

Schema předávání informací v rámci programu
Popisuje hlavní část programu, která se vykonává po přijetí obrázku z kamery.
Nejsou zde zobrazeny třídy ZOPoint a ZOCalibrationData, protože samy nic nedělají, ale jsou pouze kontejnery.
Červeně označené linie jsou prováděny pouze během kalibrace.

Schematic of information exchange in the program.
Here is described the main part of program, which is executed after receiving an image from camera.
Missing classes ZOPoint and ZOCalibrationData are only containers and don't do anything itself.
Red links are executed only if calibration is in progress.

