

flow_view字段说明

Table of Contents

- 1. 车辆参数 vehicle_warning
 - 2. 车道线参数 ldwparams
 - 3. 行人参数
 - 4. 交通牌参数 tsr_warning
 - 5. 车辆 vehicle_measure_res_list
 - 6. 车辆 vehicle_trace_res_list
 - 7. 车道线 lane
 - 8. 行人 pedestrians
 - 9. 交通牌 tsr_trace_res_list
 - 10. 示例数据
-

1. 车辆参数 vehicle_warning

frame_id	帧id	
vehicle_id	车辆id	
fcw	前向碰撞报警	
warning_level	报警级别	
vb_warning	虚拟保险杠报警	

headway	跟车距离	单位：秒
headway_warning	跟车距离报警	

2. 车道线参数 ldwparams

frame_id	帧id	
warning_dist	报警距离	单位：米
right_wheel_dist	轮子距右车道线距离	单位：米
left_wheel_dist	轮子距左车道线距离	单位：米
deviate_state	车道偏离状态	0没有偏离， 1向左偏离， 2向右偏离， 4抑制状态， 8回正
deviate_trend	车道偏离趋势	
latest_dist	最后一次触发报警位置	单位：米
lateral_speed	拐弯转向产生的横向速度	

3. 行人参数

ped_on	行人进入危险区域检测	
pcw_on	行人碰撞报警	

4. 交通牌参数 tsr_warning

frame_id	帧id	
height_limit	限高	
weight_limit	限重	
speed_limit	限速	单位：km/h
tsr_warning_level	超速报警级别	

5. 车辆 vehicle_measure_res_list

vehicle_id	车辆编号	
vehicle_class	车辆类型	
hit_type		
confidence	置信度	
ttc	碰撞预警时间	
headway	跟车距离	
on_route	是否在碰撞路线上	
is_still		

is_crucial	关键车	
is_second_crucial	次关键车	
lateral_dist	横向距离	
longitude_dist	纵向距离	
rel_speed	相对速度	
speed_acc	加速度	
vehicle_width	车辆宽度	
track_cnt	检测次数	
det_rect	检测框	[x, y, width, height]
smooth_rect	跟踪框	[x, y, width, height]
reg_rect	回归框	[x, y, width, height]

6. 车辆 vehicle_trace_res_list

vehicle_id	车辆编号	
confidence	置信度	
vehicle_class	车辆类型	

hit_type		
track_cnt	检测次数	
det_rect	检测框	[x, y, width, height]

7. 车道线 lane

warning	ldw报警	
label	标签	0左左车道线， 1左车道线， 2右车道线， 3右右车道线
type	车道线类型	-1未知， 0虚线， 1实线， 2双实线， 3虚实线， 4实虚线， 5减速线， 6噪声
color	颜色	0白色， 1黄色， 2蓝色， 3绿色， 4未知
width	车道线宽度	
start	识别范围起始位置	[x, y], 单位：pixel
end	识别范围终止位置	[x, y], 单位：pixel
confidence	置信度	
perspective_view_poly_coeff	透视图车道线方程系数	$[a_0, a_1, a_2, a_3], y=a_0+a_1*x+a_2*x^2+a_3*x^3$
bird_view_poly_coeff	俯视图车道线方程系数	$[a_0, a_1, a_2, a_3], y=a_0+a_1*x+a_2*x^2+a_3*x^3$

perspective_view_pts	透视图车道线	[[x, y], ...]
bird_view_pts	俯视图车道线	[[x, y], ...]

8. 行人 pedestrians

id	行人编号	
classify_type	行人分类	
type_conf	分类置信度	
is_key	是否关键行人	
is_danger	是否危险行人	
could_be_tracked		
predicted		
tm	时间戳	
ttc	碰撞预警时间	
dist	距离	
world_x	横向距离	
world_y	纵向距离	

lateral_velocity	横向速度	单位: m/s
longitudinal_velocity	纵向速度	单位: m/s
detect_box	检测框	[x, y, width, height]
regressed_box	回归框	[x, y, width, height]

9. 交通牌 tsr_trace_res_list

tsr_id	交通牌编号	
tsr_class	交通牌分类	
confidence	置信度	
track_cnt	检测次数	
reg_rect	回归框	[x, y, width, height]

