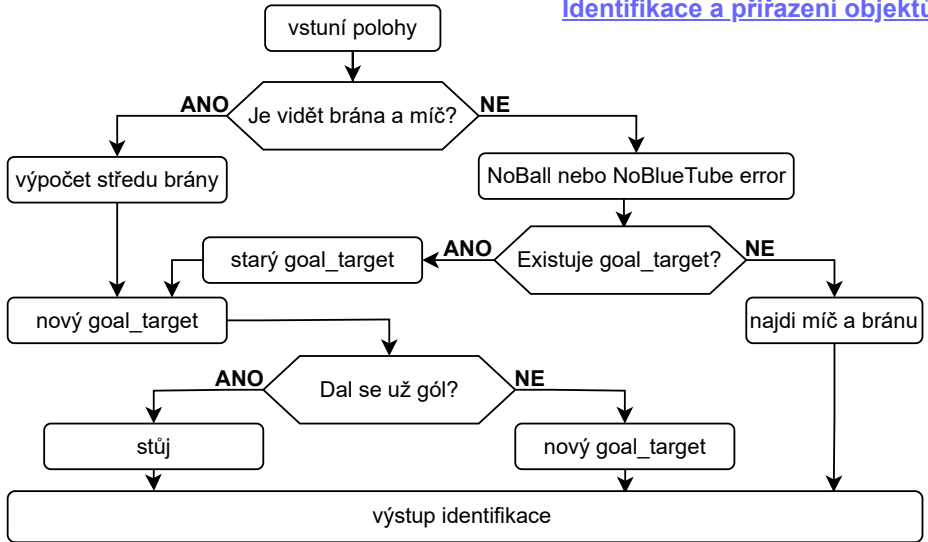
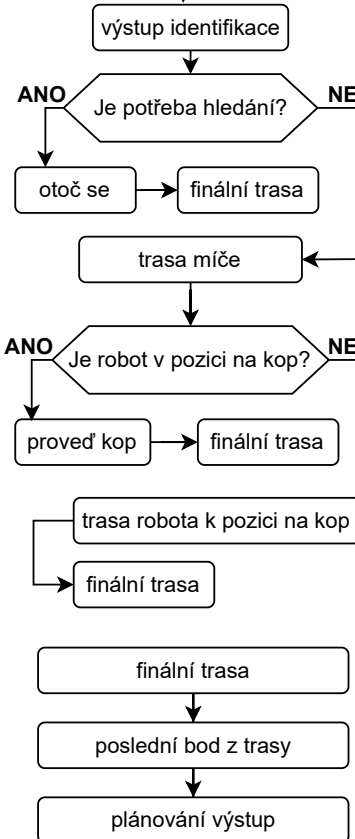


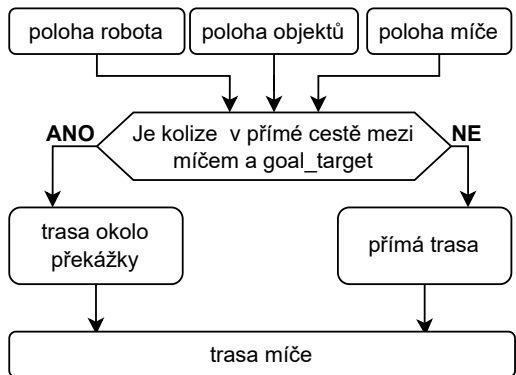
## Identifikace a přiřazení objektů



## Hlavní logika



## Plánování trasy míče



## Plánování trasy robota k pozici na kop

