שאלות ליורם:

1. חשוב לנו לתת דגש על החלק של שינוי דינמי של חוקי התנועה. לכן רצינו להתייעץ כיצד ניתן להקל בנושא הרכבים האוטונומים? אולי שיהיו לא רכבים לא אוטונומיים ורק ידמו רכבים שכאלו?
2. אולי להשתמש בסימולציה במקום ברכבים פיזיים?
3. אם כן נשתמש ברכבים פיזיים, האם ניתן להשתמש ברכבים מפרויקטים קודמים ולעשות את ההתאמות?
4. רכש? האם הוזמן כבר ואם לא כיצד מקדמים זאת ? צריך להסגר על רשימה של כל הרכיבים החומרתיים לצורך הפרויקט.
5. בחירת פלטפורמה לסימולטור – לחפש סימולטורים שקשורים אולי לתחבורה וכדומה. <https://cloud.anylogic.com/model/b00c4c74-9f65-4fdf-9c27-0212db1e0bf6?mode=SETTINGS>
6. אולי פייתון? יש סיפריות למשחקי מחשב אולי אפשר להשתמש בהם?
7. עד סוף הסמסטר לבנות סימלטור
   1. לתכנן ולהוסיף לאט לאט אובייקטים
   2. להתחיל עם משהו ביסיסי מאוד כמו רכב שנוסע סתם ואז רכב שנוסע מקצה לקצה וכד'
   3. להוסיף אלמנטים של תחבורה כמו כיכר, צומת וכד'

שתי מקרים:

1. הסימולטור יעבוד טוב – נלך על זה.
2. לא יעבוד טוב - נשלב חומרה ונעשה סימולציה מינורית.

גוגל מפות- יש API לנסוצ לראות אם ניתן להסיע נקודה על גוגל מפות. בapi ניתן לבקש מסלול. ואז להסיע את הנק על המפה לפי המסלול. וניתן לייצר תפוקה אמיתית. (אפשר אולי לנסות לייצר מפה משלנו על גבי גוגל)

Mymap – ניתן על בסיסו לבנות מסלול. ניתן לצייר וכדומה וכל זה עםAPI .

לינקים שימושיים:

<https://medium.com/future-vision/google-maps-in-python-part-2-393f96196eaf>

<https://towardsdatascience.com/heat-map-your-google-payments-with-python-54ed110854d>

<https://medium.com/@nholmber/gmaps-data-visualization-2b7cc685012d>

<https://towardsdatascience.com/retrieving-openstreetmap-data-in-python-1777a4be45bb>

<https://codeforests.medium.com/plot-route-on-google-maps-with-python-fc8d3edaf25d>

לפגישה הבאה:

1. לחפש סימולטור מתאים אם קיים?
2. נכין DTO’s וclassים לעבודה בסימולטור.
3. להראות עבודה מול googlemap או מול כל API שנבחר בו ולהסיע נקודה על מפה על בסיסו.
4. אולי פרויקט של דב?