# 第1章智能系统概述

智能系统及其应用 配套PPT



书名	书号	作者	出版社	
智能系统及其应用	ISBN 978-7-302-60969-8	毕盛 高英 董敏	清华大学出版社	





## 第1章 智能系统概述

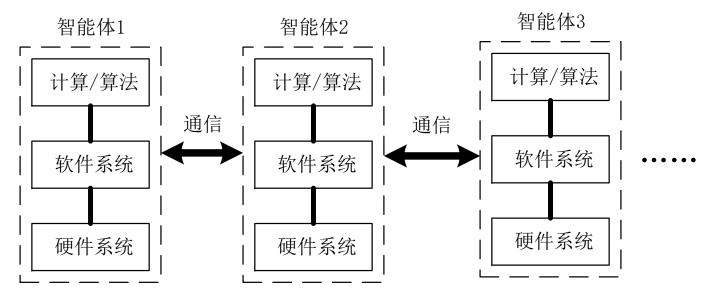
- 1.1 智能系统介绍
- 1.2 智能系统的组成
- 1.3 智能系统发展及挑战



# 1.1 智能系统介绍

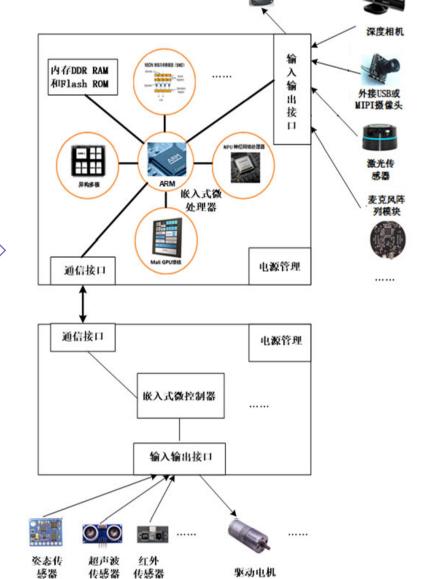
智能系统(Intelligence system)是指能产生人类智能行为的计算机系统。

