조영혁

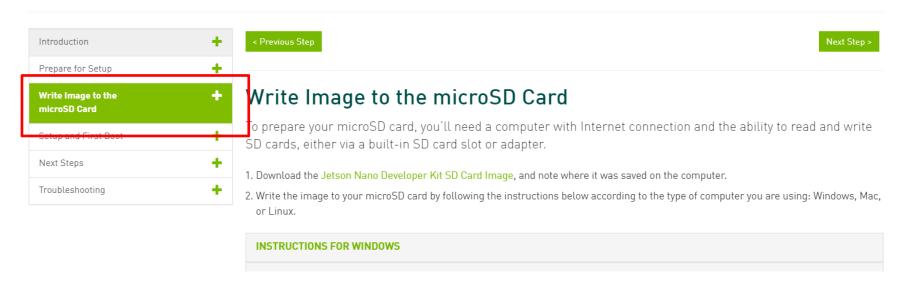
노다시스템



1. Setting up Jetson with JetPack

https://developer.nvidia.com/embedded/learn/get-started-jetson-nano-devkit

Getting Started With Jetson Nano Developer Kit



Download: Jetpack 4.2.3



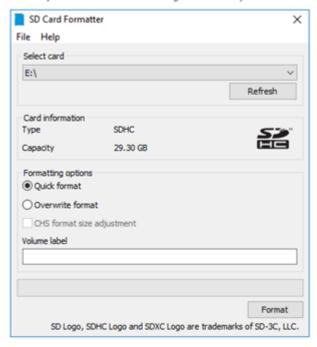
Write Image to the microSD Card

To prepare your microSD card, you'll need a computer with Internet connection and the ability to read and write SD cards, either via a built-in SD card slot or adapter.

- 1. Download the Jetson Nano Developer Kit SD Card Image, and note where it was saved on the computer.
- Write the image to your microSD card by following the instructions below according to the type of computer you are using: Windows, Mac, or Linux.

INSTRUCTIONS FOR WINDOWS

Format your microSD card using SD Memory Card Formatter from the SD Association.



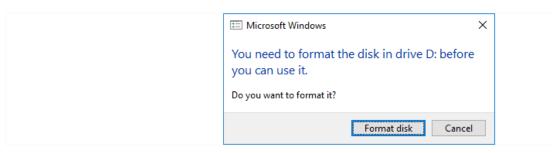
- 1. Download, install, and launch SD Memory Card Formatter for Windows.
- 2. Select card drive
- 3. Select "Quick format"
- 4. Leave "Volume label" blank
- 5. Click "Format" to start formatting, and "Yes" on the warning dialog



1. Download, install, and launch Etcher.



- 2. Click "Flash from file" and choose the zipped image file downloaded earlier.
- Insert your microSD card if not already inserted.
 Click Cancel (per this explanation) if Windows prompts you with a dialog like this:

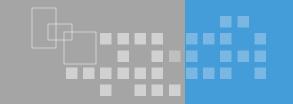




4. Click "Selecttarget" and choose the correct device.



- 5. Click "Flash!" It will take Etcher about 10 minutes to write and validate the image if your microSD card is connected via USB3.
- After Etcher finishes, Windows may let you know it doesn't know how to read the SD Card. Just click Cancel and remove the microSD card.

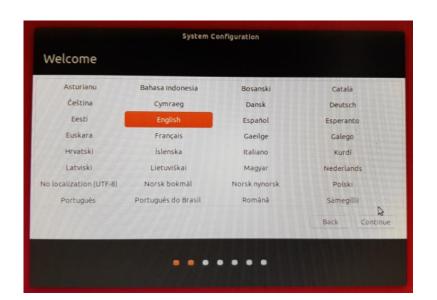


2. Building the Project from Source

System Configuration	
Please review and accept the following li	icenses
NVIDIA End User License Agreemen	ts
Taccept the terms of these licenses	
	Continue
•••••	



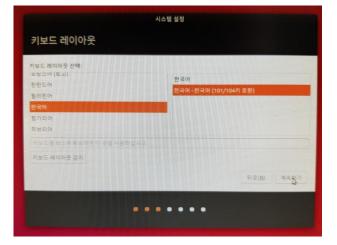
2. Building the Project from Source













	시스템 설정
당신은 누구십니까?	
이름:	
컴퓨터 이름:	다른 컴퓨터에서 보여지는 이용
사용자 이름 선택:	
암호 선택:	
암호 확인:	자동으로 로그언
	로그인할 때 암호 입력
	뒤로(B) 계속 기



2. Building the Project from Source

< Update >

To download the code

```
$ sudo apt-get update
$ sudo apt-get install git cmake
```

: /etc/atp/sources.list 패키지 정보에서 update

: git의 cmake 빌드 스크립트 install함

clone the jetson-inference project

```
$ git clone https://github.com/dusty-nv/jetson-inference
$ cd jetson-inference
$ git submodule update --init
```

: /etc/atp/sources.list 패키지 정보에서 update

: git의 cmake 빌드 스크립트 install함

: 하위모듈 update

Python Development Packages

```
$ sudo apt-get install libpython3-dev python3-numpy
```

