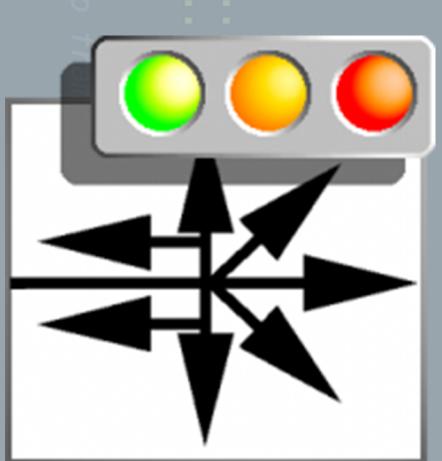


Vizuálné nástroje pre import csv

SUMO
Simulation of Urban Mobility



```
os.environ['SUMO_HOME'] = '/Users/Yzak/PycharmProjects/bakalarka/sumo-0.32.0'
if 'SUMO_HOME' in os.environ:
    tools = os.path.join(os.environ['SUMO_HOME'], 'tools')
else:
    tools = ''
Cieľom práce je vysvetliť, čo je koncept inteligentnej n
sys.path.append(tools)
```

sys.path.append(os.path.join('Users', 'Yzak', 'PycharmProjects', 'bakalarka', 'sumo'))
pri tvorbe aplikácie pomocou nástroja na simuláciu dopravy v spojení s knižnicou programovacích
sumoBinary = "/Users/Yzak/PycharmProjects/bakalarka/sumo-0.32.0/src/sumo-gui"
sumoCmd funkcií zameranej predovšetkým na počítačové videnie v reálnom čase. V prvej kapitole
cap = cv2.VideoCapture(video)

```
j problematiky budú využívané import libraries opencv  
video = 'video.avi'  
ojení s knižnicou programu  
# capture frames from a video  
cap = cv2.VideoCapture(video  
in čase. V prvej kapitole
```

import traci
import opisujeme_znaky, charakteristiky_a_dimenzie_inteligentneho_mesta. Druhá kapitola sa venuje inteligentnej mobilite, tomu, prečo vznikajú aplikácie pre intelligentnú mobilitu a prečo je

a. Druhá kapitola sa venuje

backsub = cv2.createBackgroundSubtractorMOBILENET
isolate moving cars

Trained XML classifiers describes some images

detect_cars = cv2.CascadeClassifier('cars.xml')

tracce dôležitá. Tretia kapitola analyzuje technológie použité pri tvorbe aplikácie. Štvrtá kapitola opisuje postup pri práci na modeli aplikácie pre inteligentnú mobilitu.

```
aplikácie. Štvrtá kapitola  
vehicles_left = 0  
frame_change_left = []  
frame_change_left.append(0)
```

```
#traci.vehicle.subscribe("veh0", (tc.VAR_ROAD_ID, tc.VAR_LANEPOSITION))  
change_left = []  
change_left.append(0)  
  
vehicles_right = 0  
frame_change_right = []  
frame_change_right.append(0)
```

```
vehicles_right = 0  
frame_change_right = []  
frame_change_right.append(0)  
imulátor, Simulator of
```

u vozidiel *uns if capturing has been initialized*
if cap.isOpenened():
 output_p, input_p = pipe

Autor: Jicchág Soltés

Vedúci práce: doc. Ing. Jarmila Škrinárová, PhD
max_jam1 = 0

**Umb
UNIVERZITA
MATEJA BELA**

A
katedra
informatiky

COUNT,
so)

OpenCV