

## 車載向け画像セグメンテーション ネットワークの構築

#### 川端聡

オートノマスドライビング ソリューション アーキテクト エヌビディア合同会社

# 始める前に (1/2)

...この後ラボの内容を簡単に紹介します

#### このラボは 'Advanced' レベルです:

- Jupyter Notebook を使って各自のペースで進めます。
- 実装部分に注力するようにして下さい。
- 一青字の章は押さえるべき内容が書いてあります。

# 始める前に (2/2)

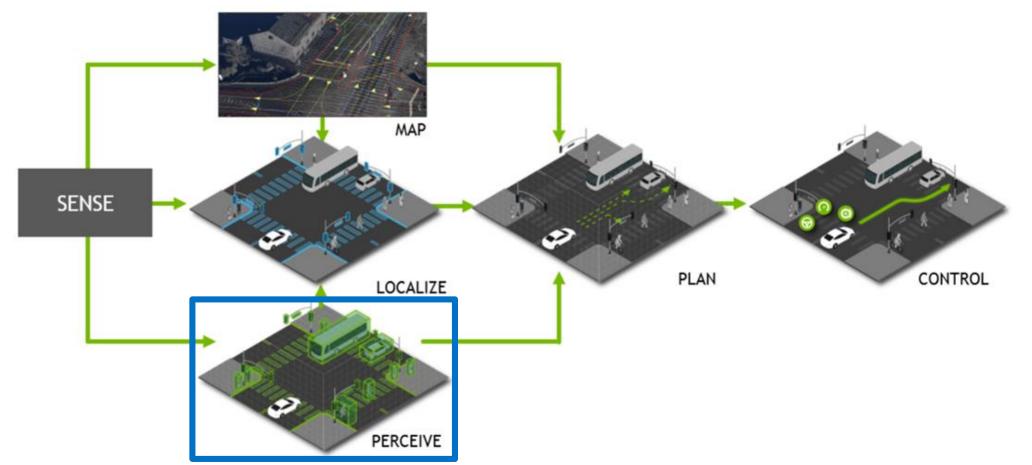
...この後ラボの内容を簡単に紹介します

- 1) Google Chrome で <a href="https://nvlabs.qwiklab.com/">https://nvlabs.qwiklab.com/</a> にログイン
- 2) 車載向け画像セグメンテーションネットワークの構築 を選択
- 3) ラボを開始 をクリック



# 自動運転車

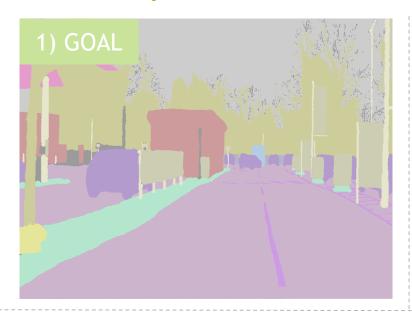
膨大な計算性能が必要なのはどうして?





### このラボの概要

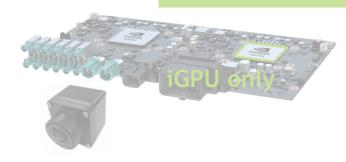
#### Fully Convolutional Nets を用いて Semantic Segmentation を行う







#### 2) CONSTRAINTS



- 1) Parking scenario: 4 cams @ 15 fps
- 2) Urban mario: 4 cams @ 30 fps
- 3) Ruras scenario: 1 cams @ 30 fps



Generic CNN Base Architecture

We will use adjustable MobileNets.