智能系统涉及了硬件、软件、计算和通信多方面的技术。



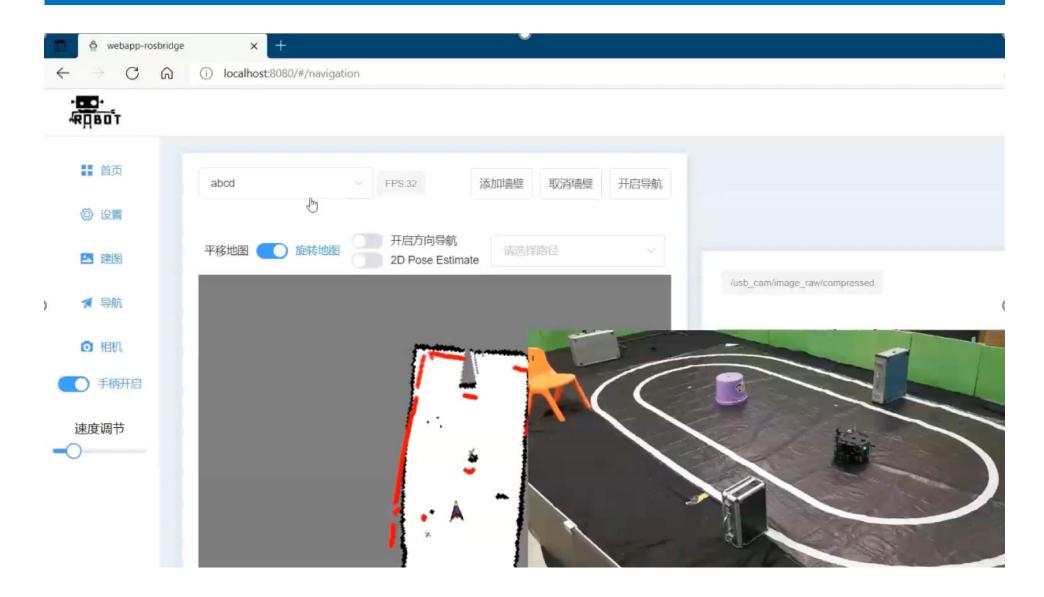
# 智能机器人小车





喇叭

# 基于2D激光创建地图及导航



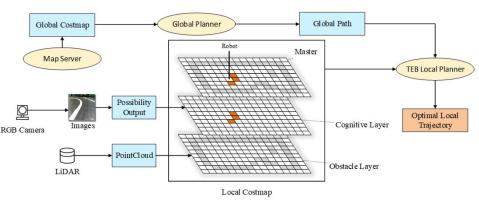
## 基于2D激光和视觉认知的机器人避障

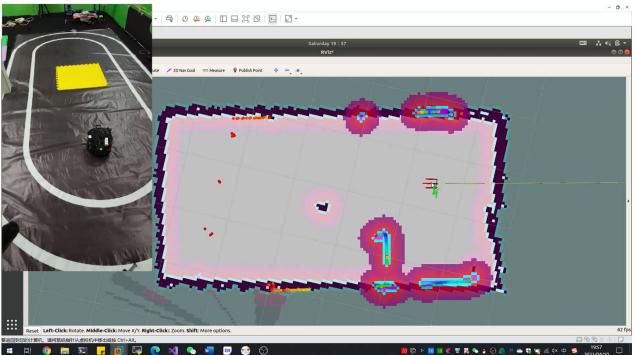
基于MobileNetV2深度学习网络实现对障碍物的认知,并通过NCNN推理框架部署在RK3399芯片平台上,实现对2D激光无法检测到的低矮障碍物进行避障。



szar\_base







## 基于小样本学习的机器人自主避障

一种基于单目视觉信息的小样本避障方法,采用轻量化网络结构设计,并对模 型进行训练后量化,并采用CUDA和MNN推理框架针对Jetson Nano和RK3399平台 进行部署。





嵌入式平台及配置

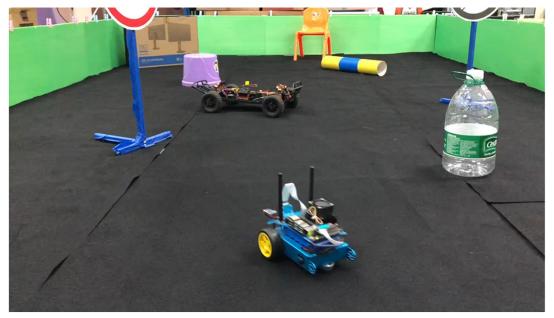
支持集 特征空间 相似度 特征提取器 E(x) D(x<sub>test</sub>, P) 特征提取器

量化前后模型推理时间(单位:毫秒(ms)) CPU-模型计算精度 MNN-单线程 MNN-双线程 A53-FP32 143.65 258.21 A53-INT8 220.08 117.3 A57-FP32 197.68 97.21 A57-INT8 166.36 85.92 A72-FP32 123.23 83.86 A72-INT8 93.11 47.42

嵌入式平台 CPU 运行内存 四核 Cortex-A57@1.47GHz Jetson Nano 双核 Cortex-A72+ 四核 Cortex-A53@1.8GHz

