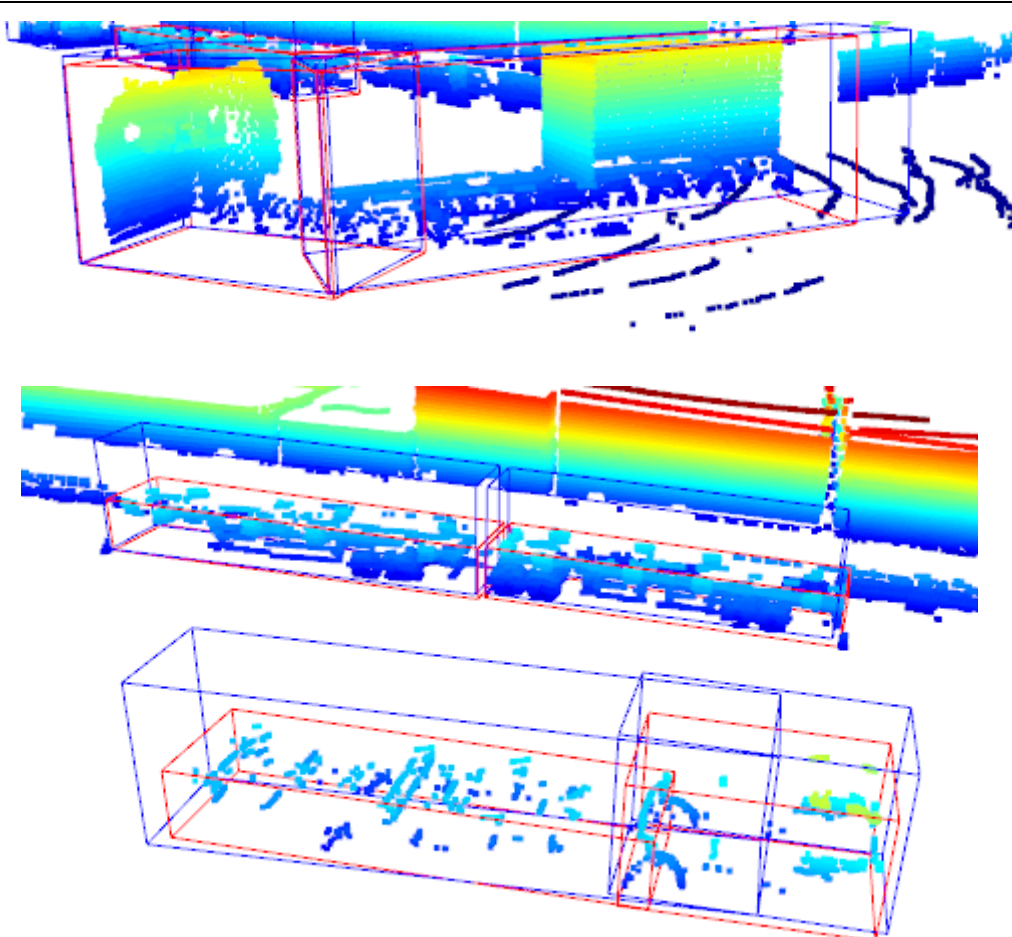
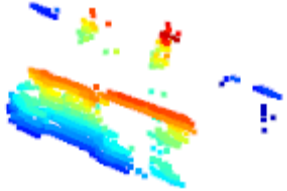
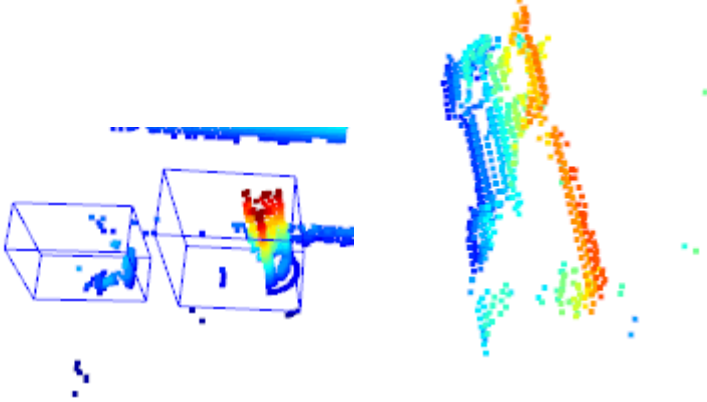
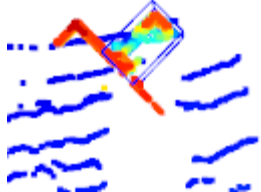


