

1 样本需求数量

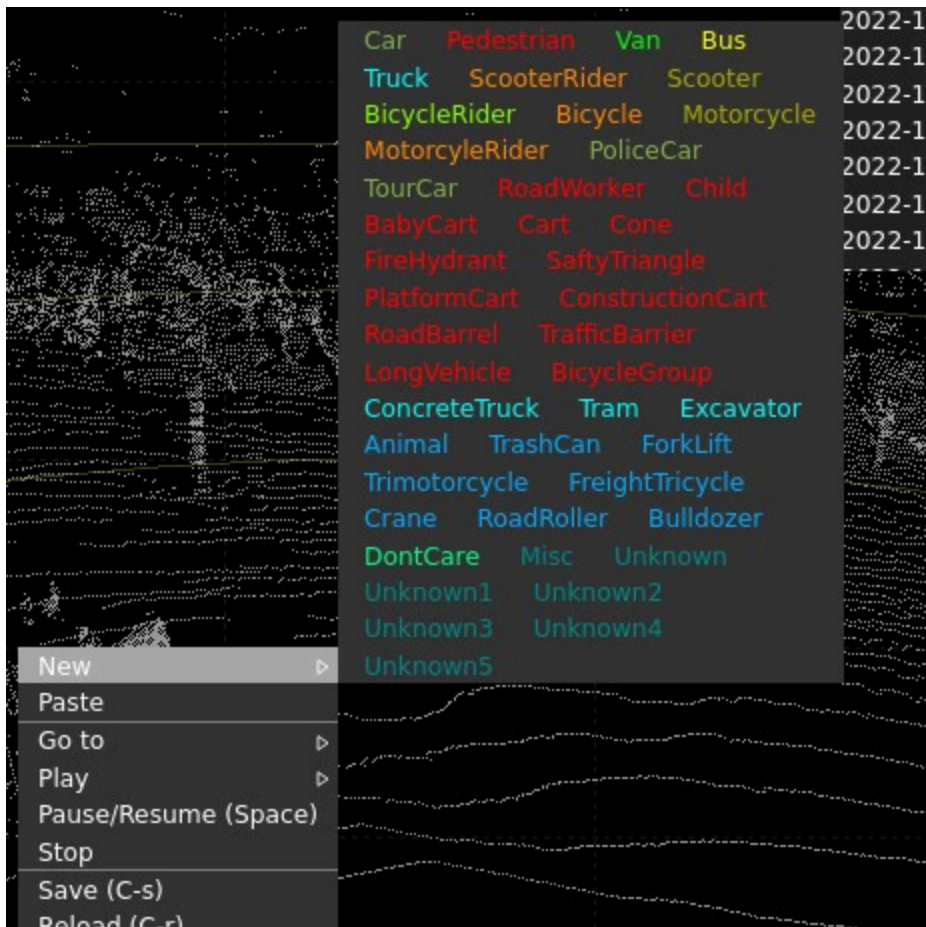
- 根据KITTI，Car的样本数量在10000左右，行人在2000左右，自行车在580左右
- 各样本不同种类，不同程度的截断和遮挡，按目前准确率看，每个种类能有5000左右应该能有还行的效果
- 尽量避免所有样本是连续帧中同一物体

1.1 点云质量

- 50m范围内应该质量最好，点云最完整
- 目前雷达能力80-100m可以标注
- 过远的可以忽略

1.2 标注标签

- 以car，pedestrian，cyclist为主
- 如果数据质量够高，可以考虑更细的标签



2 SUSTechPOINTS工具安装启动

2.1 下载

```
git clone https://github.com/nauril/SUSTechPOINTS.git
```

2.2 安装（推荐使用docker）

- docker 安装

```
sudo apt install -y docker docker.io docker-registry
```

- Build image

```
进入2.1下载的文件夹里后， cd Docker  
sudo docker build -t sustechpoints:v1.0.0 .
```

