

DEMO

```
python compute_gt_tracks.py \  
  --model spatracker \  
  --data-dir hypernerf_dataset/vrig_chicken/vrig-chicken/ \  
  --sparse-dir hypernerf_dataset/vrig_chicken/vrig-chicken/colmap/dense/workspace/sparse/ \  
  --vid-name vrig_chicken \  
  --len-track 1 \  
  --rgb-dir hypernerf_dataset/vrig_chicken/vrig-chicken/rgb/2x \  
  --depth-dir hypernerf_dataset/vrig_chicken/vrig-chicken/flow3d_preprocessed/aligned_colmap_depth/2x \  
  --fused-ply hypernerf_dataset/vrig_chicken/vrig-chicken/colmap/dense/workspace/fused.ply \  
  --dataset-type hypernerf \  
  --outdir vis_result
```

output

- `xxx_pred_track.mp4` 可视化轨迹点视频
- `xxx_tracks.npy` 保存的轨迹结果， $[T, N, 3]$ 其中 $[T, N, :2]$ 表示每一帧2d图像像素上对应的像素坐标
- `xxx_fused_track_index.npy` 稠密点云和tracks关键点的对应关系，-1表示没有对应的点，可能多个很近的点对应tracking中的同一点
- `xxx_visibility.npy` $[T, N]$ True表示在该帧可见