

1. fejezet

Linkek

- [NVIDIA docker install](#)
- [Docker settings](#)
 - [GPU](#)
 - [Devices](#)
 - [GUI xhost](#)
 - [GUI import](#)
- [Versions \(TF/CUDA/cuDNN versions\)](#)
- [Containers](#)
 - [Tensorflow](#)
 - [OpenCV](#)
- [GPU Ubuntu 20.04-re TF v2-vel](#)
Jó telepítés útmutató ubuntu fossa-ra:
Nem szabad simán runnal elindítani mert akkor nem kapja meg a környezeti változókat a tensorflow.
(venv) terminált kell használni helyette.
[Másoknak sem jó 2.3-ra \(nightly-ra igen\) a 960M](#)
- [Stanford slides](#)
- [Roi pooling example](#)
- [Fapados indiai előadás](#)
- [Fast/Faster](#)
- [text](#)
- <https://medium.com/@selfouly/part-2-fast-r-cnn-object-detection-7303e1988>
- <https://towardsdatascience.com/r-cnn-fast-r-cnn-faster-r-cnn-yolo-object-detection-101-13a2a2f3a>
- <https://papers.nips.cc/paper/5638-faster-r-cnn-towards-real-time-object-detection.pdf>
- <https://tryolabs.com/blog/2018/01/18/faster-r-cnn-down-the-rabbit-hole-of-object-detection/>
- <http://www.robots.ox.ac.uk/~vgg/publications/talks/fast-rcnn-slides.pdf>

2. fejezet

Argoverse

- <https://argoai.github.io/argoverse-api/>
- <https://github.com/argoai/argoverse-api>

3. fejezet

Kamera

<https://www.dev47apps.com/droidcam/linux/>

4. fejezet

Átnézett adatbázis weboldalak

4.1. Adatbázis ajánló

- <http://homepages.inf.ed.ac.uk/rbf/CVonline/Imagedbase.htm#autodriving>
- <http://www.cvl.isy.liu.se/en/research/datasets/amuse/>



20130530_CVL_1_StraightForward.zip

Fizetős a nagy adatbázis

De példák se jók

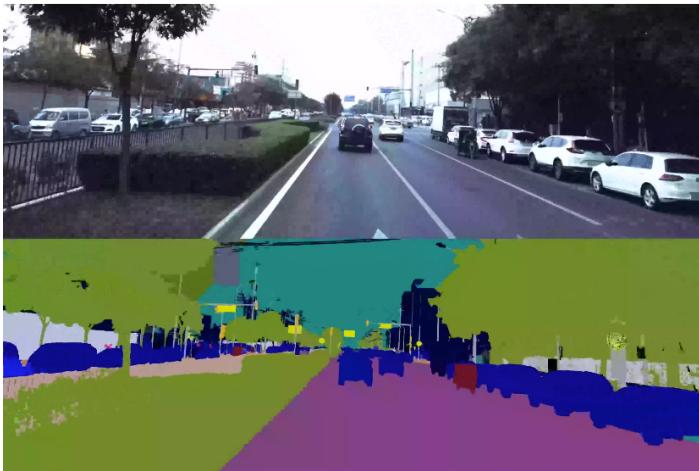
- http://apolloscape.auto/car_instance.html



