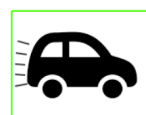


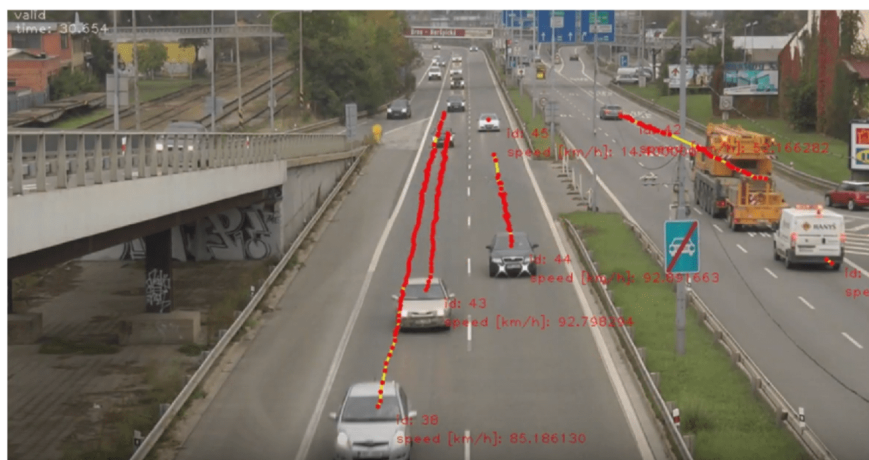
# System pro analýzu dopravy

# #34

Excel @ FIT 2017



•Škoda Octavia  
•105.4 km/h



ROS

Open Source Robotics Foundation

Cílem této práce je navrhnout a implementovat systém pro analýzu dopravy v robotickém operačním systému. Systém postupně detekuje a sleduje vozidla v obraze. Projíždějícím vozidlům je měřená aktuální rychlost a po opuštění ze scény je automobil klasifikován (značka a typ). Pro měření rychlosti je potřeba nejdříve zkalibrovat video.

Blokové schéma systému:

