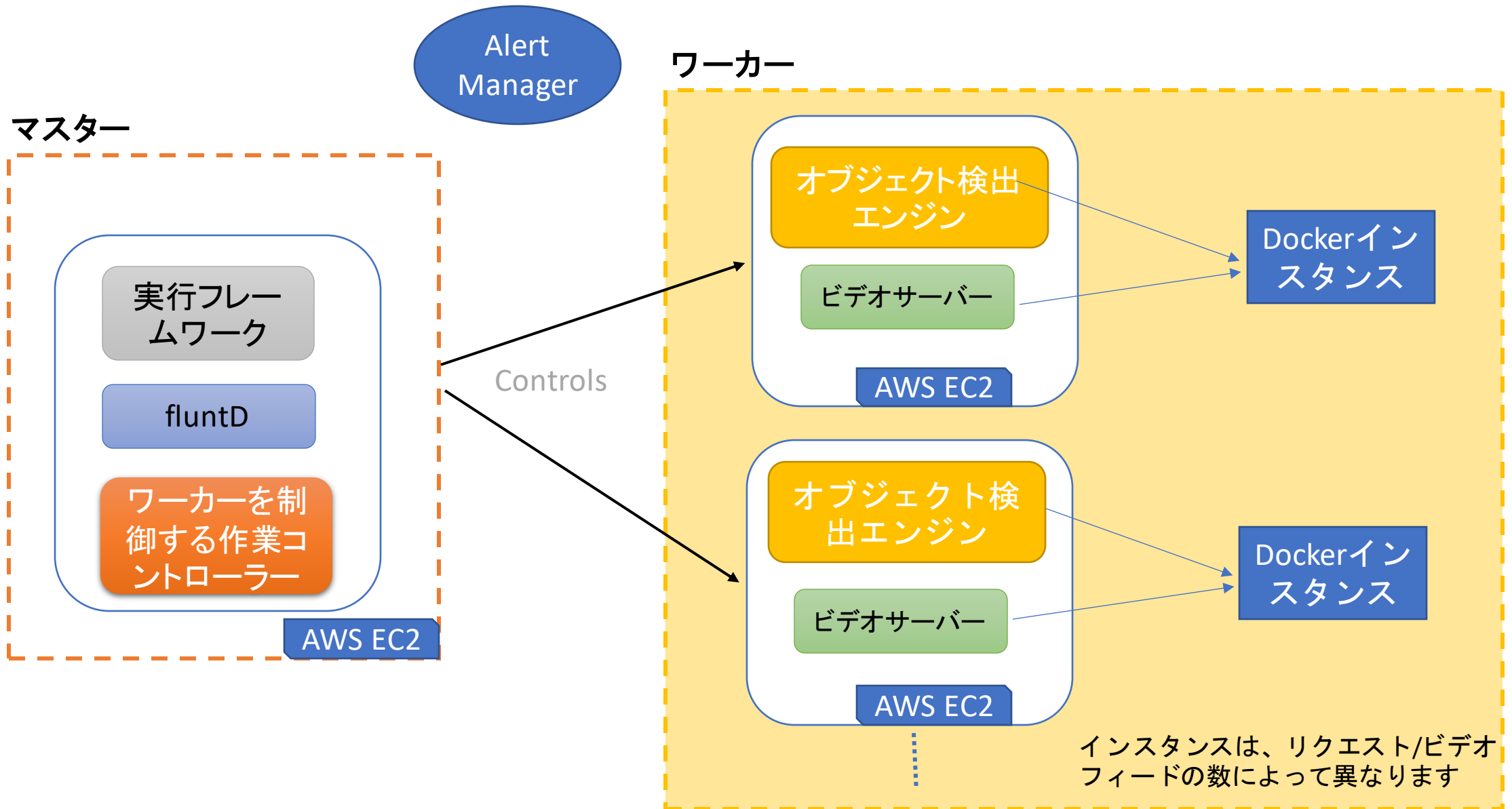


オブジェクト動作検出シ ステム

オブジェクト動作検出システム内側のワークショップ

- このシステムアーキテクチャは、マスターとワーカーの通信を説明します
- 下記の説明が次のスライドを参加しながら分かりやすくなります。
- マスターには実行フレームワーク、ログを管理するFluntD、ワーカーを制御する作業コントローラーがあります
- ワーカーには複数のDockerインスタンスがあり、各Dockerインスタンスには、オブジェクト検出エンジン、ビデオサーバーを持つイメージが含まれています。