3d_car_instance_sample.tar.gz

5000 kép autó körvonallal, vannak hozzá programok

- <http://apolloscape.auto/scene.html>



road01_ins.tar.gz

150 000 kép (videó) pixelszintű szegmentálással

25 kategória

vannak hozzá programok

- http://apolloscape.auto/lane_segmentation.html

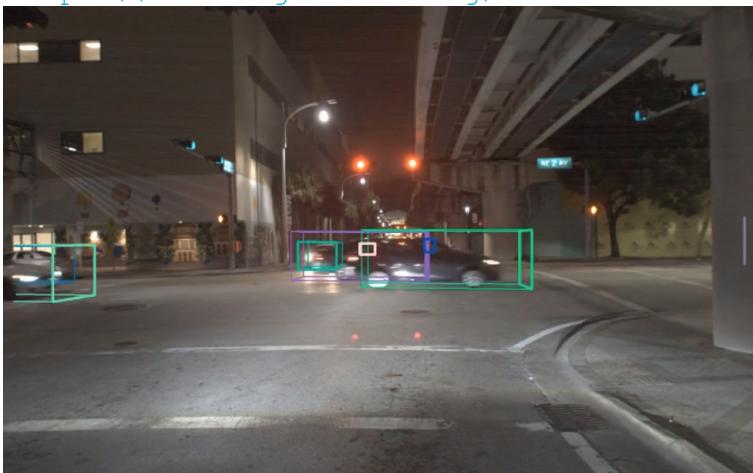


lane_marking_examples.tar.gz

110 000 kép (videó) pixelszintű útsáv szegmentálással

van hozzá kiértékelő program

- <https://www.argoverse.org/data.html>

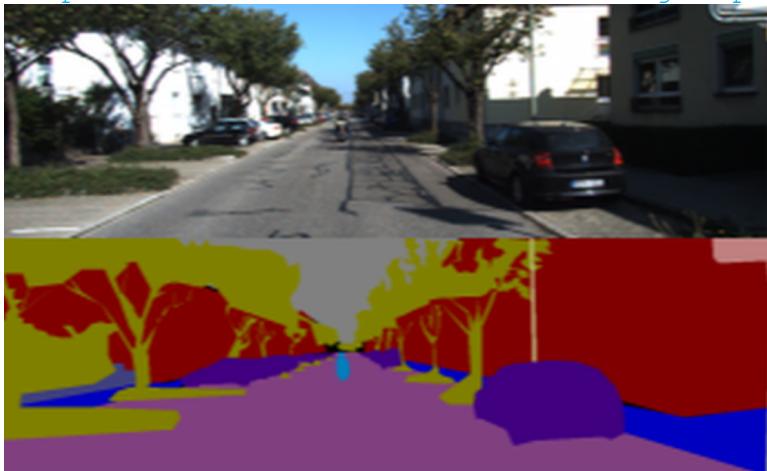




tracking_sample_v1.1.tar.gz

113 15-30 másodperces videó (képekben) befoglaló téglatestekkel és 15 kategóriával egyszerre 7 kamerával készült

- <http://adas.cvc.uab.es/elektra/enigma-portfolio/cvc10-semantic-segmentation/>

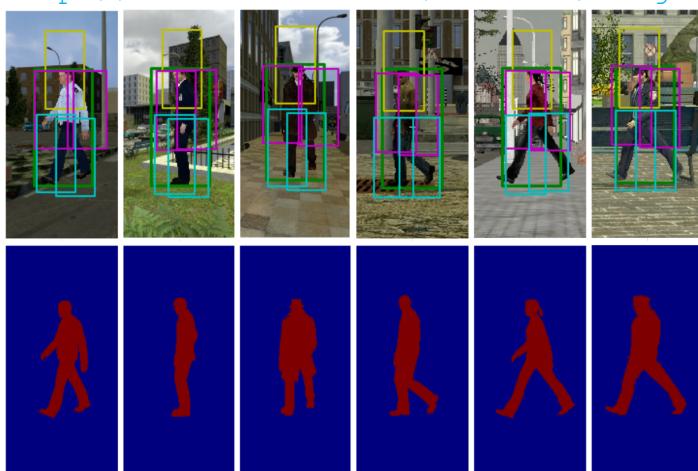


KITTI_SEMANTIC.zip

pixel szintű szegmentáció

de csak 150 kép

- <http://adas.cvc.uab.es/elektra/enigma-portfolio/item3/>



CVC07.zip

2500 játékban sétáló gyalogos befoglaló négyzettel és pixels zintű szegmentációval nem valósághű

- <https://hci.iwr.uni-heidelberg.de/content/bosch-small-traffic-lights-data>



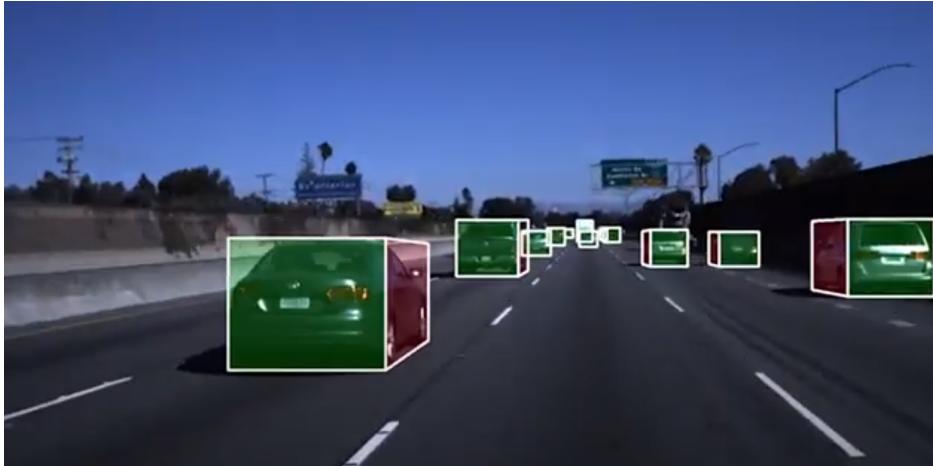
nem töltöttem le még
13427 kép
távoli jelzőlámpák befoglalónégyzettel

- <https://drivingstereo-dataset.github.io/>



DrivingStereo_demo_images.zip
csak sztereoképek nincs annotálás

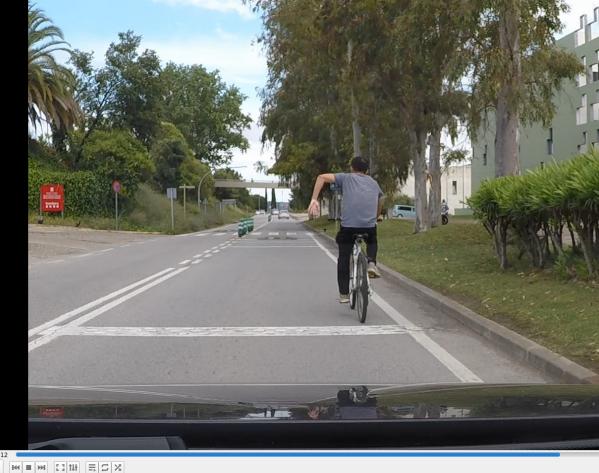
- <https://boxy-dataset.com/boxy/>



még nem töltöttem le
rengeteg adat autókról
koordináta tengelyekkel párhuzamos élű befoglaló téglatesttel

