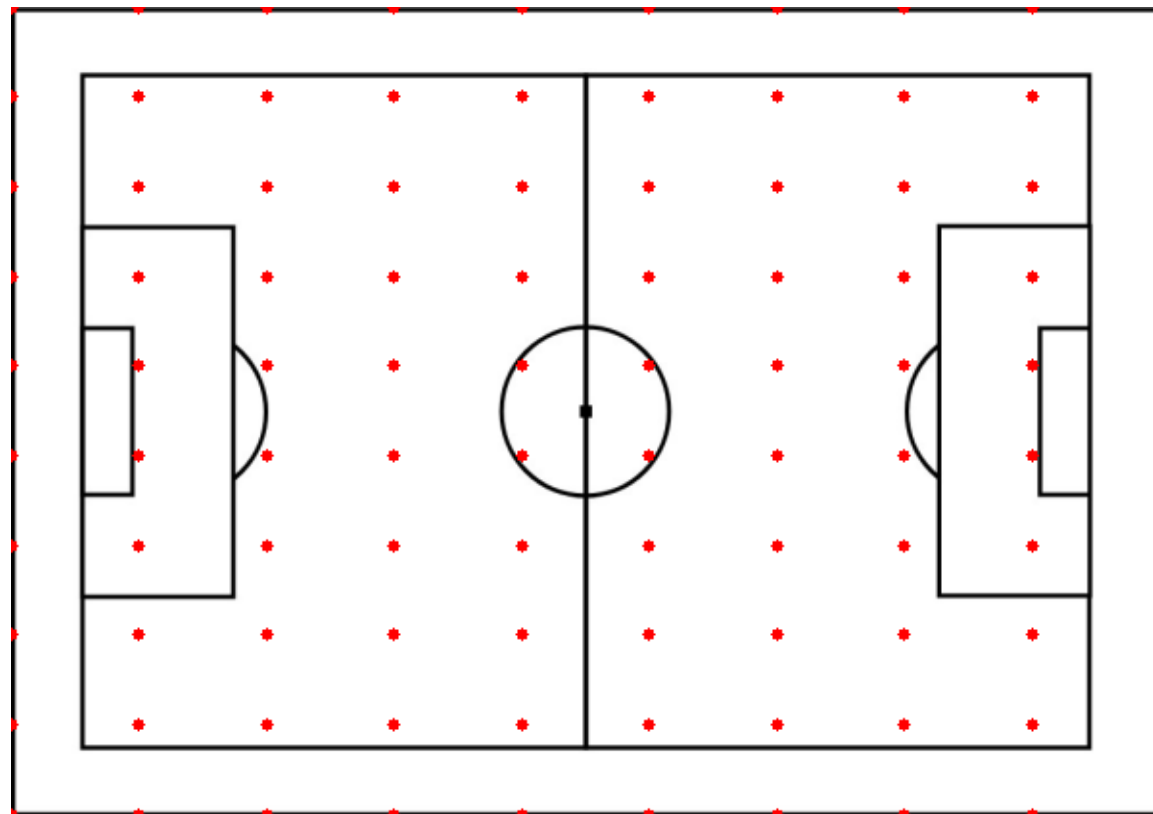
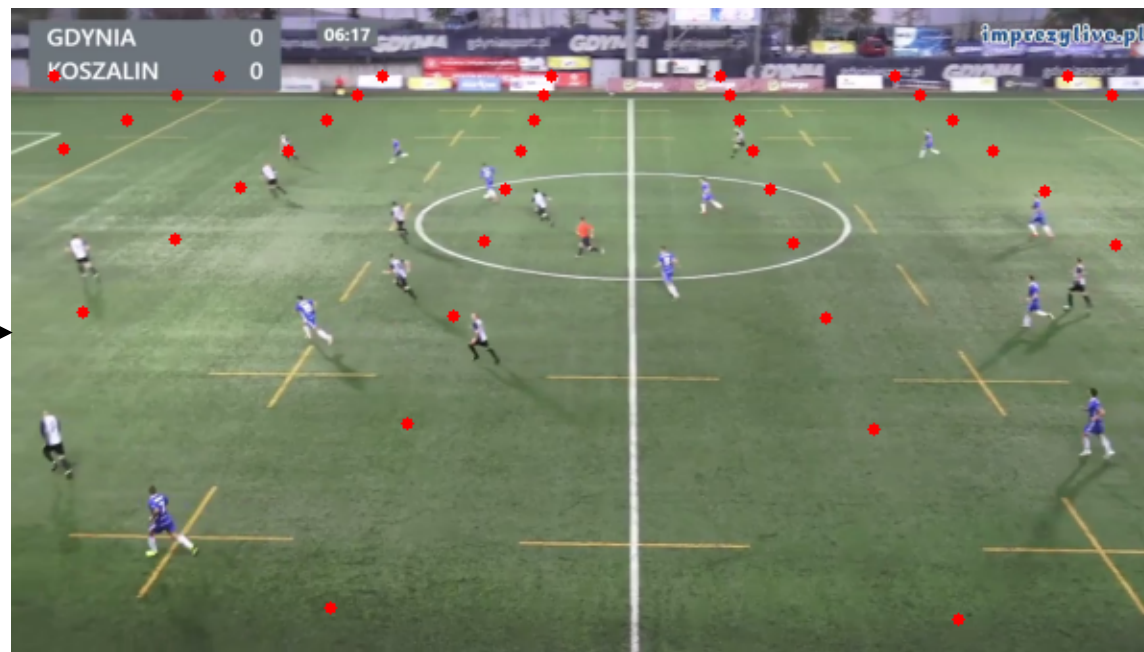
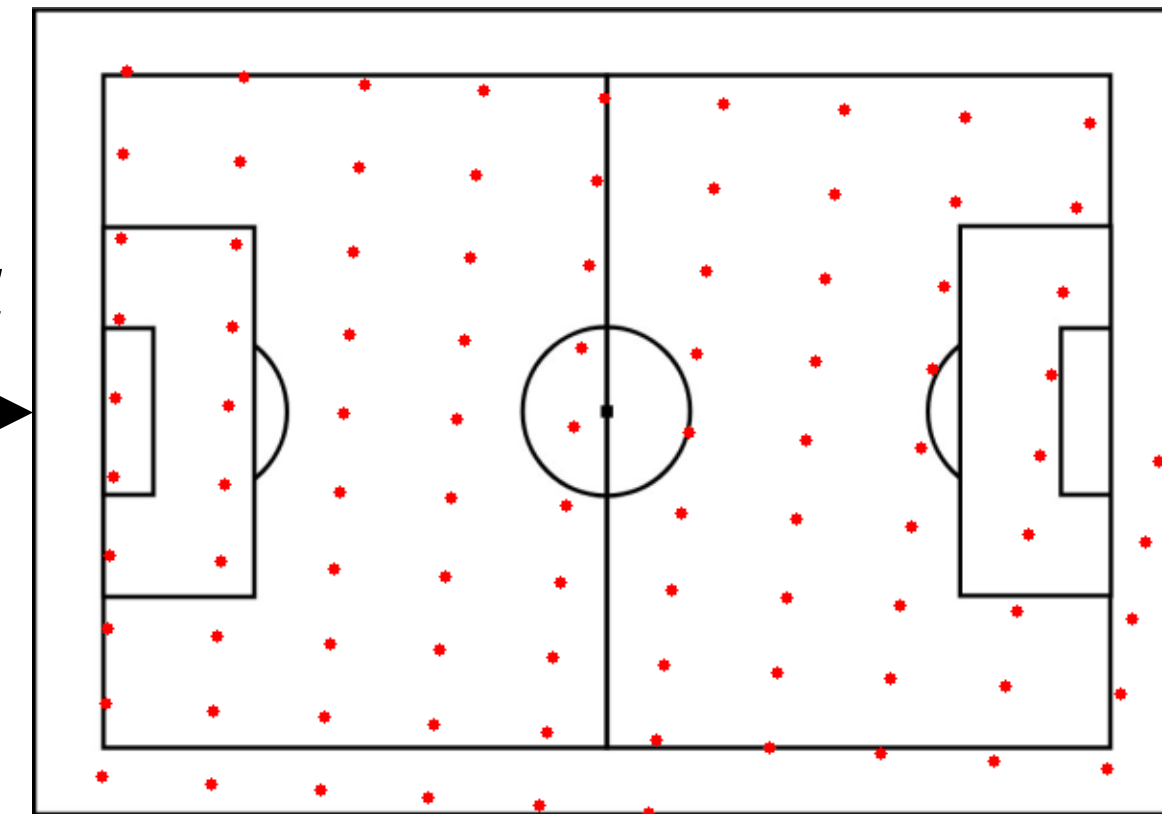


A

Siatka punktów na modelu boiska

 H_{real}^{-1}


Siatka punktów po transformacji do współrzędnych widoku kamery

 H_{pred}


Siatka punktów po transformacji do współrzędnych modelu boiska za pomocą wyznaczonej homografii

B