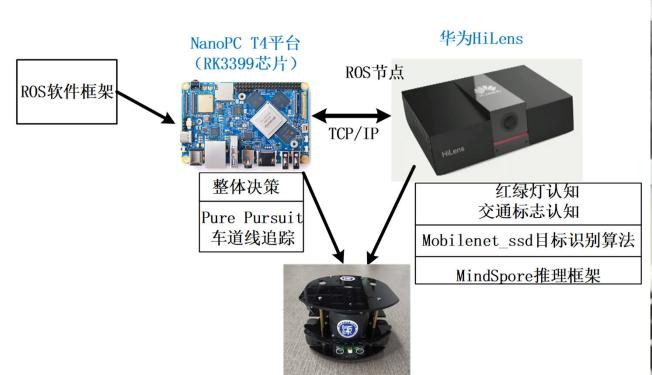
基于移动倒瓶颈卷积(MBConv)的深度神经网 络提取特征

MNN推理框架分析



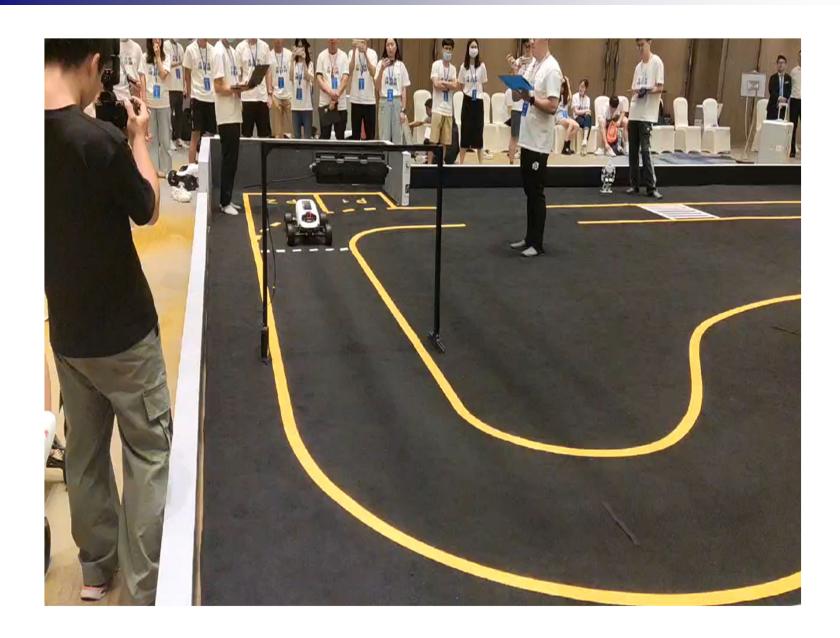
# 自动驾驶平台

- ◆ 自主在车道内行走;
- ◆绿灯前进,红灯停止;
- ◆根据限速标志自动调整速度。



szar base

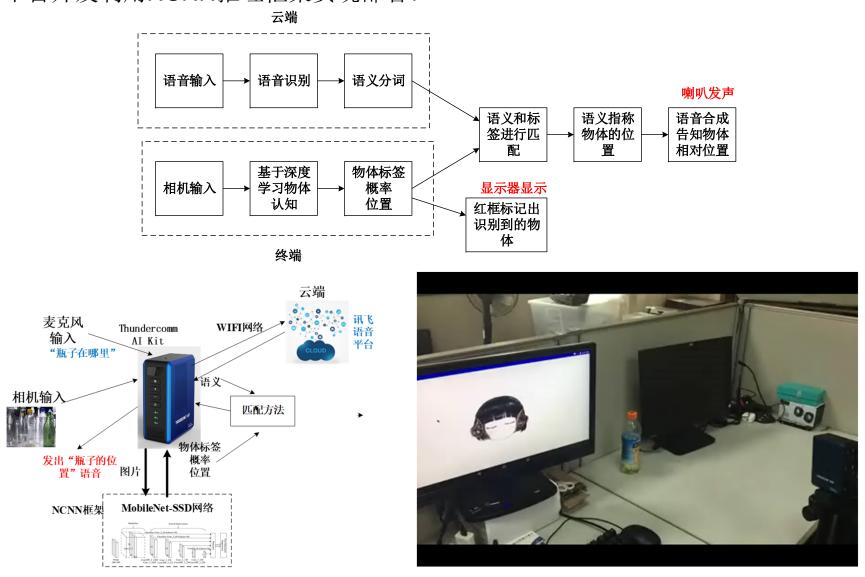






# 结合语言理解的环境认知

自然语言结合视觉目标检测,实现结合语义的环境理解功能,基于高通SDA845平台开发利用NCNN推理框架实现部署。





# 1.2 智能系统组成

智能系统与硬件

芯片内核

## 传统芯片内核 RISC-V RISC-V 神经网络芯片内核 IBM Intel TrueNorth Loihi 清华大学 浙江大学 Tianjic DARWIN

## 逻辑处理

可以灵活处理复杂的逻辑运算和多种数据类型的混合计算

