目标与成果：

1. 数据集包含从汽车顶部拍摄到的街道照片，我们尝试设计一个算法来预测测试图像中所有未遮盖汽车的位置和方向。同时提供一个confidence分数，表明我们对自己预测的确信程度。
2. 分析一些当前常用的目标检测算法，结合它们的优缺点，根据我们的应用场景完成算法设计，给出总体设计报告。
3. 利用给定数据以及图片对其准确性进行评估，完成评估分析报告。
4. 进行结果验收，检测反馈问题与修改。
5. 总结写报告，发表论文。

进度安排：

2020.01-2020.03：

对自动驾驶技术进行学习，深入学习目标检测与姿态回归，对其中一些算法了解与分析。

深入学习计算机视觉深度学习技术，进一步对所选项目有更多了解。对python语言进行

学习，了解相关计算机视觉方面的第三方库。通过相关学习，具备设计算法的基础知识。

2020.03-2020.04：

利用一个月的时间初步构思算法思路，根据一些当前目标检测算法对其可行性进行研究分析。

2020.04-2020.07：

进行算法设计，写出总体设计报告。

2020.07-2020.08：

利用给定数据以及图片对算法进行评估，结合评估结果完成评估分析报告。

2020.08-2020.09：

分析存在的问题，并进行反复修改。

2020.09-2020.10：

总结写报告，进一步检测问题。

2020.10-2020.11：

发表成果。