https://www.kaggle.com/code/radhakrishnanrajan/samarth-project-testing-traffic-density-indicator/edit/run/176172173

f96a2353e820f0b0f1bfb8c218e473a8473ed01a

EMERGENCY VIDEO 1 - LOG:

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 9.5ms

Speed: 2.5ms preprocess, 9.5ms inference, 1.0ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 7.2ms

Speed: 2.0ms preprocess, 7.2ms inference, 0.7ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 7.3ms

Speed: 2.4ms preprocess, 7.3ms inference, 0.7ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.9ms

Speed: 2.0ms preprocess, 6.9ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 7.1ms

Speed: 2.0ms preprocess, 7.1ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.9ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.9ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.6ms

Speed: 1.9ms preprocess, 6.6ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.9ms preprocess, 6.6ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.4ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.9ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.1ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.1ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.5ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.9ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.9ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.3ms

Speed: 1.9ms preprocess, 7.3ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.8ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.5ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.9ms

Speed: 1.9ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.4ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.3ms

Speed: 1.9ms preprocess, 7.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.9ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.3ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.6ms preprocess, 7.1ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 2.1ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.5ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.9ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.6ms preprocess, 7.1ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.8ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.9ms preprocess, 7.1ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.8ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.3ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.3ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.1ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.6ms preprocess, 7.1ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.9ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.2ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.2ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.6ms preprocess, 7.1ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.9ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.2ms

Speed: 2.0ms preprocess, 7.2ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.3ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 8.9ms

Speed: 1.6ms preprocess, 8.9ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 2.0ms preprocess, 6.8ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.2ms

Speed: 1.6ms preprocess, 7.2ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.6ms inference, 1.8ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 10.0ms

Speed: 1.6ms preprocess, 10.0ms inference, 2.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 10.5ms

Speed: 1.9ms preprocess, 10.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.2ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.2ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.3ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.2ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.2ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.2ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.2ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.9ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.9ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.2ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.2ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.0ms

Speed: 1.5ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.2ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.2ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.4ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.2ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.2ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.0ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.5ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 7.0ms

Speed: 1.4ms preprocess, 7.0ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 0.5ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.6ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.6ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.4ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.4ms inference, 0.5ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.3ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.3ms inference, 0.5ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.3ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.3ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.3ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.3ms inference, 0.5ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.2ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.2ms inference, 0.5ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 8.1ms

Speed: 1.8ms preprocess, 8.1ms inference, 0.8ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.5ms

Speed: 1.9ms preprocess, 6.5ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.9ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.9ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.7ms

Speed: 1.9ms preprocess, 6.7ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.7ms

Speed: 1.9ms preprocess, 6.7ms inference, 0.7ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 (no detections), 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 0.6ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.0ms

Speed: 1.5ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.1ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.1ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.0ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.0ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.3ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 6.8ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 1 Vehicle, 7.0ms

Speed: 1.5ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 8.2ms

Speed: 1.8ms preprocess, 8.2ms inference, 1.5ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.3ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.3ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.0ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.6ms preprocess, 7.0ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 7.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.0ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 8.3ms

Speed: 1.6ms preprocess, 8.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 7 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.1ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.8ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.3ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.0ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.0ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.9ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.3ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 7 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 7 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 7 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 7 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 7 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.1ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.2ms

Speed: 1.9ms preprocess, 7.2ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.2ms

Speed: 2.0ms preprocess, 7.2ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.3ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 7 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 7 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.3ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.3ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.2ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.2ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 2

output\_result to Display : Emergency | Lane 2

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.1ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.2ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.2ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.9ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.6ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.5ms preprocess, 7.1ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.3ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.4ms

Speed: 2.0ms preprocess, 7.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.3ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 3 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.1ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.7ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 2 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.1ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.3ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.3ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.0ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.8ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.4ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.5ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.2ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.2ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 8.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 8.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.9ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.6ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.2ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.2ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.4ms preprocess, 6.4ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.7ms inference, 1.3ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.9ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 7.2ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.2ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.7ms inference, 1.4ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.9ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.9ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 6 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.1ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.8ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.7ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.7ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.6ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.6ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.1ms

Speed: 1.8ms preprocess, 7.1ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.5ms

Speed: 1.6ms preprocess, 6.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.0ms

Speed: 1.9ms preprocess, 7.0ms inference, 1.1ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 6.8ms

Speed: 1.5ms preprocess, 6.8ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 4 Vehicles, 7.5ms

Speed: 1.7ms preprocess, 7.5ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 0

output\_result to Display : Regular

output\_result to Audrino PLC : Regular

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

0: 384x640 5 Vehicles, 6.4ms

Speed: 1.7ms preprocess, 6.4ms inference, 1.2ms postprocess per image at shape (1, 3, 384, 640)

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*

output\_result : 1

output\_result to Display : Emergency | Lane 1

output\_result to Audrino PLC : Emergency

\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*\*