程序主体部分如下所示：

1. 根据regionproposal和opticalflow信息，对每个proposal进行打分，做谱聚类，选取得分最高的10个簇，将簇中的hypothesis结果写成图片。
2. 第一次选择proposal （进行下面的循环直到没有帧的替换发生）

IniBelJudge

前后帧向该帧投影，利用投影判断该帧是否可信。

1. pro\_f与pro\_b一致，直接判断；
2. pro\_f与pro\_b不一致，在hyp2和hyp3中使用前后帧投影

若hyp2和hyp3一致，使用hyp2或hyp3进行判断

RefineInBellable

在hyp1中，对不可信或者不确定的帧，在前后各3帧的范围内，找两帧可信的，判别其可信度。

注意：需要检查找到的两帧投影结果是否一致，在不一致的情况下，只向前找3帧进行判断。

SelectIniFrame

对不可信或者不确定的帧，从hyp1、2、3中选出可信的帧进行替换

1. 第二次选择帧 （进行下面的循环直到没有帧的替换发生）

IniGlobalLable

根据全局信息判断每一帧是否可信

SelectIniFrame

程序中需要改进的地方：

设定了4个阈值，阈值的设置未必合适，调参效果也不太好