

Vehículos Autónomos con DonkeyCar y Tensorflow





Hola!

Soy Jose

Desarrollador de software Profesor de Al y ML Aficionado a la robótica

Pueden encontrarme en Twitter @pepelaruta y Github @tabris2015





Agenda

- 1. Vehículos Autónomos
- 2. Donkeycar
- 3. Entrenamiento y simulación de un vehículo autónomo.
 - a. Recolección de datos
 - b. Entrenamiento del modelo
 - c. Test de inferencia en simulación.



Vehículos Autónomos

Conceptos principales



Vehículos Autónomos?







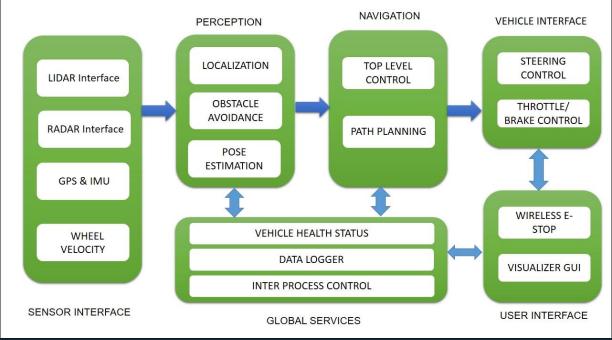






Un vehículo autónomo o self driving car es un sistema complejo capaz de operar un vehículo automotor de forma completamente autónoma.

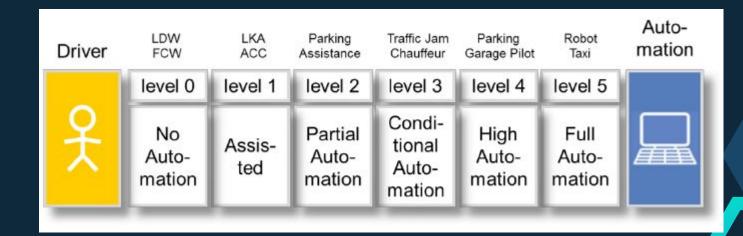








Niveles de autonomía





Empresas en carrera:

Tesla

Tesla incluye un nivel de autonomía denominado autopilot en sus vehículos eléctricos.

Tienen la infraestructura de recolección de datos más grande del mundo.

Waymo

Es una empresa dependiente de Google que desarrolla un vehículo de nivel 5. Cuenta con gran financiamiento y avance.

Zoox

Recientemente adquirida por Amazon, Zoox se destaca por su enfoque de desarrollo "desde cero" de un vehículo autónomo.



Otras iniciativas:

- ♦ GM Cruise
- Baidu
- Argo Al
- nuTonomy
- Scania
- ♦ BMW
- Nissan



56,000 M\$

Valor del mercado estimado en 2020

220,000 M\$

Valor proyectado para 2025





Donkey Car

Vehículos autónomos open source con Python y Tensorflow



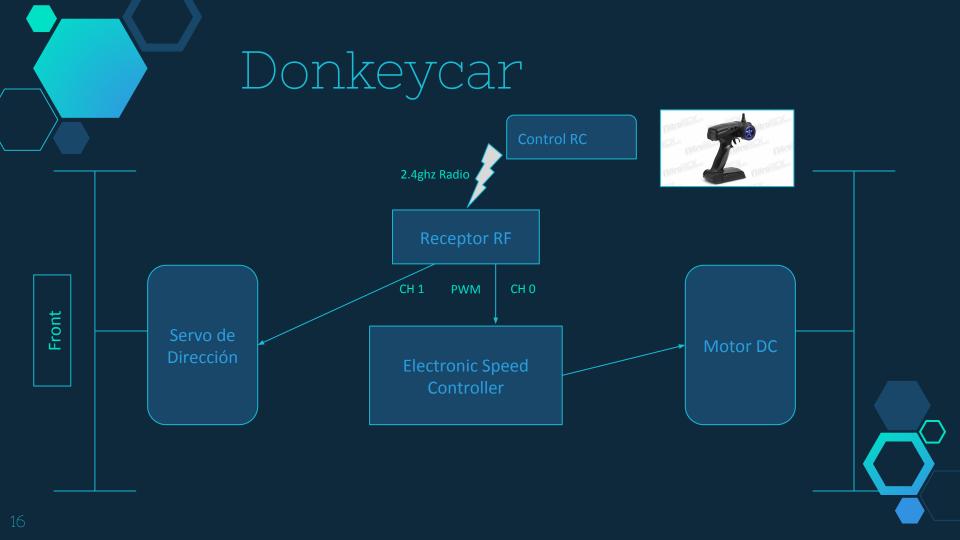




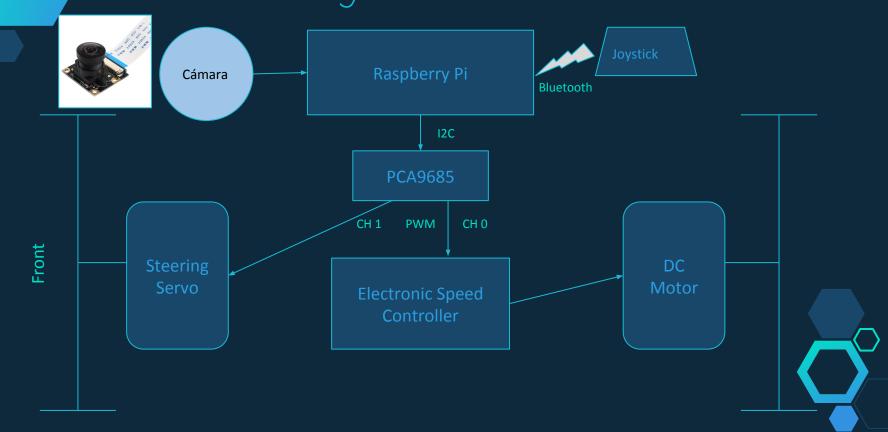
Donkeycar







Donkeycar





Flujo de trabajo





Donkeycar

Recolección de datos

Tesla incluye un nivel de autonomía denominado autopilot en sus vehículos eléctricos.