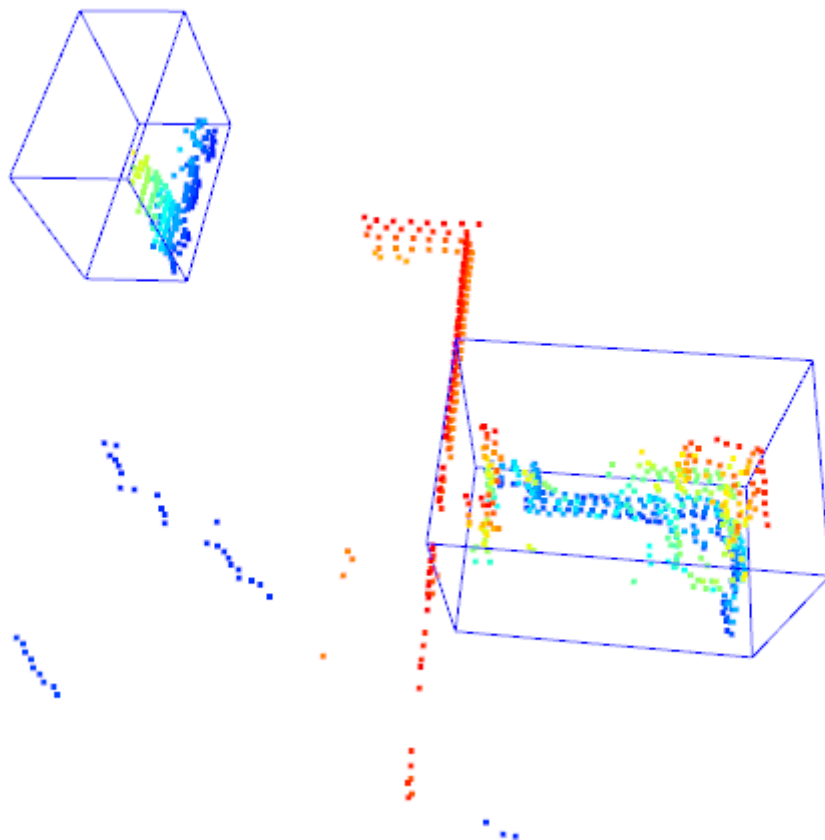
试标注数据 10 帧，4 个不同序列。

云测(red): 贴合标注方式; 星尘(blue): 固定大小框+脑补。

帧号	可视化	云测	星尘
1620981138001053		<ol style="list-style-type: none">1. 目标完整时标注较好2. 均漏标正面吊3. 车头和车挂长度控制不是特别好4. 建议将拖挂进一步分类, 或者用同一标签但不同尺寸 (1:n)	<ol style="list-style-type: none">1. 有两个误标?2. 均漏标正面吊

