

VIZUÁLNÍ SYSTÉM PRO DETEKCI OBSAZENOSTI PARKOVIŠTĚ POMOCÍ HLUBOKÝCH NEURONOVÝCH SÍTÍ

Václav Stránský



- Obsazenost parkoviště v reálném čase
- Měření doby stání a historie obsazenosti
- Implementace v Robotickém operačním systému (ROS)
- Kvalitní pomalejší klasifikace hlubokou neuronovou sítí
- Rychlá interakce pomocí klasifikátoru s modelem pozadí
- Úspěšnost přes 93%
- Testováno na záznamech z reálného parkoviště