Foto’s van de camera: vormen en kleuren -> herkent (zie gui)

(kleuren altijd correct, vormen soms niet) -> unknowns

Maakt gebruik van herkenningen op de vorige herkenningen.

Image recognition werkt met driehoeken (minst aantal unknows en middelpt vd driehoekdichtst bij middelpunt)

Indien er maar 2 contouren herkend worden (en van ergens de kleur) -> driehoek met 3 elementen (1unknown en kleur)

* Driehoeken doorgegeven aan de positiebepaling 🡪 herkennen van driehoeken op de kaart