Classification Head (Fully Connected)





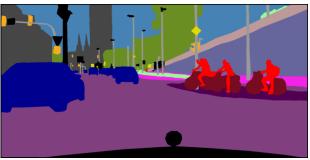
# 利用するデータセット

Cityscapes: ドイツの 18 市で撮影・ラベリング

1) GOAL

	Original version	Version in this lab	
#Training / #Validation / #Test	2975 / 174 / 59	900 / 100 / 59	
#Classes	30		
Resolution	1024 x 2048	360 x 480	





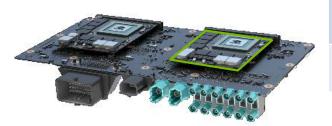


### 想定ハードウェア

#### DRIVE PX 2 で利用可能な integrated / discrete GPU の計算資源量

#### 2) CONSTRAINTS





GPU on DPX2	Precision	#MAC operations / CUDA Core / cycle	GOP / second 1 GOP (Giga operation) = 1 Billion operations
iGPU	float32	1	653 GOP/s
iGPU	float16	2	1,306 GOP/s
dGPU	float32	1	2,972 GOP/s
dGPU	int8	4	11,889 GOP/s

Note: このラボでは 100% のリソースが使えるとします。 (実環境では他のタスクも動作するため、もっと少なくなります).



### リソース制約下で有用な CNN

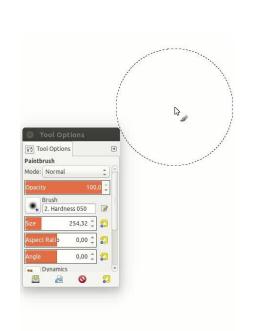
MobileNets, 分類性能とワークロードのトレードオフを調整可能.

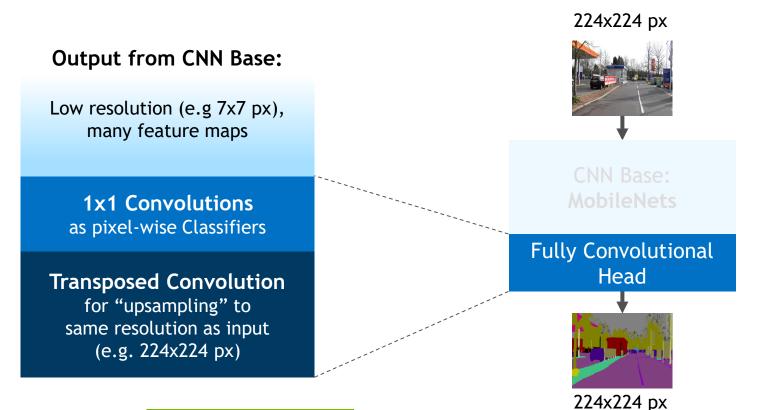




## 簡単な FULLY CONVOLUTIONAL HEAD

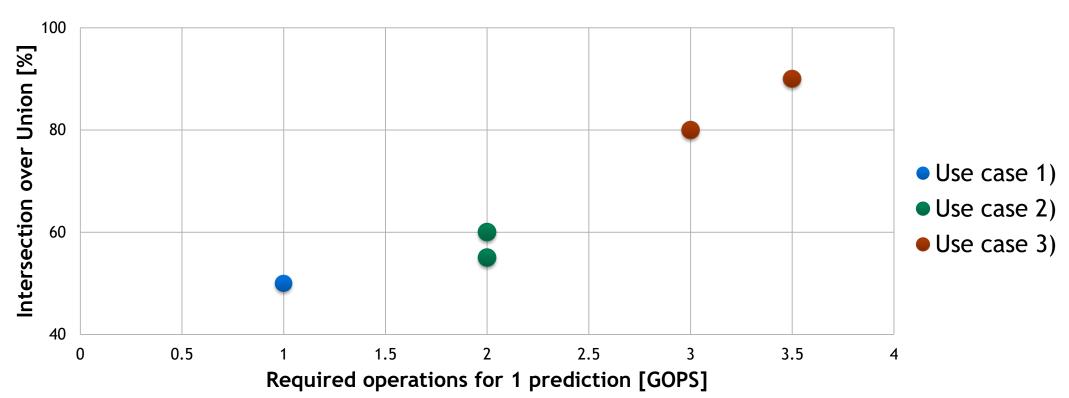
MobileNets からの出力を元画像の解像度までアップサンプリング





# 最終評価: テストセットに対する IOU SCORE

ラボの終わりに性能を比べてみましょう



## それでは 'LAUNCH LAB' をクリックして ラボを始めて下さい

分からないことがあれば、何でも聞いて下さい。 そのために私たちがいます◎