目标检测：行人，两轮车。使用模型ssd，yolov5

图像分割：行车道，路沿、行人、两轮车。使用模型unet

停车位检测：使用模型ssd改进版

# 数据集

开源数据集位置：192.168.28.250

1. 车道线检测：/opt\_disk1/share/Dataset/bdd100k
2. 车道线检测：/opt\_disk1/share/Dataset/cityscapes
3. 停车位检测：/opt\_disk1/share/Dataset/context\_park\_slot
4. 车道线检测：/opt\_disk1/share/Dataset/KITTI

自有数据集位置：192.168.28.250

1. 目标检测数据集位置：/opt\_disk1/share/Dataset/ jili\_OD
2. 图像分割数据集位置：/opt\_disk1/share/Dataset/P81

自有数据集位置：192.168.28.225

1. 目标检测数据集位置：/share/Dataset/ jili\_OD
2. 图像分割数据集位置：/share/Dataset/P81

# 标注

第三方标注，标注质量评定？

# 图像预处理

代码无

# 图像增强

训练中增强，代码无

# 训练

代码无

# 测试

测试实验数据无

单张图像运行测试在demo文件夹下

# 图像后处理

代码无

# 模型转换

代码无

转换之后的模型onnx在models文件夹下。

# 部署

代码无

###### Processor SDK RTOS J721E

<https://downloads.ti.com/jacinto7/esd/processor-sdk-rtos-jacinto7/latest/exports/docs/psdk_rtos/docs/user_guide/sdk_components_j721e.html>

###### TI实现方式单目视觉估计3D

<https://software-dl.ti.com/jacinto7/esd/processor-sdk-rtos-jacinto7/07_03_00_07/exports/docs/vision_apps/docs/user_guide/group_apps_dl_demos_app_tidl_vl.html>

目前服务器有2个 192.168.28.225 192.168.28.250

###### 深度学习代码位置

<http://192.168.28.216:3000/zhangsc/Longhorn_DL>

###### TI代码位置：

<https://github.com/TexasInstruments/edgeai-torchvision>

<https://github.com/TexasInstruments/edgeai-torchvision/tree/master/torchvision/edgeailite/xvision/models/pixel2pixel>

###### TDA4VM介绍：

<https://www.ti.com/product/TDA4VM#software-development>

###### TI Deep Learning Product User Guide：

<https://software-dl.ti.com/jacinto7/esd/processor-sdk-rtos-jacinto7/08_01_00_13/exports/docs/tidl_j7_08_01_00_05/ti_dl/docs/user_guide_html/md_tidl_layers_info.html>