## 运算加速单元

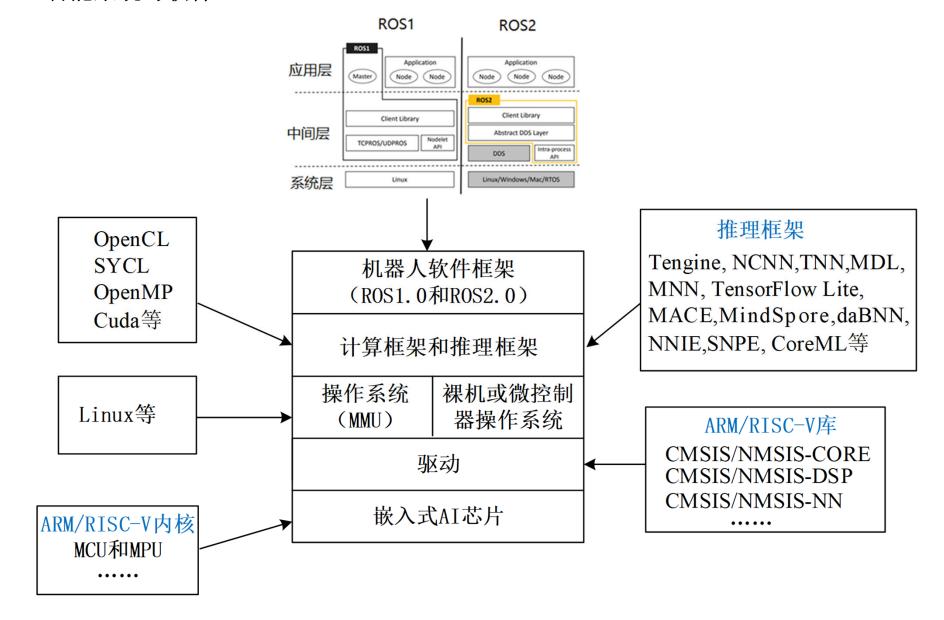


## 计算加速

大量的运算单元(ALU) 擅长大规模并发计算



## 智能系统与软件





OpenCL: 由 Khronos Group维护的开放标准,是一个适用于由CPU、GPU、DSP、FPGA等硬件加速器组成的异构计算平台的变成框架,包括计算设备编程语言(基于C/C++),以及控制这些计算设备执行的API。AMD、Nvidia、Intel等厂家的主流GPU都提供了OpenCL实现。

SYCL: 基于C++17的高级单源码异构计算专用语言。相比于OpenCL设备端核函数需要使用单独的语言进行独立开发,SYCL利用C++特性实现单一语言单一源码完成主机端、设备端开发的统一,开发更为简单高效。SYCL早期基于OpenCL和SPIR实现,新版本对后端进行抽象,以支持除了这两种以外的异构计算平台。

