

愛媛大学 二宮 崇 ninomiya@cs.ehime-u.ac.jp 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

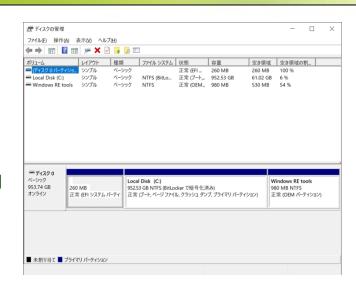
### Jetson Nano Developer Kit SD Card Image

Jetson Nano用のOSイメージファイル(Ubuntuと同じ)



### 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
- 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不要なパーティションを消す
- 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!
- コマンドプロンプトから「diskpart」を使うと簡単にパー ティションを消せる
  - コマンドプロンプトで「diskpart」を実行
  - 「list disk」で対象のディスク番号を確認
  - 「select disk (対象のディスク番号)」
    「list disk」で対象のディスクが選択されている
    か確認
    - 「clean」でディスクがクリーンな状態になる



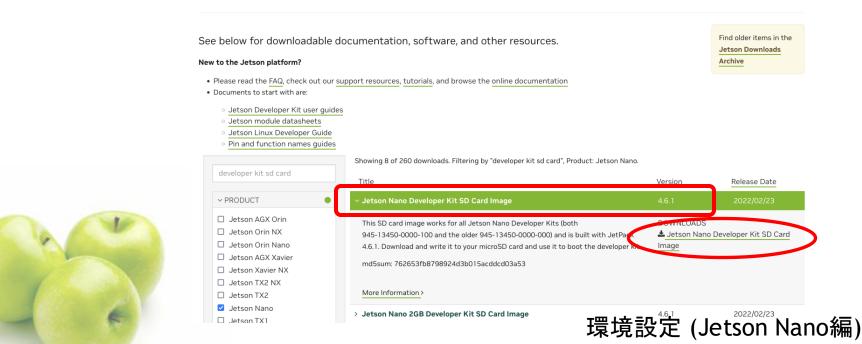
PCのハードディスクを破壊する可能性があります。これらの操作は自己責任でお願いいたします。よくわかっていないようにしていないようにしている。

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 (JP4.6.1) を選択する
- Imageを選択する

#### **Jetson Download Center**



- microSDにJetson Nano Developer Kit SD Card Imageを焼く
  - Etcher

https://etcher.io/

Win32Disklmager

https://sourceforge.net/projects/win32diskimager/files/latest/download

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。

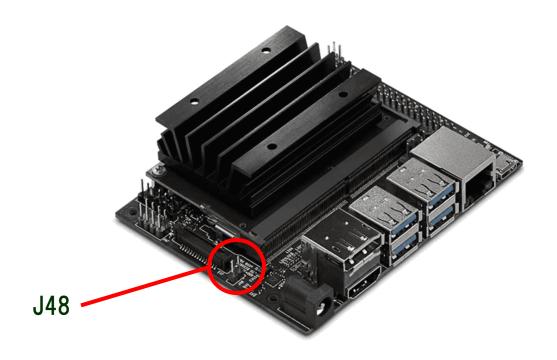
5~15分程度かかる。



# 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/⊂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
- Set Nvpmodel ModeはDefaultのまま続ける
- 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し、パスワードを入力

## Desktopが起動する

### • 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
- Language Supportを選択
- 「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るので、 インストールする(ただし、エラーになる)
- 「言語のインストールと削除」を選択し、「日本語」にチェックを入れて「Apply」(5 分程度)
- 「メニューとウィンドウの言語」欄の「日本語」をドラッグして一番上にもってきます。
- 「キーボード入力に使うIMシステム」を「fcitx」に変更します。
- 「システム全体に適用」をクリックします。
- 地域フォーマットタブをクリックして、「通常は以下の方式で数字・日付・通貨単位を表示する」を「日本語」にする。
- 「システム全体に適用」をクリックします。
  - 言語サポートを閉じる
- 再起動

## いろいろなソフトをインストール

- Jetson Nano用のpip3、torch(v1.10.0)をインストール
  - > sudo apt-get install emacs25
  - > wget
    https://nvidia.box.com/shared/static/fjtbno0vpo676a25cgvuqc1wty
    0fkkg6.whl -0 torch-1.10.0-cp36-cp36m-linux\_aarch64.whl
  - > sudo apt-get update
  - > sudo apt-get install python3-dev
  - > sudo apt-get install python3-pip
  - > sudo apt-get install libopenblas-base
  - > sudo apt-get install libopenmpi-dev
  - > pip3 install Cython==0.29.36
  - > pip3 install numpy
  - pip3 install torch-1.10.0-cp36-cp36m-linux aarch64.whl
- NvidiaやPyTorchのサイトにインストール手順が記載されています。

https://forums.developer.nvidia.com/t/pytorch-for-jetson/72048 https://pytorch.org/blog/running-pytorch-models-on-jetson-nano/

下記のサイトから直接PyTorch 1.10.0 (torch-1.10.0-cp36cp36m-linux\_aarch64.whl)をダ ウンロードしても良いです

環境設定 (Jetson Nano編)

**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(v0.10.0)をインストール
  - > sudo apt-get install libjpeg-dev
  - > sudo apt-get install zlib1g-dev
  - > git clone --branch v0.10.0
    https://github.com/pytorch/vision torchvision
  - > cd torchvision
  - > sudo python3 setup.py install
  - > cd ../
  - > pip3 install 'pillow<7'</pre>
- 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"

20分ぐらい時間がかかるかもしれません