Satelliten und Signale	
GPS	Global Positioning System. Ein von Amerika aus betriebener Verbund von 24 bis 32 Satelliten. Weltweite Bedeckung, zivile und militärische Nutzung. Die Satelliten haben keine feste Position, sondern kreisen in einer bestimmten Umlaufbahn um die Erde. Deshalb ändert sich jede Minute die Anzahl und Position der zur Verfügung stehenden Satelliten. GPS bietet eine horizontale Positionserkennung mit einer Abweichung von 10 bis 15 m und wird u.a. auch von Pkw-Navigationssystemen genutzt.
EGNOS	European Geostationary Navigation Overlay Service. Kostenloser Korrekturdienst, der zur Korrektur von Satellitensignalen verwendet wird.
GLONASS	Das russische Äquivalent von GPS mit 22 Satelliten und einer Bedeckung von Russland und Nordeuropa. Militärische und zivile Nutzung.
Galileo	Das europäische Äquivalent von GPS und GLONASS. Momentan in Vorbereitung. Soll 2018 in Betrieb gehen.
Differenzielle Korrektur	verwendet Daten aus einer separaten satellitengebundenen oder geostationären Quelle zur Korrektur der von GPS oder GLONASS angegebenen Position. Beispiele für differenzielle

	Korrektursignale sind EGNOS, Omnistar, StarFire und RTK.
DGPS	GPS plus differenzielle Korrekturdaten.
StarFire 1 und 2	Kostenloser und kostenpflichtiger Korrekturdienst von Navcom, einem John Deere-Unternehmen. Bietet eine Anschlussgenauigkeit von 35 cm (SF1) bzw. 10 bis 15 cm (SF2).
Omnistar VBS, XP und HP	Kostenloser und kostenpflichtiger Korrekturdienst von Omnistar, einem Trimble Unternehmen. Bietet eine Anschlussgenauigkeit von unter 1 m (VBS), 15 bis 20 cm (XP) sowie 15 cm (HP).
Omnistar G2	Nachfolger von Omnistar HP. Korrekturdienst, der sowohl GPS als auch GLONASS Satellitensignale verwendet. Mehr Satelliten bedeutet ein geringeres Risiko für Signalausfall durch Abschattung.
RTK	Real-Time Kinematic. Ein erdgebundener Korrekturdienst, der Daten aus der Flächenvermessung verwendet. Abweichung von maximal 2 bis 3 cm, minimale Signalabweichung.
VRS	Virtual Reference Station. Eine Station zur Übertragung von RTK Signalen über ein Funknetz, in der Regel das Mobiltelefonnetz. Kompatibilität mit VRS wird über eine SIM Karte hergestellt.
HDOP	Horizontal Dilution of Precision (Horizontale Auflösung der Genauigkeit). Positionsfehler

	aufgrund einer Änderung der Satellitenneigung in Relation zum Empfänger. Ist der HDOP kleiner als 1, ist die Genauigkeit gut.
Basisstation	Sender eines differenziellen Korrektursignals.
Antenne	
Empfänger	Ein Einzelgerät zur Verarbeitung der empfangenen Signale. Bei manchen Empfängern ist die Antenne integriert.
Leuchtbalken, Lichtleiste	Ein Balken mit LED-Leuchten in oder außerhalb der Kabine zur Richtungsanzeige, d.h. in welche Richtung das Lenkrad gedreht werden soll. Entweder Anzeige über reale Leuchten, z.B. LEDs oder virtuell auf dem Bildschirm.
Neigungskorrektur	Gleicht Positionsfehler aufgrund von Wank- und Nickbewegungen des Fahrzeugs und damit Änderung der Antennenposition aus. Technisch gelöst durch Einsatz eines Gyroskops oder Beschleunigungsmessers.
Touchscreen	Berührungsempfindlicher Bildschirm. Überbegriff für kapazitiven und resistiven Bildschirm.
Kapazitiver Bildschirm	Erkennt bei leichter Berührung einen Bildschirmkontakt durch Messung der Änderung der elektrischen Kapazität. Reagiert nicht auf größeren Druck oder einen Stift.

Resistiver Bildschirm	Registriert eine Berührung auf stärkeren Fingerdruck oder mit einem Stift, wobei unterhalb des Druckpunkts zwei elektrisch getrennte Schichten verbunden werden.
Brotkrumenpfad	Eine Kette von Bildschirmsymbolen, die anzeigen, wo im Menü oder wo auf einer Website sich der Anwender gerade befindet.
(Menü-)Assistent	Ein Software-Merkmal, das den Anwender durch eine Reihe von Programmschritten führt.
Hochfahrzeit	Die Zeit, welche vom Anschalten eines elektronischen Geräts bis zu seiner Einsatzbereitschaft vergeht.
Vorausschauzeit	Variabler Wert, der das Zeitfenster festlegt, in dem der Fahrer oder die automatische Lenkung auf Änderungen in der Spur reagieren kann.
Parallelfahrhilfe	Der Fahrer lenkt die Maschine per Hand und mit Hilfe von DGPS-Signalen, die über einen physischen Leuchtbalken oberhalb des Monitors oder auf dem Bildschirm angezeigt werden. Manuelle Spurführungen sind leicht umzusetzen.
Lenkassistent	
Automatische Lenkung	Das Fahrzeug wird durch eine Regeleinheit, die direkt an die Lenkhydraulik angeschlossen ist, automatisch gelenkt.

Abweichung	Die Differenz zwischen der tatsächlichen Position eines Objekts, z.B. einer Reihe oder Fahrgasse, und seiner von GPS oder DGPS ermittelten und angezeigten Position. Abweichungen haben lang- und kurzfristige Auswirkungen. Bei Verwendung von weniger genauen Korrekturdiensten kann die Abweichung pro Jahr +/- 2 bis 3 m ausmachen. Die Spurabweichung sollte null sein, ist sie aber unter Umständen nicht.
Anschluss- bzw. Spur-zu-Spur-GenauigkeitI	Die kurzfristige Genauigkeit eines GPS-Systems, d.h. seine kurzfristige Neigung zu Abweichungen. Praktisch die Fähigkeit, eine Spur neben der letzten Spur anzulegen, gewöhnlich in einem Zeitfenster von 15 Minuten.
A-B Linie	Eine Linie zwischen zwei vom Anwender gesetzten Punkten für die folgende Spurführung. A-B Linien können gerade Linien oder Kurven sein.
Geradeaus-Spurführung, Parallelfahren	Spurführung basierend auf einer geraden A-B Linie.
Identische Kurvenführung	Spurführung auf der Grundlage der ersten A-B-Kurvenlinie. Die erste Linie wird ohne Rücksicht auf Hindernisse auf der gesamten Fläche als Orientierung verwendet.
Adaptive Kurvenführung	Spurführung auf der Grundlage der zuletzt gefahrenen A-B-Kurvenlinie. Bei Umfahren eines

	Hindernisses folgen alle weiteren Überfahrten dieser Kurve.
Vorgewende-Kurvenführung	Grundlage für diesen Modus sind die Daten aus den Vorgewendeüberfahrten, die dann ergänzt werden mit den Daten der Geradeaus- oder Kurvenführung. Kreisführung: Spurführung auf der Grundlage eines Kreises.
Linienverschiebung	Korrekturfunktion zum Ausgleich von Abweichungen. Die am Bildschirm angezeigte Linie kann manuell verschoben werden, damit sie mit der aktuellen Position, Spur oder Fahrgasse übereinstimmt.