

违章分析重现流程

1. 查看ruleobj文件的内容

名称：

代码：

含义分析

2. 根据 RuleObj 文件描述查找TempObj文件

代码

含义分析

3. 根据 TempObj文件描述查找ComboObj文件

代码

含义分析：状态1

含义分析：状态2

4. 找一张图片

5. 规划并生成测试数据

阶段1

时间

对象

阶段2

时间

对象

阶段3

时间

对象

1. 查看ruleobj文件的内容

名称:

1.1.7用B型吊钳单钳紧扣（装卸钻头除外）。

代码:

```
1 ## 违章对象
2 "zuantaimian", "all", "all",
3 [ [-1.0, "[+][0].[*]"],
4 ["[+][0].[*]", -1.0 ],
5 ["bxdq_fitting"],["bxdq_fitting2*"]],
```

含义分析

- [+-] 距离描述为, 2的正负指数
- [0] 两个目标重合
- [*] 距离任意
- [" bxdq_fitting2* "] ???

2. 根据 RuleObj 文件描述查找TempObj文件

代码

```
1 ## 时序对象
2 间隔1, 连续2次
3 ti = TempItem("bxdq_fitting", 0, "bxdq_fit", '[-][0].[56789]', 3, 1)
4 ti = TempItem("bxdq_fitting2", 0, "bxdq_fit2", '[-][0].[56789]', 3, 1)
```

含义分析

- [-] 距离描述为, 2的负指数
- [0] 两个目标重合
- [56789] 距离 2^{-56789} 次幂

3. 根据 TempObj文件描述查找ComboObj文件

代码

```
1  ## 组合对象
2  ## 组合状态2
3  combo = ComboItem(["bxingdiaoqian"],["zhuanpan"],
4                      [[-1.0, "[4].[01]"],
5                       ["[8].[123]", -1.0 ]],
6                      1) ## 存在时间1s
7  self.combo_patterns["bxdq_fit"] = combo
8  -1.0 内部, 距离为0
9  [4].[01] B型吊钳在转盘的上方
10
11 ## 组合状态2
12 combo = ComboItem(["bxingdiaoqian"], ["zhuanpan"], ["bxingdiaoqian"]),
13 ## 3*3 的矩阵
14                      [[-1.0, "[4].<2]", "[*].[*]" ],
15                       ["[8].[123]", -1.0, "[8].[123]"],
16                       ["[*].[*]", "[4].<2]", -1.0 ]],
17                      20) ## 存在时间 20s
18 self.combo_patterns["bxdq_fit2"] = combo
```

含义分析：状态1

回车方向	bxingdiaoqian	zhuanpan
bxingdiaoqian	-1.0	[4].[01]
zhuanpan	[8].[123]	-1.0

含义分析：状态2

回车方向	bxingdiaoqian	zhuanpan	bxingdiaoqian
bxingdiaoqian	-1.0	[4].<2]	[*].[*]
zhuanpan	[8].[123]	-1.0	[8].[123]
bxingdiaoqian	[*].[*]	[4].<2]	-1.0

4. 找一张图片

960*720



标注转盘和b型吊钳

5. 规划并生成测试数据

阶段1

时间

0-10秒

0 - 250帧

对象

B型吊钳:

起点坐标: 16 421 322 657

终点坐标: 338 357 644 593

B型吊钳1, 从画面边缘移向转盘上。

转盘:

起点坐标: 473 578 651 647

终点坐标: 473 578 651 647

转盘在画面中位置始终是固定的。

阶段2

时间

30秒-48分钟

250 - 1200 帧

对象

B型吊钳:

起点坐标: 338 357 644 593

终点坐标: 338 357 644 593

B型吊钳始终在转盘上

转盘:

起点坐标: 473 578 651 647

终点坐标: 473 578 651 647

转盘在画面中位置始终是固定的。

阶段3

时间

48秒-60秒

1200- 1500帧

对象

B型吊钳:

起点坐标: 338 357 644 593

终点坐标: 16 421 322 657

B型吊钳1, 从转盘上移向画面边缘。

转盘:

起点坐标: 473 578 651 647

终点坐标: 473 578 651 647

转盘在画面中位置始终是固定的。

工具文件

/home/xueqiang/CurentPro/wzsb_debug_project/test/01_gendata.py

json数据文件命名规则, rule_违章编码.json

违章名称: rule_110700.json

5. 调试过程问题记录及结果

- 1、注意场景的配置一致
- 2、添加模拟模式，通过加载文件进行违章调试与规则验证
- 3、修复第一次加入违章项，置信度为0的问题