- 第一次使用，创建容器, 请将用你的数据存储路径将变量\${YourDataPath}替换, 注意数据要符合data/example中的组织方式

```
sudo docker run -it -d --restart=always --name STPointsSServer -p 8081:8081 -v  
${YourDataPath}:/root/SUSTechPOINTS/data sustechpoints:v1.0.0 bash
```

注意：数据存储格式

example里面包含calib，camera，label，lidar四个文件夹，只有点云的话，只需要后面两个，点云可以是bin/pcd格式，在lidar文件夹里面。标注好的标签文件自动保存在label文件夹。

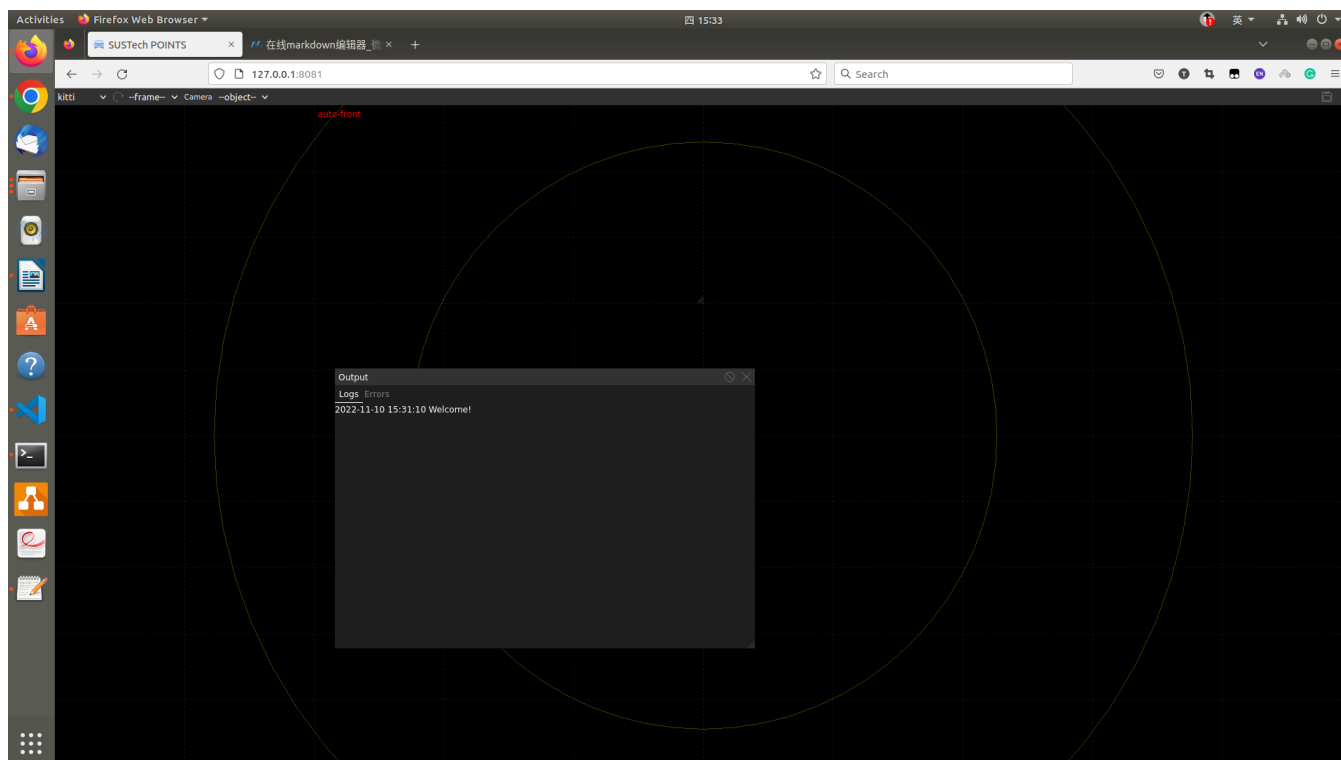
- 非第一次使用

```
容器关闭 sudo docker stop STPointsSServer
```

```
再次开启容器 sudo docker start STPointsSServer
```

