**סיכום מפגש 5** :

**דרישות ממפגש קודם:**

1. לבדוק את הספריות שקיימות בפיתון על מנת לעבוד עם google maps בצורה שממפת קורדינטות לפיקסלים בתמונה.

* בדקנו את האפשרות לעבוד עם google API. הבעיה העיקרית היא שה API יקר מאוד ולא חשוף לציבור בחינם. התמחור של הAPI הוא לפי מספר הקריאות. ומשום שאנו בונים אפליקציה שעוברת רינדור מהיר מאוד נצטרך מספר רב מאוד של קריאות על מנת לעבוד עם הAPI. זה יוצא מחיר גובהה מאוד. ומתאים יותר לצרכי enterprise. בעיה נוספת היא שהספריות בפיתון ממקדות ועובדות נהדר עבור צרכים סטאטיים בgoogle maps כמו לדוגמא לקבל את כל המסעדות המומלצות בסביבה שלי לפי מיקום. ולא על מנת לצייר על המפה בצורה דינאמית וכדומה.

1. לשמור מידע על בסימולציה הראשונית – לטובת ההגנות. מידע כמו כמות הרכבים, קצב יצירתם וכדומה.

* הוספנו פרמטרים לריצה כמו זמן הריצה, מספר הרכבים שעברו בכביש מסויים וכדומה.

1. אולי לעבוד עם כבישים ליניאריים? מנהטן – יש שם בלוקים זה יכול להקל?

תוכניות להצגת המידע :

בסוף ריצת הסימולציה. כאשר מתממש אירוע עצירת הסימולציה, נאסוף את כל המידע מהסימולציה לקובץ json ונשתמש במידע הזה בתוכנת opensource כמו Grafana להצגת המידע בצורה מקצועית.