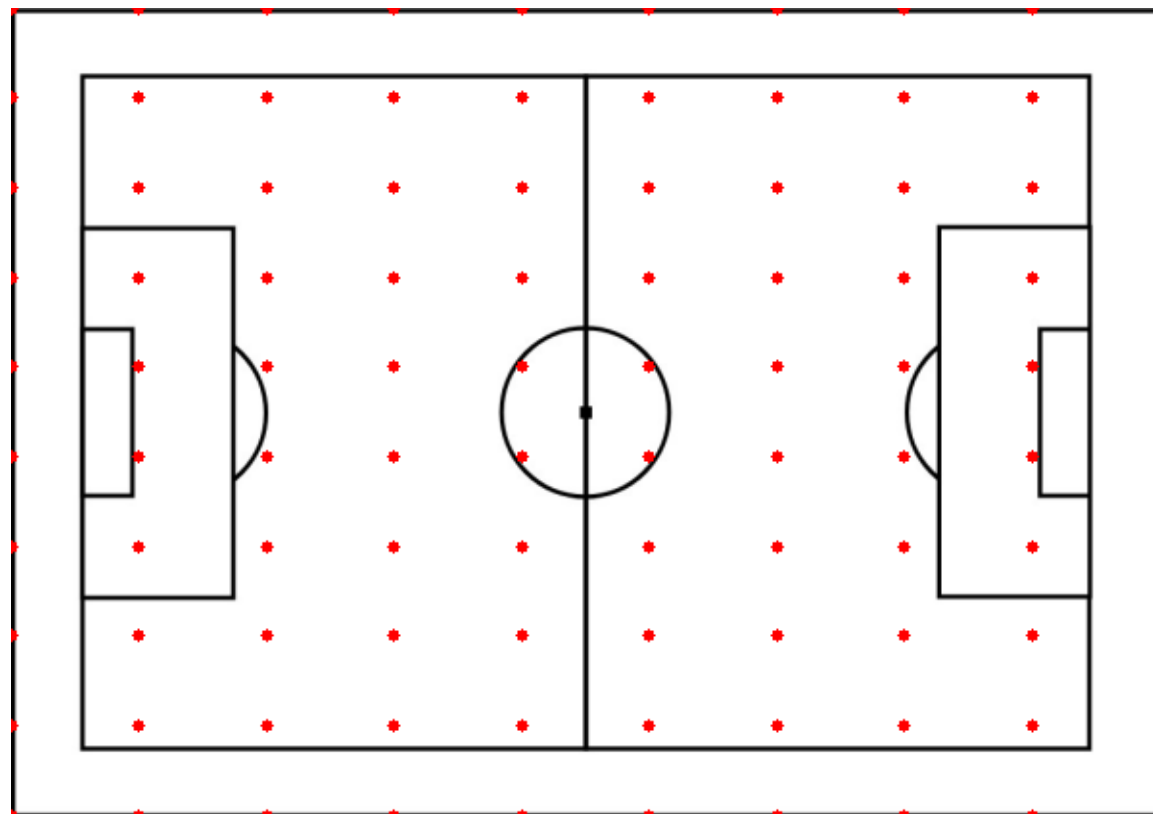
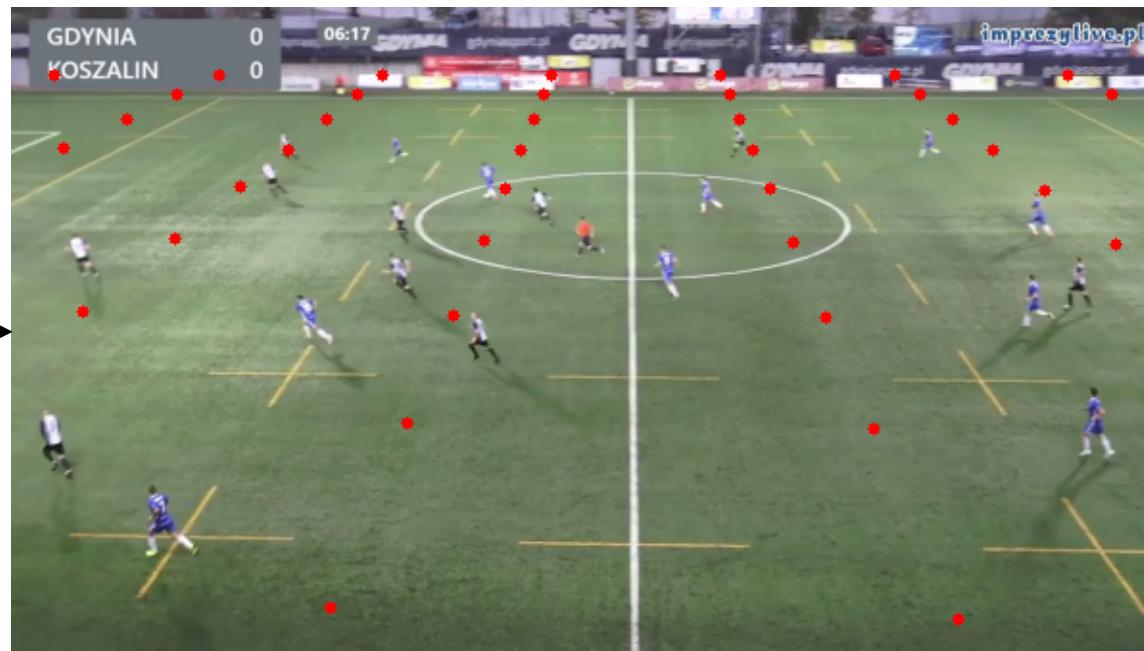
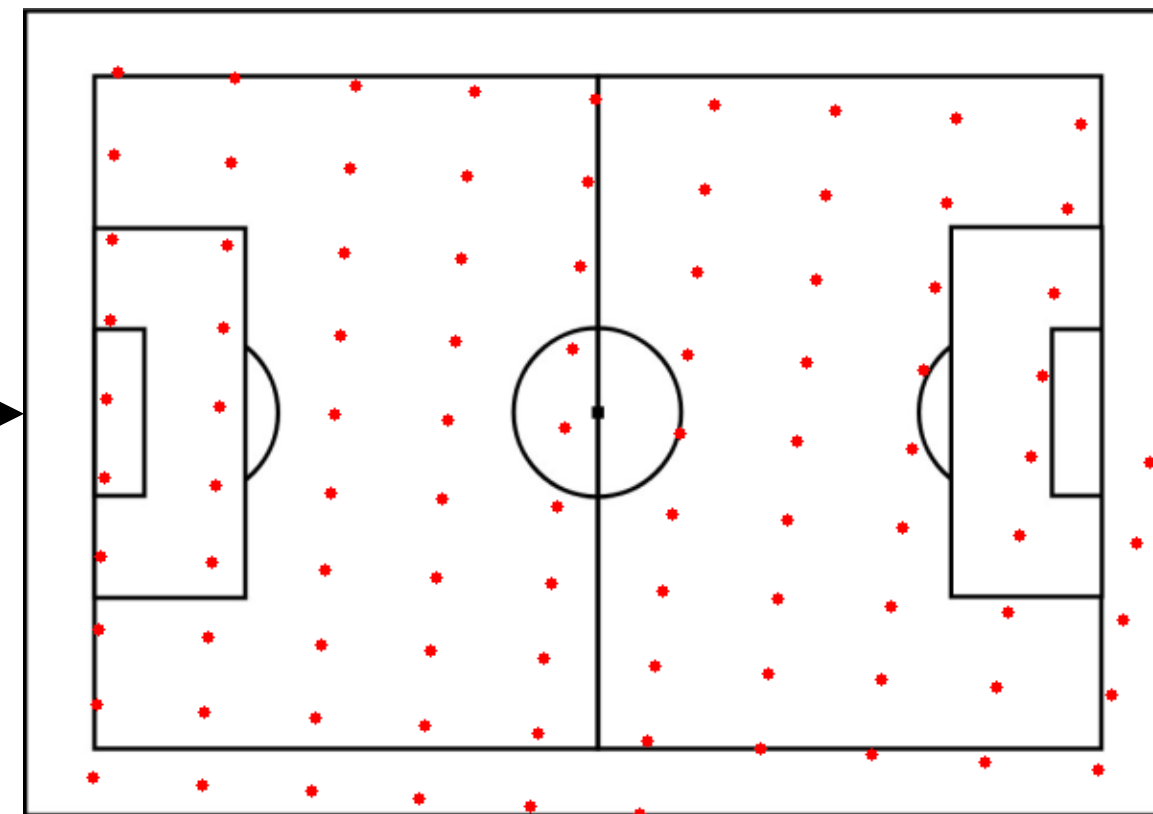


**A**

Siatka punktów na modelu boiska

 $H_{real}^{-1}$ 

Siatka punktów po transformacji do współrzędnych widoku kamery

 $H_{pred}$ **B**

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