

# 1. fejezet

## Linkek

- [NVIDIA docker install](#)
- Docker settings
  - [GPU](#)
  - [Devices](#)
  - [GUI](#)
- [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-1f3a23a2a>
- <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>
- <http://www.robots.ox.ac.uk/~tvg/publications/talks/fast-rcnn-slides.pdf>

## **2. fejezet**

### **Argoverse**

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

## **3. fejezet**

### **Kamera**

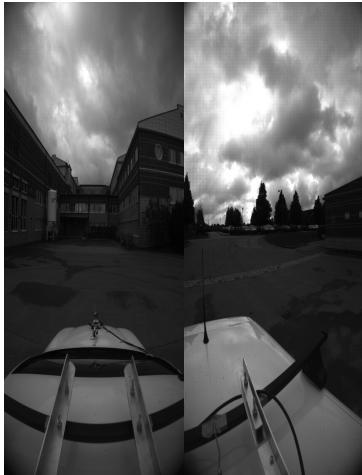
<https://www.dev47apps.com/droidcam/linux/>

## **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

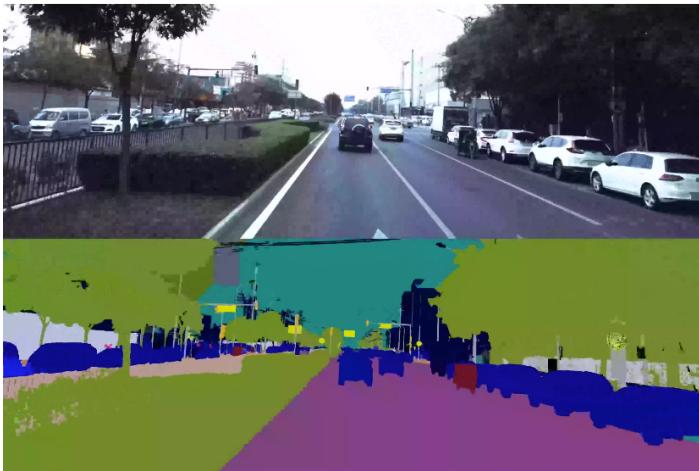
- [http://apolloscape.auto/car\\_instance.html](http://apolloscape.auto/car_instance.html)



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](http://apolloscape.auto/lane_segmentation.html)