Tienen la infraestructura de recolección de datos más grande del mundo.

Entrenamiento

Es una empresa dependiente de Google que desarrolla un vehículo de nivel 5. Cuenta con gran financiamiento y avance.

Piloto automático

Recientemente adquirida por Amazon, Zoox se destaca por su enfoque de desarrollo "desde cero" de un vehículo autónomo.



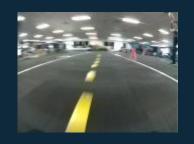
Recolección de datos







Recolección de datos





```
"user/angle":0.0,

"user/throttle":0.5441419721060824,

"cam/image_array":"525_cam-image_array_.jpg",

"user/mode":"user",

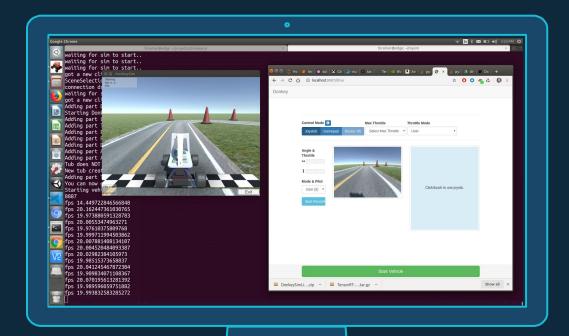
"timestamp":"2019-04-20 17:06:53.486897"
```

```
"user/angle":0.49330118717001864,
"user/throttle":0.4881566820276497,
"cam/image_array":"628_cam-image_array_.jpg",
"user/mode":"user",
"timestamp":"2019-04-20 17:06:58.650633"
}
```



Recolección de datos

Se puede usar un entorno simulado para recolectar datos de conducción.







Formatos

- Tensorflow (Keras)
- ♦ Tensorflow Lite
- ♦ Tensor RT
- ♦ Coral TPU

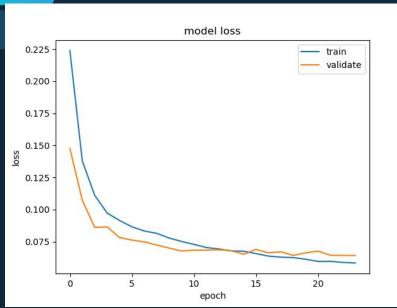
Arquitecturas

- Lineal
- Categórico
- ♦ IMU
- ◇ RNN
- ♦ 3D
- ...otros

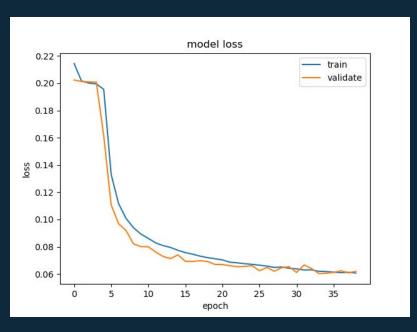
Funcionalidades

- Aumentación de datos.
- Cropping
- Transfer Learning



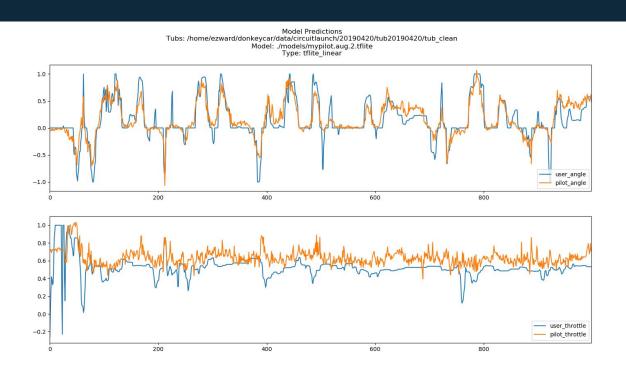


Modelo sin aumentación



Modelo con aumentación











Piloto Automático

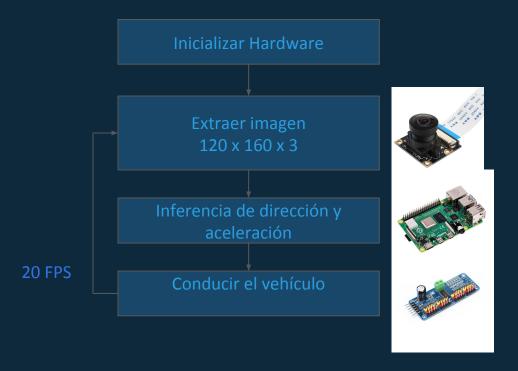
Formatos

DonkeyCar incluye herramientas para el despliegue del modelo entrenado en un vehículo RC o en un entorno simulado para probar el rendimiento de la red neuronal.





Piloto automático







Preguntas?





Demo Time!





Open source!

- Página oficial: https://www.donkeycar.com/
- Repositorio de Github: https://github.com/autorope/donkeycar
- Documentación Oficial: http://docs.donkeycar.com/
- Repositorio para el simulador: https://github.com/tawnkramer/gym-donkeycar



Requisitos

- Python 3.6 o 3.7.
- Visual Studio Code.
- Conexión estable a internet.
- Una GPU Nvidia (opcional).



Gracias!

Preguntas?

Contacto:

- @pepelaruta
- jose.laruta@ieee.org