- Numpy: numerical python의 약자

- Libpython3-dev: python dev 패키지 (lib 컴파일을 위한 파일들)



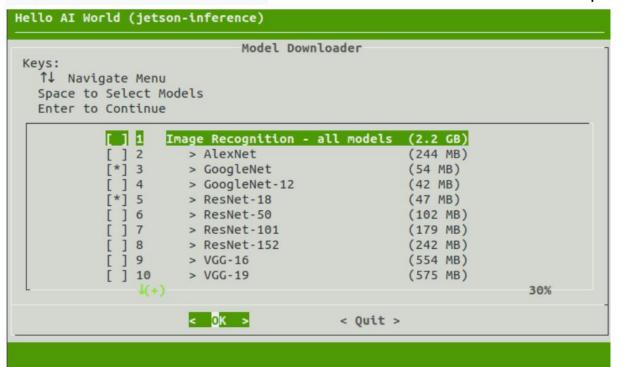
Configuring with CMake

```
$ cd jetson-inference
$ mkdir build
$ cd build
$ cmake ../
```

추가 다운로드

```
$ cd jetson-inference/tools
$ ./download-models.sh
```

: build script 실행 (cmakelists.txt)



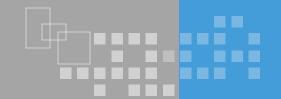


추가 다운로드

Installing PyTorch

- \$ cd jetson-inference/build
- \$./install-pytorch.sh

Hello AI World (jetson-inference) PyTorch Installer If you want to train DNN models on your Jetson, this tool will download and install PyTorch. Select the desired versions of pre-built packages below. or see http://eLinux.org/Jetson Zoo for instructions to build from source. You can skip this step and select Quit if you don't want to install PyTorch. Keys: ↑↓ Navigate Menu Space to Select Enter to Continue Packages to Install: PyTorch v1.1.0 for Python 2.7 [] 2 PyTorch v1.1.0 for Python 3.6 < Ouit >



Compiling the Project

```
$ cd jetson-inference/build
$ make : 소스파일을 build
$ sudo make install
$ sudo ldconfig
```

```
|-build
| \aarch64
| \bin | where the sample binaries are built to
| \networks | where the network models are stored
| \images | where the test images are stored
| \include | where the headers reside
| \lib | where the libraries are build to
```



Quick Reference

```
$ sudo apt-get update
$ sudo apt-get install git cmake libpython3-dev python3-numpy
$ git clone --recursive https://github.com/dusty-nv/jetson-inference
$ cd jetson-inference
$ mkdir build
$ cd build
$ cmake .../
$ make
$ sudo make install
$ sudo ldconfig
```



3. 카메라 테스트

/jetson-inference/build/aarch64/bin

aarch64: 64bit arm architecture aarch32: 32bit arm architecture

- camera-capture
- camera-viewer
- camrea-viewer.py

https://github.com/dusty-nv/jetson-utils

부록1 – Linux 명령어



명령어	내용	기타
Is	디렉터리 내용의 목록을 보여줌	-I , -a
ср	파일을 복사 한다.	
rm	파일을 삭제한다	
echo	설정된 path를 보여준다.	\$PATH
cd	현재의 디렉터리를 이동한다.	
mkdir	디렉터리 생성한다	
rmdir	디렉터리를 삭제한다	
pwd	현재 작업중인 디렉터리의 경로를 표시한다.	
cat	파일 내용을 표시한다.	
sudo	다른 사용자의 보안 권한으로 명령어를 수행한다.	
chmod	파일의 접근 권한을 변경한다.	
tar	여러 개의 파일을 하나의 파일로 묶는다c (묶기) -x (풀기) -f(읽거나 기록파일정의) -v(묶거나풀공있 는파일보기) -z(gzip으로 압축하여 백업)	
apt-get	Ubuntu를 포함한 데비안 계열에서 소프트웨어 패키지 설치 및 관리	

부록2 – ubunt



< apt-get 명령어 > : ubuntu 포함한 Debian 계열의 리눅스 패키지 관리 명령어 - apt (Advanced packaging tool kit)

sudo apt-get update : /etc/apt/sources.list 인덱스에서 업데이트를 함

sudo apt-get upgrade : 설치된 패키지를 모두 최신 패키지로 upgrade함

sudo apt-get install 패키지이름 : 패키지 설치 sudo apt-get remove 패키지이름 : 패키지 삭제

sudo apt-get source 패키지 이름

부록3 – git hub명령어



< git 명령어 > : 분산버전 관리 시스템

git clone https://xxxxx : libraray를 clone 함

git add 파일명 : 파일

git –version : git 버전 표시

git init : 현재 디렉터리에 git 저장소 생성

git submodule update : 하위모듈의 변경 사항을 적용함

cmake : build script (CMakeLists.txt 에서 관리)

make : 소스를 컴파일하여 실행 파일로 만들어 줌

make install : 앞에 것을 실행하여 설치를 함



THANK YOU

Suggestions Questions