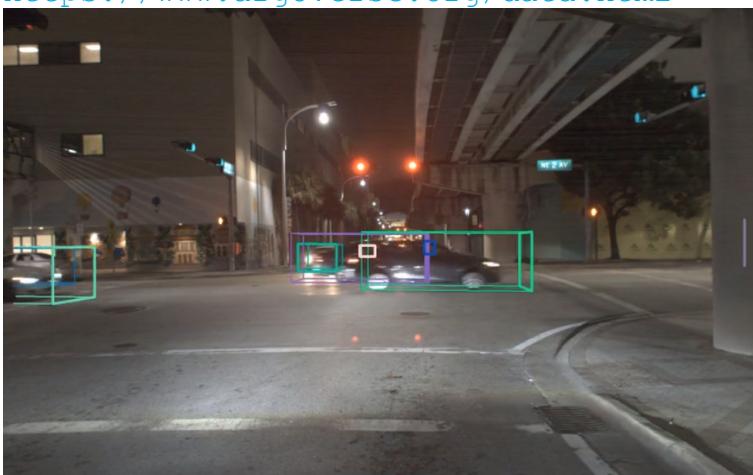


lane\_marking\_examples.tar.gz

110 000 kép (videó) pixelszintű útsáv szegmentálással

van hozzá kiértékelő program

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

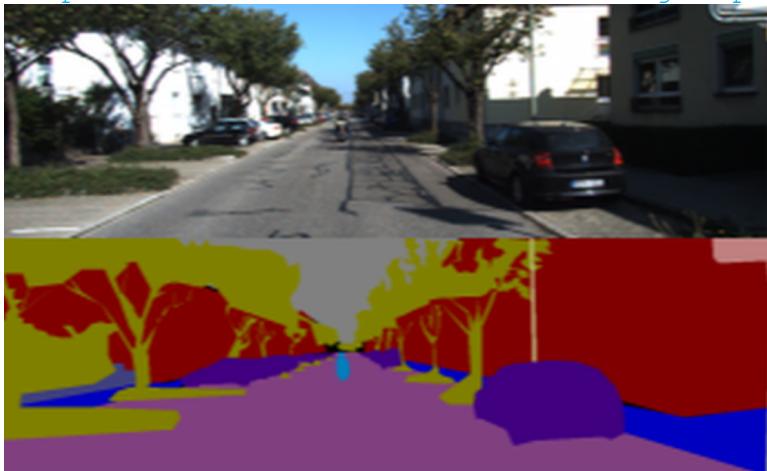




tracking\_sample\_v1.1.tar.gz

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/>

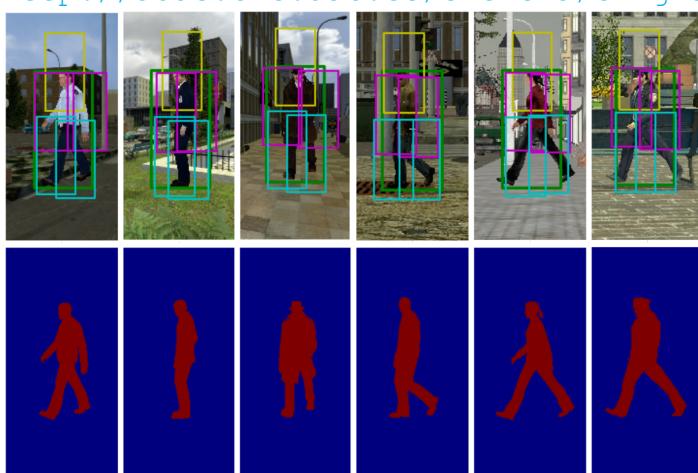


KITTI\_SEMANTIC.zip

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>



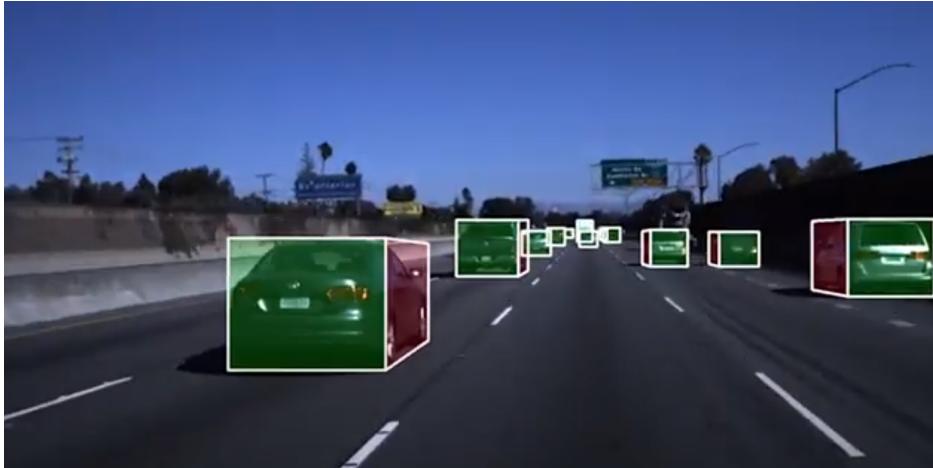
nem töltöttem le még  
13427 kép  
távoli jelzőlámpák befoglalónégyzettel

