# **ROS**

### **▼** YOLO

### 1. 윈도우 그래픽카드 관련 세팅

tensorflow에 그래픽카드 연산을 사용할 수 있게 하기 위해 세팅을 해준다.

- Nvidia 그래픽 드라이버 설치
  - - GPU를 지원하는 Tensorflow를 설치하기 위해 가장 먼저 NVidia 그래픽 드라이버를 설치
  - 。 그래픽 드라이버는 윈도우 dxdiag를 통해 확인할 수 있음
  - 。 확인한 GPU 유형에 맞는 그래픽 드라이버 다운로드(<u>https://www.nvidia.co.kr/Download/index.aspx?lang=kr</u>)



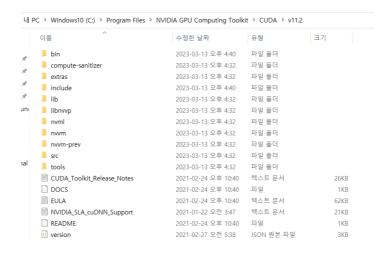
#### 

- CUDA toolkit 설치
  - https://developer.nvidia.com/cuda-toolkit-archive
  - 。 CUDA 11.2 버전 설치 : exe (local)로 설치 CUDA Toolkit 11.2.2(March 2021), Versioned Online Documentation
- cuDNN 설치(nvidia 로그인을 해야 받을 수 있음)
  - o Download cuDNN v8.1.0 (January 26th, 2021), for CUDA 11.0,11.1 and 11.2
  - 。 압축해제 후 CUDA 폴더에 덮어쓰기를 해야함.

cudnn 압축해제한 폴더이다.



CUDA 경로에 위의 파일들을 덮어쓴다.



## 2. Pytorch, Yolo 설치 과정

#### **Versions**

- o python 3.7.5
- o cuda 11.2
- o cudnn 8.1.0.77
- o pytorch torch==1.8.1+cu111 torchvision==0.9.1+cu111 torchaudio==0.8.1

## Pytorch 설치하기

○ 우리는 cuda 11.2 버전을 사용하고 있지만, pytorch에서 해당 버전이 존재하지 않는다. 해결 방법으로는 pytorch cuda 11.1 버전이 cuda 11.2 버전에서도 정상동작하는 것을 확인해서 해당 pytorch 버전을 설치해주면된다....

```
# CUDA 11.1 pip install torch==1.8.1+cu111 torchvision==0.9.1+cu111 torchaudio==0.8.1 -f https://download.pytorch.org/whl/torch_stable.htm
```

○ 설치 확인(해당 파이썬 파일을 실행시켜줬을때 에러가 나지 않고 결과값이 잘 출력되어야한다.)

```
import torch
dtype = torch.float
#device = torch.device("cpu") # cpu
device = torch.device("cuda:0") # gpu
# N은 배치 크기이며, D_in은 입력의 차원입니다;
# H는 은닉층의 차원이며, D_out은 출력 차원입니다.
N, D_in, H, D_out = 64, 1000, 100, 10
# 무작위의 입력과 출력 데이터를 생성합니다.
x = torch.randn(N, D_in, device=device, dtype=dtype)
y = torch.randn(N, D_out, device=device, dtype=dtype)
# 무작위로 가중치를 초기화합니다.
w1 = torch.randn(D_in, H, device=device, dtype=dtype)
w2 = torch.randn(H, D_out, device=device, dtype=dtype)
learning_rate = 1e-6
for t in range(500):
   # 순전파 단계: 예측값 y를 계산합니다.
   h = x.mm(w1)
```

ROS 2

```
h_relu = h.clamp(min=0)
y_pred = h_relu.mm(w2)

# 손실(loss)을 계산하고 출력합니다.
loss = (y_pred - y).pow(2).sum().item()
if t % 100 == 99:
    print(t, loss)

# 손실에 따른 w1, w2의 변화도를 계산하고 역전파합니다.
grad_y_pred = 2.0 * (y_pred - y)
grad_w2 = h_relu.t().mm(grad_y_pred)
grad_h_relu = grad_y_pred.mm(w2.t())
grad_h = grad_h_relu.clone()
grad_h[h < 0] = 0
grad_w1 = x.t().mm(grad_h)

# 정사하강법(gradient descent)를 사용하여 가중치를 갱신합니다.
w1 -= learning_rate * grad_w2
```

#### Yolo v5 설치

- o pytorch hub를 이용하여 yolo\_v5를 실행 시킬 것이다.
- ∘ 바탕화면에서 git bash로 yolo v5 깃을 클론해온다.

```
git clone https://github.com/ultralytics/yolov5 # clone
```

∘ yolov5 폴더로 접근한다.

```
cd yolov5
```

。 yolo v5에서 요구하는 패키지들을 설치해준다.

```
pip install -r requirements.txt
```

。 설치 확인(에러가 발생하지 않고 해당 이미지에서 객체 탐지가 잘 되어야 한다.)

```
import torch

# Model
model = torch.hub.load("ultralytics/yolov5", "yolov5s") # or yolov5n - yolov5x6, custom

# Images
img = "https://ultralytics.com/images/zidane.jpg" # or file, Path, PIL, OpenCV, numpy, list

# Inference
results = model(img)

# Results
results.print() # or .show(), .save(), .crop(), .pandas(), etc.
```

#### **▼** ROS

첨부한 pdf 파일 참고

# **▼** Socket, TTS

## Python 내부 패키지 클릭

ROS 3

• gtts

pip install gtts

• tts 사운드 파일 실행

pip install playsound

socket

pip uninstall python-socketio pip install python-socketio

 $_{
ightarrow}$  이전에 requirements.txt 파일로 다운로드 된 파일이 버전이 낮아 소켓통신에서 400에러가 뜨기때문에 꼭 설치 해제 후 다시 설치 해야함

ROS 4