10. 示例数据

```
{
  "frame_id": 293,
  "vehicle_warning": {
    "warning_level": 2,
    "vb_warning": 0,
    "headway": 0.6000000238418579,
    "vehicle_id": 1,
    "frame_id": 293,
    "fcw": 0,
    "headway_warning": 0
  },
  "ldwparams": {
    "frame_id": 293,
    "warning_dist": "0.00",
    "right_wheel_dist": "111.00",
    "deviate_state": "0",
    "deviate_trend": "0",
    "left_wheel_dist": "111.00",
    "earliest_dist": "0.00",
    "latest_dist": "0.00",
    "lateral_speed": "0.00"
  },
  "pcw_on": false,
  "ped_on": false,
  "tsr_warning": {
    "frame_id": 293,
    "height_limit": 0.0,
    "tsr_warning_level": 0,
    "weight_limit": 0.0,
    "speed_limit": 0
  },
  "vehicle_measure_res_list": [
    {
      "rel_speed": 0.0,
      "headway": 2.0,
      "ttc": 7.0,
      "longitude_dist": 42.23151779174805,
      "confidence": 0.8807373046875,
    }
  ]
}
```



```
    "is_still": false,
    "lateral_dist": 13.852851867675781,
    "vehicle_width": 1.5,
    "det_rect": [1066.953125, 453.90625, 70.4765625, 50.03472137451172],
    "vehicle_class": 1,
    "hit_type": 0,
    "vehicle_id": 6,
    "speed_acc": 0.0,
    "on_route": false,
    "track_cnt": 0,
    "is_second_crucial": false,
    "reg_rect": [1087.4609375, 456.33984375, 51.734375, 45.71875],
    "is_crucial": false,
    "smooth_rect": [0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
  },
],
"vehicle_trace_res_list": [
  {
    "confidence": 0.8807373046875,
    "vehicle_class": 1,
    "vehicle_id": 6,
    "det_rect": [1066.953125, 453.90625, 70.4765625, 50.03472137451172],
    "track_cnt": 0,
    "hit_type": 0
  },
],
"lane": [
  {
    "type": 1,
    "perspective_view_pts": [
      [6.745694637298584, 520.8117065429688],
      [46.79523468017578, 511.2055969238281],
      [81.6808853149414, 502.873779296875],
      ...
    ],
    "width": 0.11999999731779099,
    "start": [-6.0, 520.8117065429688],
    "end": [47.7599983215332, 418.2877197265625],
```

```
    "confidence": 0.9847350716590881,
    "perspective_view_poly_coeff": [2325.809326171875, -4.467968463897705, 0.0, 0.0],
    "bird_view_poly_coeff": [-4.901395797729492, -0.07936269044876099, 0.0007704439340159297,
-6.120264828268773e-08],
    "label": 0,
    "warning": false,
    "bird_view_pts": [
        [14.319999694824219, -5.900000095367432],
        [14.799999237060547, -5.980000019073486],
        [15.28000259399414, -5.980000019073486],
        ...
    ],
    "color": 4
},
"pedestrians": [
    {
        "classify_type": 1,
        "could_be_tracked": false,
        "tm": 1455208186573,
        "ttc": 7.0,
        "id": 4,
        "is_key": false,
        "world_y": -9.981905937194824,
        "predicted": false,
        "is_danger": false,
        "lateral_velocity": -2.378009796142578,
        "longitudinal_velocity": -13.131698608398438,
        "regressed_box": [0.0, 0.0, 0.0, 0.0],
        "detect_box": [497.0, 347.0, 38.0, 121.0],
        "dist": 21.451656341552734,
        "type_conf": -1.0,
        "world_x": 22.22896957397461
    },
    "tsr_trace_res_list": [
        {
            "confidence": 0.9990889430046082,
            "track_cnt": 0,
            "reg_rect": [1110.6932373046875, 142.36341857910156, 47.420413970947266, 47.420413970947266],
```

```
        "tsr_id": 0,  
        "tsr_class": 10  
    },  
    ],  
}
```

Last updated 2019-04-30 11:30:02 CST