Follow Person IV

Pedro Arias

Comparación

- YOLOv4
 - ~ 5 FPS
 - Latencia ~1s
 - Mayor nº de objetos detectados
 - Mayor confianza



- YOLOv4 Tiny
 - ~30 FPS
 - Tiempo real
 - Pocos objetos detectados
 - Menor confianza



Plan de Prueba de Vuelo

- Establecimiento de conexión y muestra de parámetros
- Armado
- Despegue (h=1) y Aterrizaje
- Despegue (h=1), Movimiento de guiñada en ambos sentidos y Aterrizaje.
- Follow person con control por guiñada

Problemas en armado/desarmado

Interferencias en red WiFi Baja intensidad

Cortes en la conexión

Cable de alimentación de la jetson

Arq. de las Comunicaciones

1. PC como AP



ROS_IP=10.42.0.1

ROS_IP=10.42.0.180

ROS_MASTER_URI= http://10.42.0.1:11311/

Arq. de las Comunicaciones

- 1. PC como AP
- 2. Drone como AP



ROS_IP=10.42.0.1

ROS_IP=10.42.0.180

ROS_MASTER_URI= http://10.42.0.1:11311/

Arq. de las Comunicaciones

- 1. PC como AP
- 2. Drone como AP
 - Antena WiFi









ROS_IP=10.42.0.1

ROS_IP=10.42.0.180

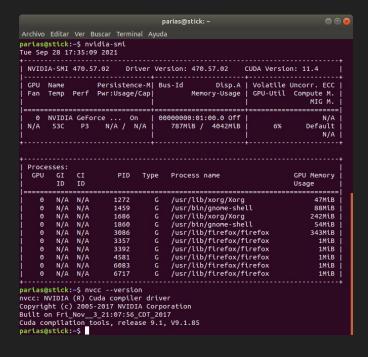
ROS_MASTER_URI= http://10.42.0.1:11311/

LOCAL

- CPU
 - YOLOv4: 0.4 FPS
 - YOLOv4-Tiny: ~8 FPS
- GPU

OpenCV compiled CUDA: NO

nvidia drivers -- v470.57.02 CUDA -- v11.4 nvcc -- v9.1 cuDNN -- v8.2.2 OpenCV -- v4.2.0 cmake -- v3.21.3



LOCAL

- CPU
 - YOLOv4: 0.4 FPS
 - YOLOv4-Tiny: ~8 FPS
- GPU
 - Desinstalar OpenCV (y ROS)
 - Compilar OpenCV desde fuente con CUDA
 - o Errores al compilar

OpenCV compiled CUDA: NO

nvidia drivers -- v470.57.02 CUDA -- v11.4 nvcc -- v9.1 cuDNN -- v8.2.2 OpenCV -- v4.2.0 cmake -- v3.21.3

