De camera neemt foto’s van de patronen op het veld onder de positie van de zeppelin. De raspberry pi op de zeppelin bewerkt deze foto’s met behulp van zelfgeschreven software. Op elk geregistreerd beeld worden dezelfde sequentie van operaties uitgevoerd.

Als eerste herkent de software de simpele vormen. De functionaliteit van het programma beperkt zich tot de mogelijke vormen meegedeeld in de probleemstelling (cirkel, rechthoek, pentagram, hart, ruit).Een omvorming naar zwartwit vergemakkelijkt dit. De vormherkenningalgoritmes (pattern recognition) registreren de contouren van de vormen en halen de nuttige contouren uit het waargenomen beeld. Operaties in het algoritme verwijderen contouren die geen betrekking hebben tot de vormen. Vervolgens benadert de software de overgebleven contouren door polygonen (veelhoeken). Op basis van de punten van deze benaderingen en kenmerken van de mogelijke vormen haalt het algoritme de corresponderende vorm(en) uit de foto. Bijvoorbeeld: De punten op een cirkel bevinden zich op een vaste afstand van het middelpunt, de lengte van een rechthoek is gelijk aan de gesommeerde afstand tussen de de vier hoekpunten...   
Eenmaal de vorm gespecificieerd is, dient de kleur nog bepaald te worden. Het programma converteert hiervoor de foto naar een HSV-digitale voorstelling. De minimale en maximale waarden voor respectievelijk H,S en V, die karakteristiek zijn voor de mogelijke kleuren, bepalen de aanwezige kleur binnen de contour van de aanwezige vorm.