IoT環境における知的情報処理技術 環境設定 (Jetson Nano編)





- この講座では次のプログラミング環境を使って演習を行います
 - Python
 - PyTorch (深層学習ツール)
- 自宅で使っているエッジコンピュータ (Jetson Nano) にインス トールします



Jetson NanoとPytorchを用いた深層学習 PYTORCH+JETSON NANO





- Jetson NanoでPytorchを動かす
 - MicroSDカード(32GB以上)にJetson Nano Developer Kit SD Card Imageを焼く
 - Jetson Nanoにpip3, torchをインストールする
 - VirtualBox上で作ったコードとモデルを転送する
 - Pytorchを実行して、テストと訓練ができることを確認する
- Jetson Nano Developer Kit SD Card Image
 - Jetson Nano用のOSイメージファイル(Ubuntuと同じ)



Jetson Nanoの設定

microSDカードを初期化する

- Jetson Nanoに使ったことがある microSDカードはパーティションが 切られていたり、データがはいって いるので、一度初期化する必要 がある
- Windowsなら、「ディスクの管理」 を検索するとディスク管理ソフトが 立ち上がるので、microSDカードが 入ったディスクのボリュームとパー ティションをどんどん削除する
- 必要なディスクやボリュームや パーティションを誤って消さないよう注意する!

🖅 ディスクの管理										-		×	
ファイル(E) 操作(A) 表示(V) ヘルプ(H)													
ボリューム		レイアウト	種類		ファイル システム	状態	容量	空き領域	或 空	き領域の	D割		
🛲 (ディスク 0 パーテ	イショ	シンプル	ベーシッ	ク		正常 (EFI	260 MB	260 ME	i 10	00 %			
- Local Disk (C:)		シンプル	ベーシッ	ク	NTFS (BitLo	正常 (ブート,	952.53 GB	61.02 G	B 6	%			
Windows RE to	ools	シンブル	ベーシッ	ク	NTFS	正常 (OEM	980 MB	530 ME	54	%			
ディスク 0				Level Disk. (C)									
953 74 GB	260	0 MB 常 (EFI システム パーティ)		LOCAL DISK (C:) 952 53 GB NTES (Bitl ocker で暗号化 済み)						Windows RE tools			
オンライン	正常			正常 (ブート、ページ ファイル、クラッシュ ダンプ、プライマリ パーティション)					960 MID NTFS 正常 (OFM パーティション)				
								,			,		
									1				
■ 未割り当て ■	プライマ	リパーティション											
	2213	211 212											

PCのハードディスクを破壊する可能性が あります。これらの操作は自己責任でお 願いいたします。よくわかっていない人 は行わないようにしてください。



 Jetson Nano Developer Kit SD Card Image(5GB)をダウンロー ドする

https://developer.nvidia.com/embedded/downloads

- Jetson Nano Developer Kit SD Card Image (JP4.4DP) を選択する
- Imageを選択する





microSDIにJetson Nano Developer Kit SD Card Imageを焼く

• Etcher

https://etcher.io/

Win32DiskImager
<u>https://sourceforge.net/projects/win32diskimager/files/latest/downl</u>
<u>oad</u>

ディスクドライブ番号が割り当てられていない場 合は、windowsのディスクの管理を使ってシンプ ルボリュームを割り当てる。

5~15分程度かかる。



7

Jetson Nano + Jetson Nano Developer Kitを起動

 Jetson Nanoのカメラコネクタ近くのJ48にジャンパーピンを しっかりさす







Jetson Nanoを起動

- Jetson NanoにJetson Nano Developer Kit SD Card Imageを 入れたmicroSDを挿入
- HDMIでディスプレイをつなげる
- 無線キーボード&マウスの受信機をつける
- LANケーブルを接続
- ACアダプタを接続





- System Configurationが表示される
 - "I accept the terms of these licenses"にチェックを入れContinue
 - 日本語を選択して続ける
 - キーボードレイアウトに日本語を選択→あとはdefaultでok
 - Tokyoを選択して続ける
 - 名前とパスワードを入力
 - "ログイン時にパスワードを要求する"にチェックを入れて続ける
 - APP Partition Sizeは変更せず続ける
 - インストール後にログイン画面が表示されるので設定したアカウント名をクリック
 - Sign inボタンの左にある歯車マークをクリックしてUbuntuにチェックを入れ パスワードを入力してサインイン

Desktopが起動する

Jetson Nanoの設定

• 日本語入力に対応させる

- Settings(画面左の歯車アイコン)を選択
- Region&Launguageを選択
- Languageを日本語にする
- Formatsを日本にする
- Manage Installed Languagesを選択
- ネットワークアップデートに関するポップアップがでたらアップデートする
- "言語サポートが完全にはインストールされていません"とポップアップが 出てきたらインストールを選択(5分程度)
- ●「システム全体に適用」を選択し、言語サポートを閉じる
- 再起動

Jetson Nanoの設定

日本語入力に対応させる(続き)

- 「設定(Settings)」を選択
- ●「地域と言語」を選択
- 「入力ソース」の欄の「日本語(Mozc)」を選択して、「ハ」ボタンを押して入 カソースの中で一番上になるようにする
- 設定を閉じる
- 再起動



いろいろなソフトをインストール

Jetson Nano用のpip3、torch(v1.6.0)をインストール

- > sudo apt install emacs25
- > wget
 - https://nvidia.box.com/shared/static/9eptse6jyly1ggt9axbja2 yrmj6pbarc.whl -O torch-1.6.0-cp36-cp36m-linux_aarch64.whl
- > sudo apt-get install python3-pip
- > sudo apt-get install libopenblas-base
- > sudo apt-get install libopenmpi-dev
- > pip3 install Cython
- > pip3 install numpy_
- > pip3 install torch-1.6.0-cp36-cp36m-linux_aarch64.whl

nvidiaのサイトにインストール手順が記載されています。

https://devtalk.nvidia.com/default/topic/1049071/pytorch-for-jetson-nano/

下記のサイトから直接 PyTorch 1.6.0 for JetPack 4.4DPをダウン ロードしても良いです

15分ぐらい時間がかかるかもしれません

いろいろなソフトをインストール

Jetson Nano用のtorchvision(v0.7.0)をインストール

- > sudo apt-get install libjpeg-dev
- > sudo apt-get install zlib1g-dev
- > git clone --branch v0.7.0 https://github.com/pytorch/vision torchvision
- > cd torchvision
- > sudo python3 setup.py install <mark>< 20</mark>分ぐらい時間がかかるかも
- > cd ../
- Jetson Nano用のGPUモニタリングツールをインストール
 - > sudo -H pip3 install jetson-stats

モニタリングツールを使用する際のコマンドは"sudo jtop"

しれません