# 预测模块数据采集

计划把预测模块的采集合并到感知模块的数据中采集同步。感知模块的采集文档见：<https://yuque.antfin-inc.com/bmautopilot/khbl4s/fgcg29#BdKZQ>

预测模块和感知模块的流程基本相同，尤其是都要包括不同的道路场景和天气场景。其中预测模块尤其需要采集中频繁地切换车道，上下匝道，超车等场景。

需要额外添加的需求是：

# 1.目标

本文描述的数据采集需求，主要是为了支持【NOA项目的BEV感知工作】，在【本期】工作中，【NOA项目的感知工作】被定义为：

**（1）输入：**

* + - 图像数据；

* + - 激光雷达数据；

* + - gps定位数据

**（2）输出：**

* + - 动态障碍物(行人、车辆等)

* + - 车道线(2d/3d散点，线型)

* + - 障碍物的跟踪信息

* + - 车辆实时高精地图信息，包括车道线、交通标志、车道方向信息

剩下的流程和要求基本一致。

最后添加目标跟踪的标注流程：

跟踪的标注遵循目标检测的标注判断标准，所有目标检测标注中需要标注的类别，都需要标注跟踪信息。包括：

* + 其相邻的视频帧间找同一物体的对应关系，

* + 同时建立同一时刻，不同传感器上同一目标的对应关系

车辆实时地图信息的获取，目前设计是利用地图工具，完成实车的实时定位，回传当前的地图信息