

Винахід належить до системи планування маршрутів для сільськогосподарських робочих машин (1, 2), що мають певну робочу ширину (X) захвату для формування маршрутів (20, 29, 30) на території (5, 28), причому формування маршрутів (20, 29, 30) здійснюється у навігаційному модулі (18), а навігаційний модуль (18) включає один або декілька автоматичних режимів водіння (39-41) і щонайменше один режим запису (33), причому один або декілька автоматичних режимів водіння (39-41) і щонайменше один режим запису (33) можуть бути активовані незалежно один від одного. Все це забезпечує можливість експлуатації сільськогосподарської робочої машини (1, 2) в автоматичному режимі водіння (39-41) і одночасно запис базової лінії (30) для наступного відпрацьовуваного режиму водіння (39-41).