<https://www.youtube.com/watch?v=HY05Pthe3TE&feature=youtu.be>

- <https://github.com/VRU-intention/casr>



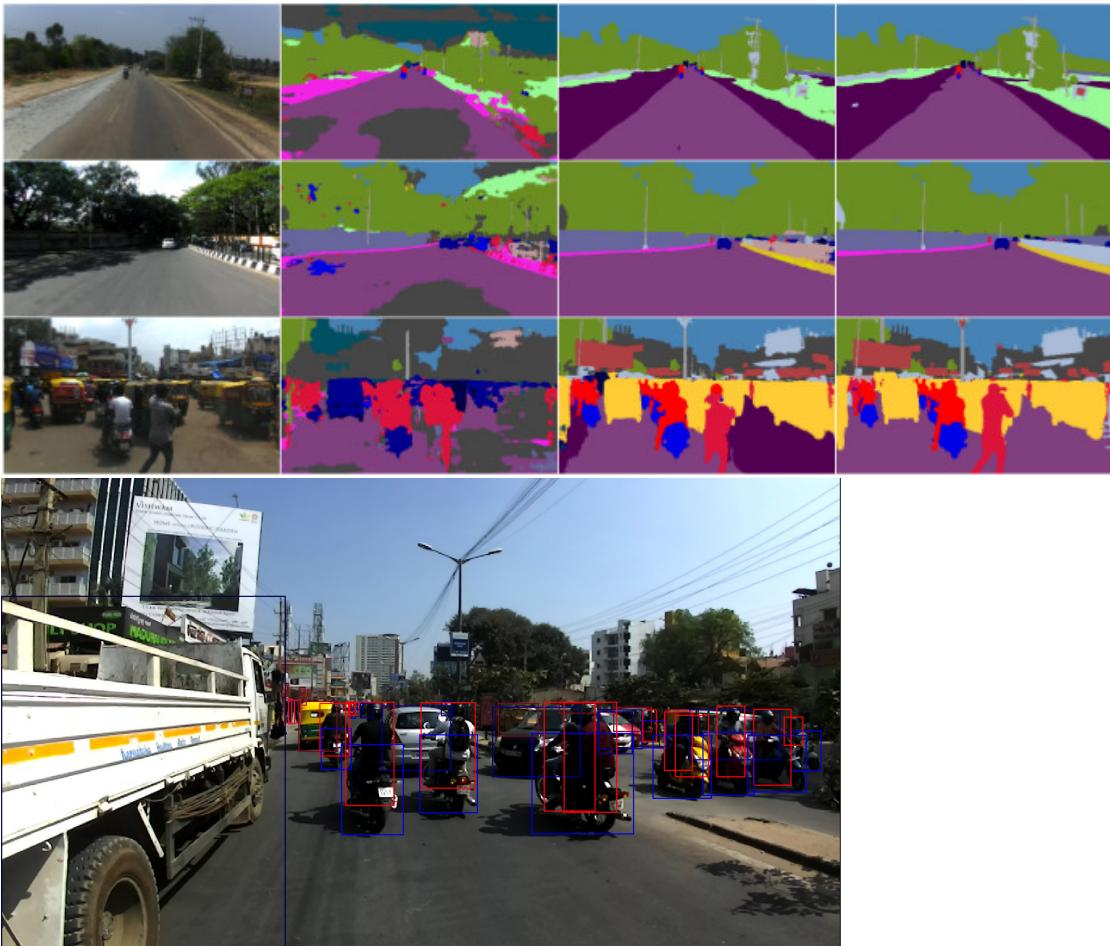
kerékpárosok karjelzéseinek felismerése videóról

- http://rpg.ifi.uzh.ch/event_driving_datasets.html

	sun13.bag (4.3 GB)	sun13.mp4 (99.6 M)
	sun14.bag (1.9 GB)	sun14.mp4 (68.2 M)
	sun15.bag (2.3 GB)	sun15.mp4 (75.9 M)

vezetés közben készített videók
nincs annotáció

- <http://robots.engin.umich.edu/SoftwareData/Ford>
lézer kamera adatbázis
nem hiszem hogy hasznos számunkra
- <https://usa.honda-ri.com/H3D>
lézer kamera adatbázis
nem hiszem hogy hasznos számunkra
- <https://github.com/facebookresearch/House3D>
virtuális ház szegmentálva
nem hiszem hogy hasznos számunkra
- <http://idd.insaan.iiit.ac.in/dataset/details/>



10 illetve 46 ezer kép
pixel szintű szegmentáció illetve befoglaló téglalap