

```
graph LR; A[OpenNI_camera] --> B[cloud_throttle]; B --> C[outlier_removal]; C --> D[negative_detector];
```

OpenNI_camera

*Pobieranie chmury
punktów z sensora
Kinect*

cloud_throttle

*Zmniejszenie
częstotliwości
pomiarów*

outlier_removal

*Usuwanie punktów
odstających od innych
pomiarów*

negative_detector

*Wykrywanie
i oznaczanie spadków
terenu*