确定容器开启后

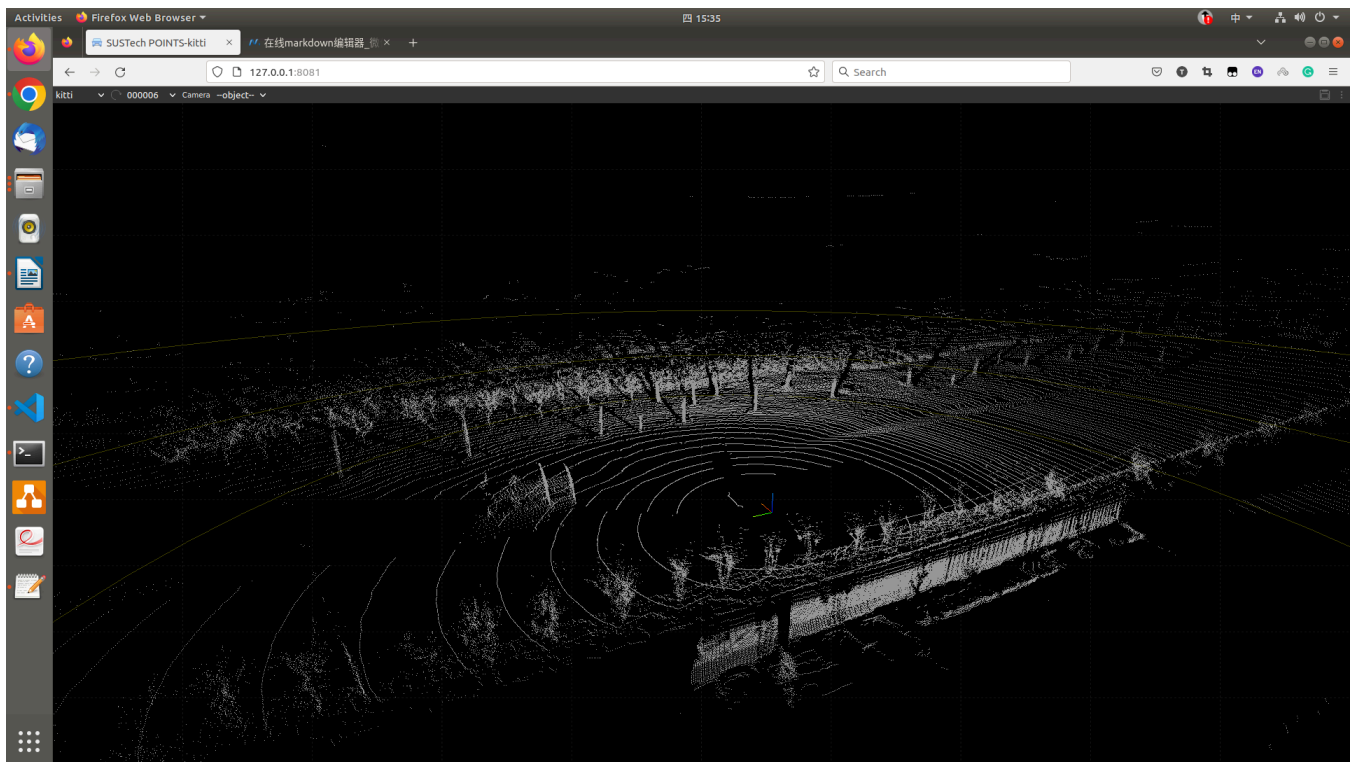
```
在浏览器中 http://127.0.0.1:8081
```



3 目标标注流程

3.1 打开数据

Scene选择; Frame选择



3.2 打开一帧数据

视图拖动旋转：鼠标左键按住拖动

视图拖动平移：鼠标右键按住拖动

放大/缩小：鼠标滚轮

调整视图到能完整看清物体

3.3 标注

按住ctrl，鼠标左键在目标上拖动框，会自动生成3D框和标签

屏幕左侧会出现3个视图，在上面可以调整框的大小和角度

框旁边出现的属性里面可以调整目标标签