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



DrivingStereo\_demo\_images.zip  
csak sztereoképek nincs annotálás

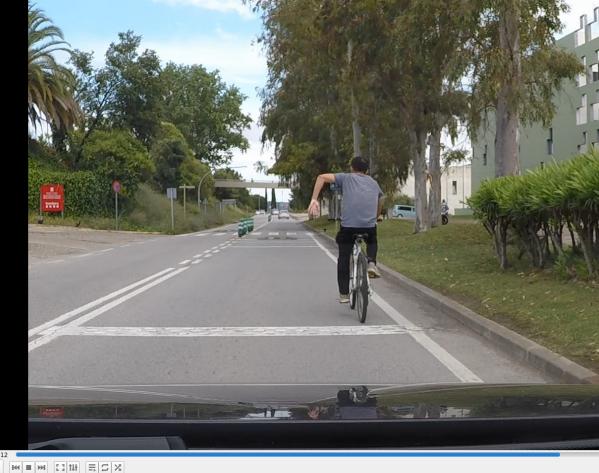
- <https://boxy-dataset.com/boxy/>



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>



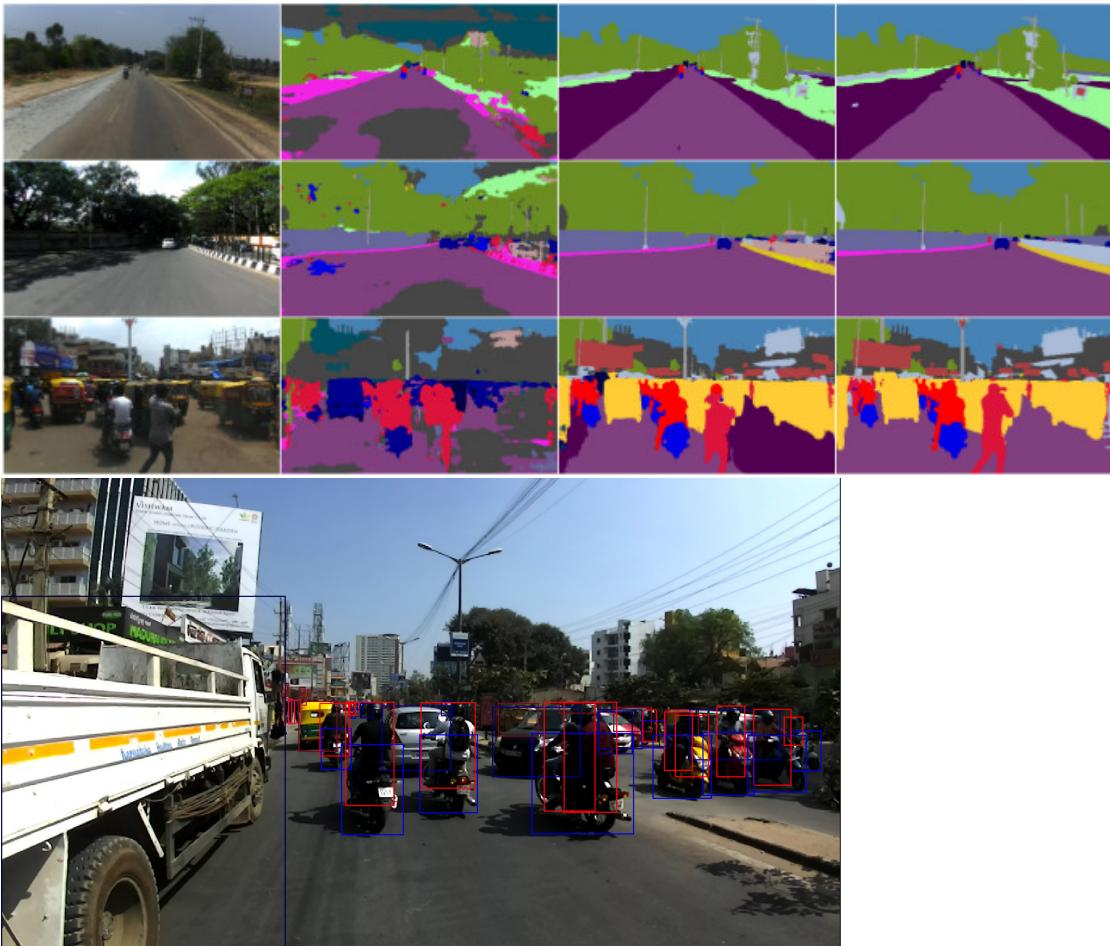
kerékpárosok karjelzéseinek felismerése videóról

- [http://rpg.ifi.uzh.ch/event\\_driving\\_datasets.html](http://rpg.ifi.uzh.ch/event_driving_datasets.html)

	<a href="#">sun13.bag (4.3 GB)</a>	<a href="#">sun13.mp4 (99.6 M)</a>
	<a href="#">sun14.bag (1.9 GB)</a>	<a href="#">sun14.mp4 (68.2 M)</a>
	<a href="#">sun15.bag (2.3 GB)</a>	<a href="#">sun15.mp4 (75.9 M)</a>

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