ділянку шляху (20, 30).

5. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за одним з попередніх пунктів, яка **відрізняється** тим, що початкову (34) і кінцеву (35) точки вибираються шляхом формування сигналу (31) запуску і сигналу (32) зупинки у керуючому обчислювальному блоці (12).

6. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за п. 5, яка **відрізняється** тим, що керуючий обчислювальний блок (12) містить індикаторний блок (14), виконаний у вигляді монітора (36) з сенсорним екраном, а початкова (34) і кінцева (35) точки визначаються шляхом вибору їх на моніторі (36).

7. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за одним з попередніх пунктів, яка **відрізняється** тим, що навігаційна функція (50) включає розподіл підлягаючої обробці території (5, 28) на множину маршрутів (20, 29).

8. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за будь-яким з попередніх пунктів, яка **відрізняється** тим, що автоматичні режими водіння (39-41) включають проїзд по прямолінійній ділянці, яка обмежена початковою (43) і кінцевою (44)

точками, проїзд по контуру ділянки, що обмежена початковою (43) і кінцевою (44) точками, і проїзд по контуру без обмеження початковою (43) і кінцевою (44) точками або комбінацію цих автоматичних режимів водіння (39-41).

9. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за одним з попередніх пунктів, яка **відрізняється** тим, що відповідний режим автоматичного водіння (39-41) може вільно вибиратися і можливе перемикання між різними режимами автоматичного водіння (39-41).

10. Система планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин за одним з попередніх пунктів, яка **відрізняється** тим, що в одному режимі автоматичного водіння (39-41) здійснюється запис певної ділянки шляху (20), і ця ділянка шляху утворює базову лінію для навігаційної функції (50) іншого автоматичного режиму водіння (39-41).