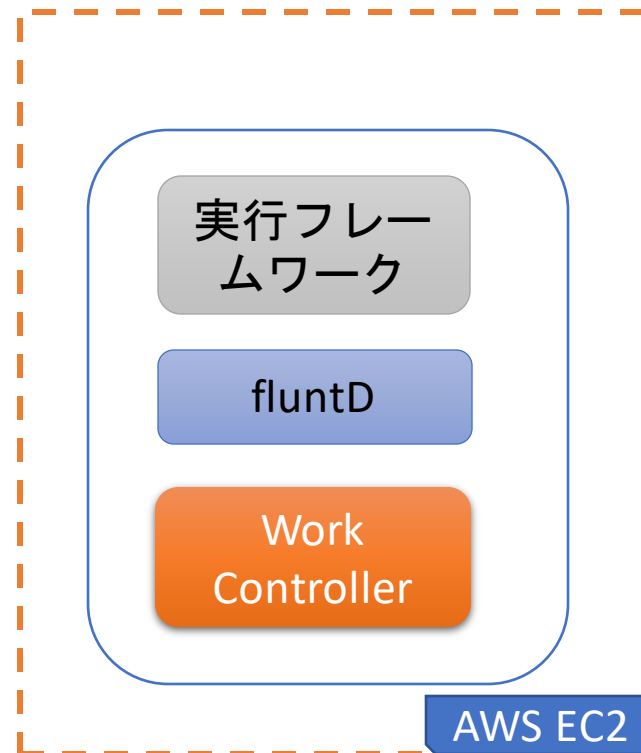
Execution Frameworkは下記の為使用される

- プラットフォームの作成
- 作成するSwaggerAPI
 - APP image
 - Get, Put, post, Delete
 - Instance
- PostgreSQLに保存されたアプリとインスタンスに関連するデータ

ワーカーを制御する作業コントローラー

- Dockerインスタンスとアプリの操作を制御します

Master

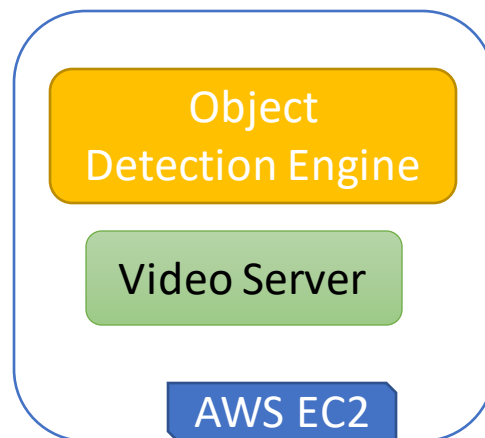


FluntD

- 一元化されたログを保持するために使用されます(It is used to keep centralized log)

- Dockerインスタンス
- ビデオサーバーからビデオフィードを取得する
- Licenceが必要です
- 車、自転車、人間などの物体を検出します。また、軌道を確認します。
- MongoDBに保存されたアラート、
 - Detected Frames
 - Date and time
 - Class detected
 - Number of objects detected
 - Bounding boxes info

Worker



Video Server

- ストリーム、ライブフィード
- ビデオ情報
- フレームレート設定
- カメラ接続

※IA2DとVideoServerのDockerインスタンスは、同じEc2インスタンス上に作成することも、分離することもできます。