

**CNN**

Betriebssystem	Linux
Bildvorverarbeitung	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Demosaicing</li> <li>• AOI</li> <li>• Resolution scaling</li> <li>• CNN-Vorverarbeitungsmodi             <ul style="list-style-type: none"> <li>○ zero255</li> <li>○ zero2tone</li> </ul> </li> <li>• CNN-Vorverarbeitungsmodi von keras.applications.imagenet_utils.preprocess_input             <ul style="list-style-type: none"> <li>○ tf</li> <li>○ caffe</li> <li>○ torch</li> </ul> </li> </ul>
Datennachbearbeitung auf der CPU	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Softmax Operation für Klassifikation</li> <li>• Box Regression für Objektdetektion</li> <li>• Benutzerprogrammierte Verarbeitung auf Dual Core ARM Cortex-A53</li> </ul>

**Deep ocean core**

Eingabe-Datenformat	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Bis zu 512 x 512 Pixel</li> <li>• Tensor of shape (x, y, 3) für Farbe</li> <li>• Tensor of shape (x, y, 1) für Monochrom</li> </ul>
Ausgabe-Datenformat	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Float</li> <li>• Die Formformatierung kann im Postprocessing definiert werden (je nach Modell und Aufgabe).</li> </ul>
Internes Zahlenformat	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 16-Bit-Fixed-Point</li> <li>• Ganzzahlige und fraktionale Bits, die für jede Schicht einzeln optimiert werden.</li> </ul>
Maximale Layer-Anzahl im Modell	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 180 Layer</li> </ul>
Maximale Modellgröße	Beliebige Größe passend zur RAM-Größe (maximal 245 MB (1,6 MP Mono), minimal 160 MB (6 MP Color))
Unterstützte Operationen/Layer	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 2D convolution</li> <li>• Depthwise separable convolution</li> <li>• Average pooling</li> <li>• Max. pooling</li> <li>• Dense layer</li> <li>• Add layer</li> <li>• Concatenate layer</li> <li>• ReLU activation</li> <li>• ReLU6 activation</li> <li>• Batch normalization</li> </ul>
Filter-Kernel/Pooling-Parameter	<ul style="list-style-type: none"> <li>• Kernel/Pooling-Window: beliebiges Rechteck bis zu 15 x 15 Pixel</li> <li>• Kernel-Tiefe: beliebige Tiefe</li> <li>• Kernel/Pooling-Stride: bis zu 15 Pixel</li> </ul>
Inferenzzeit	Siehe <a href="#">Benchmark</a>

Technische Änderungen vorbehalten (2020-11-25)

## Benchmark

### Referenzmodelle aus tensorflow.keras.applications

Architektur	Eingabeformat → Ausgabeformat	Einzelbild Inferenzzeit [ms]
MobileNet V1 =1.0	(224, 224, 3) → (1000)	75
MobileNet V1 =0.75	(224, 224, 3) → (1000)	58
MobileNet V1 =0.5	(224, 224, 3) → (1000)	40
MobileNet V1 =0.5	(128, 128, 3) → (1000)	18
MobileNet V1 =0.25	(224, 224, 3) → (1000)	31
MobileNet V1 =0.25	(128, 128, 3) → (1000)	13
MobileNet V2 =1.4	(224, 224, 3) → (1000)	123
MobileNet V2 =1.0	(224, 224, 3) → (1000)	87
MobileNet V2 =0.5	(224, 224, 3) → (1000)	58
ResNet50	(224, 224, 3) → (1000)	297
Xception	(224, 224, 3) → (1000)	596
MobileNet_V1_SSD	(300, 300, 3) → (scores: (3323, 81), boxes: (3323, 4), anchors: (3323, 4))	132

## IDS NXT ferry 1.1.0

Unterstützte Modellformate	tensorflow.keras .h5-Modellen
Kompatible Keras/Tensorflow-Versionen	Tensorflow 2.3
Unterstützte CNNs	<p>Getestete CNNs aus tensorflow.keras.applications</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>• MobileNet</li> <li>• MobileNet V2</li> <li>• ResNet50</li> </ul> <p>Die Unterstützung weiterer publizierter CNNs, wie z.B. SqueezeNet oder selbst erstellte CNNs ist möglich sofern die unter <a href="#">CNN</a> gelisteten Einschränkungen berücksichtigt werden.</p> <p>Zur Objekt Detection werden "Single Shot Detector"-Architekturen auf MobileNet-Basis verwendet.</p>