

Naším hlavním cílem bylo navrhnout algoritmus, který by dokázal automaticky vyhodnotit závody robotických aut z video snímků cílového úseku trati. S použitím standardních metod zpracování obrazu jsme navrhli dva různé algoritmy, které se liší jak v očekávaném vstupu, tak v použitých metodách. Náš první algoritmus je schopný vyhodnotit závody libovolných robotických aut, jelikož k jejich rozpoznávání využívá předem pořízené referenční fotografie. I když jsme tento algoritmus úspěšně otestovali na námi pořízených tréninkových nahrávkách, ukázalo se, že existují i situace, ve kterých má tento algoritmus větší tendenci chybovat. Proto jsme nakonec navrhli i druhý algoritmus, který funguje ještě spolehlivěji než ten původní, a to výměnou za požadavek, aby závodící auta byla jednoznačně odlišena barevnými štítky.