OpenMP: 共享内存并行计算框架(例如多核、多CPU)。

CUDA: 显卡厂商NVIDIA推出的运算平台,支持其GPU芯片的计算库。



物联网技术与人工智能相融合,最终追求的是形成一个智能化生态体系,从而实现不同智能终端设备之间、不同系统平台之间、不同应用场景之间的互融互通,万物互融。

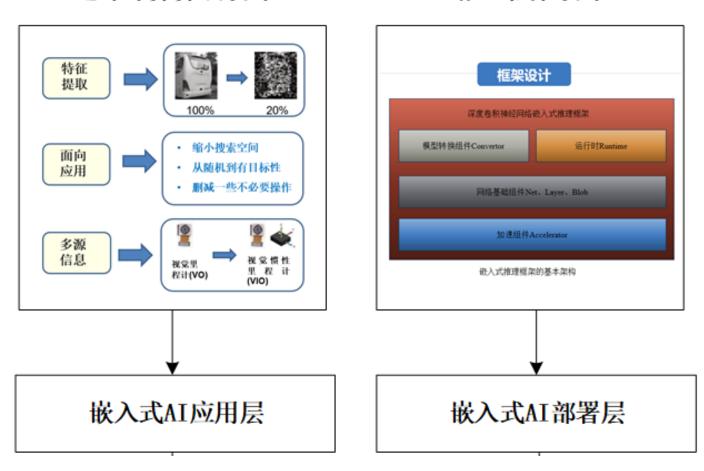
应用层协议	МQП	СоАР	DDS	XMPP	AMQP	НТТР	FTP	
网络层、传输协议 IPv4 IPv6 TCP 6LoWPAN RPL								
物理层、数据链路层协议	近距离通信		远距离蜂窝通信		远距离非蜂窝通信		有线通信	
	Dash7	NFC	GSM ( 2G )	WCDMA (3G)	ZigBee	Wi-Fi	MBus	USB
	Bluetooth	RFID	LTE (3.9G)	TD-LTE ( 4G)	Z-Wave	wHART	RS232	RS485
	IRdA		NB-IOT		LoRa		Ethernet	
设备层	RFID读写	传感器 传感器	可穿戴设备	红外设备	RFID标签	Beacon	摄像机	

#### 智能系统与算法(计算)

人工智能算法是智能系统的核心,从最初的通用机器学习到现在热门的深度 学习技术,只要系统用到了这些相关的算法,都被称为智能系统。

## 边缘计算算法设计

推理框架设计





## 1.3 智能系统发展及挑战

- (1)硬件体系的发展,从传统冯诺依曼和哈佛架构向异构多核及神经网络计算单元发展,从而对智能系统有更好的支撑作用。同时智能算法也在部署到越来越多的硬件平台上,例如在微控制器(单片机)上也开始运行深度学习算法,从而在越来越多的应用中实现智能系统。
- (2)软件体系为了更好的支持智能算法在硬件上运行,从传统的操作系统向对异构多核以及神经网络芯片支持的方向发展,从而针对智能算法运行在进程调度和内存管理方面有更好的效果。
- (3)随着通信新技术的提出,例如未来6G和星链技术等提出,必然推动智能系统在万物互联应用中广度和深度方面上的发展。
- (4)智能算法是智能系统的核心,随着各种新的智能算法的提出,包括 在智能算法机理方面、深度网络结构以及部署方案方面的创新,都会推动智 能系统技术的发展。

智能系统在推向应用过程中也面临着诸多挑战:

- (1)智能系统中有基于模型的方法,也有基于数据的深度学习方法,通过把基于模型的方法和基于数据的深度学习方法进行结合,从而提高算法的执行效率,例如深度学习算法的初始条件能否通过模型计算得到。
- (2)智能系统中的很多算法是基于深度学习,在开发过程中需要大量的数据集和训练,有时不太适合一些应用,有些应用场景无法提取长时间采集数据和在线学习的机会,例如涉及动作执行的操作,当用深度强化学习时,很难让一个实际动作执行成千上万次,此时需要在训练方法上开展研究从而提高学习效率,例如实现技能学习的元学习等。
- (3)目前智能系统有时很难达到100%的正确率,这很难满足精度要求高的场景。此时可以向那些对成功率要求不高的场景,例如智能扫地机避障失败发生碰撞并不是人们关注的重点,所以只要满足一定的成功率就是一款不错的智能系统产品。



# 谢谢!