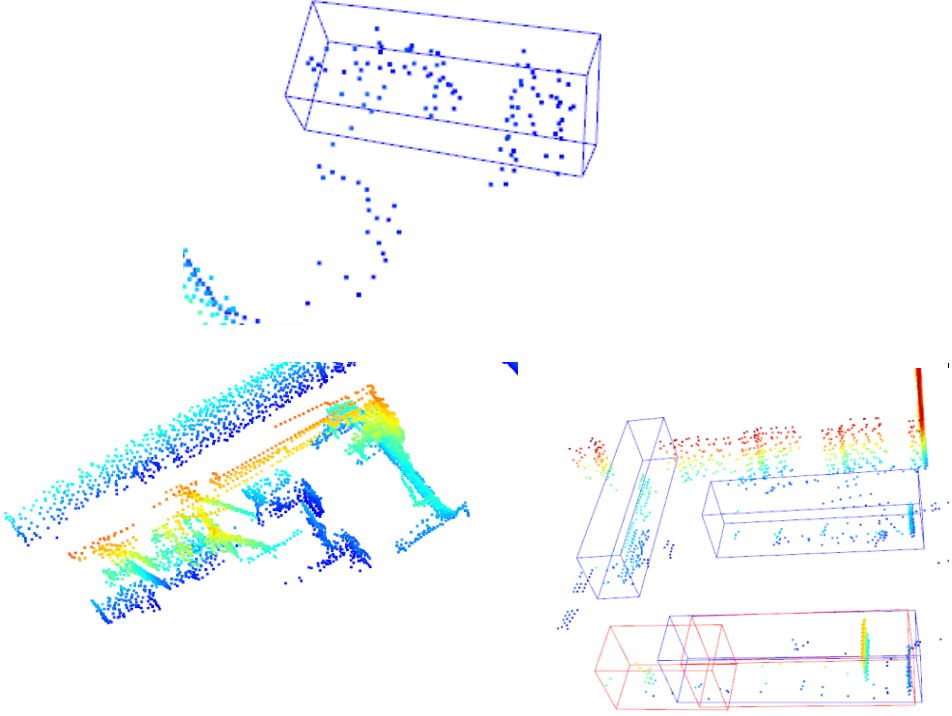
			
1620981143600167		同上	同上
1620981974299075		-	1. 误标堆高机尺寸，可能需要增强描述

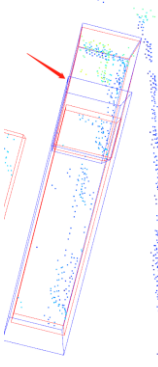
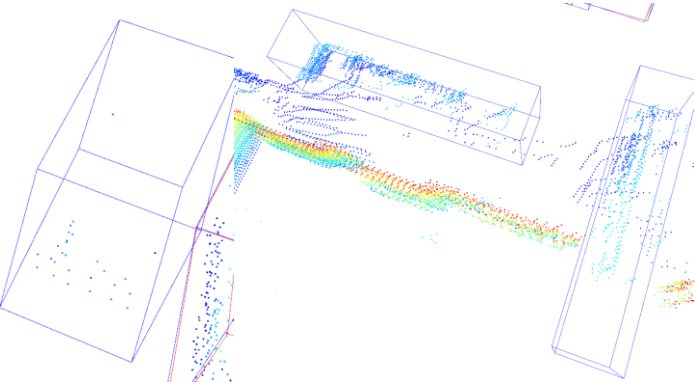
1620981976099367



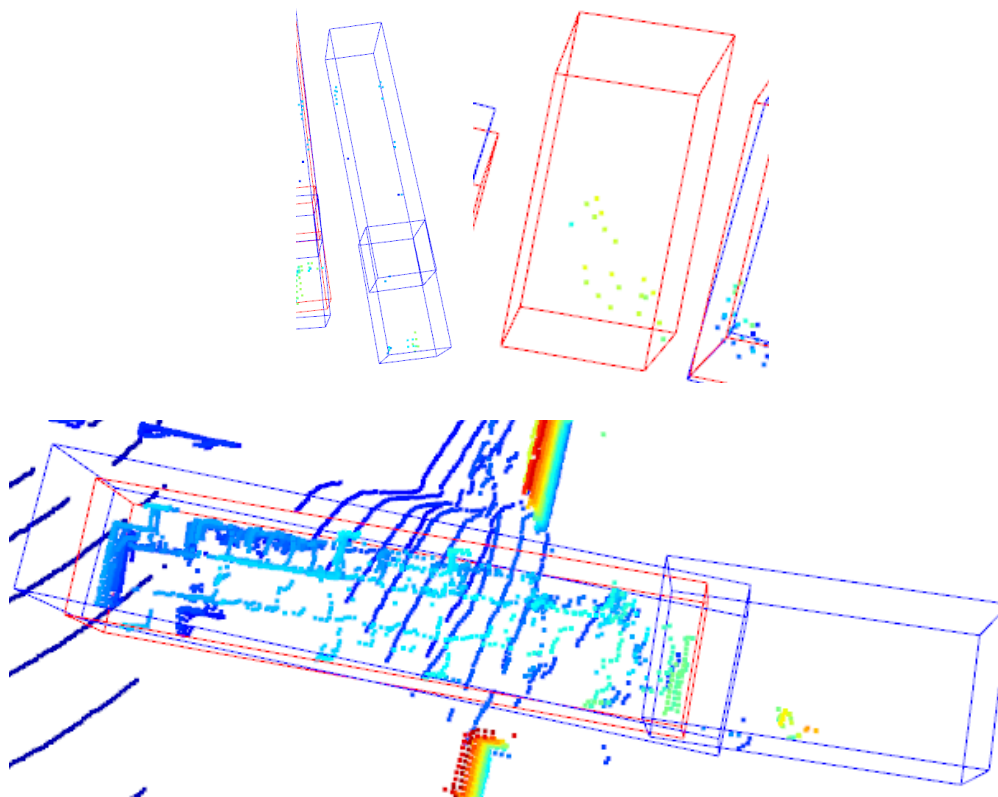
1. 漏标卡车和正面吊

1. 错误标注正面吊尺寸
(叉要不要算上, 我个人观测似乎叉是用来区分车头的特征之一)

<p>1620983504798001</p>		<ol style="list-style-type: none"> 1. 漏标正面吊 2. 部分点太少无法判断的脑补 	<ol style="list-style-type: none"> 1. 并不明确的目标，建议增强图像可视化协助标注工作（可以隔帧存储） 2. 漏标正面吊 3. 部分点太少无法判断的脑补
-------------------------	---	---	---

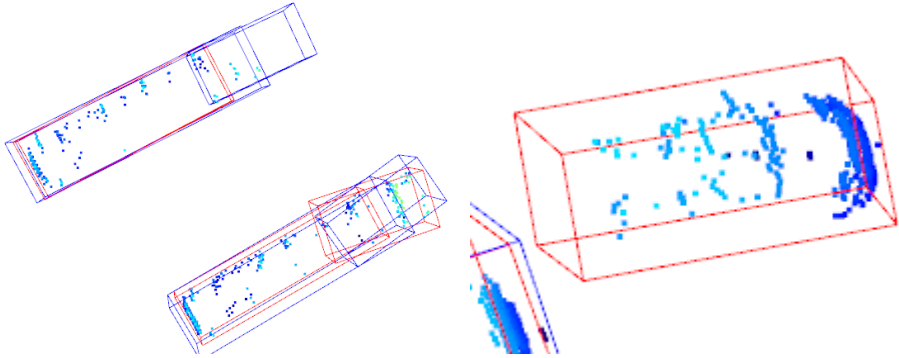
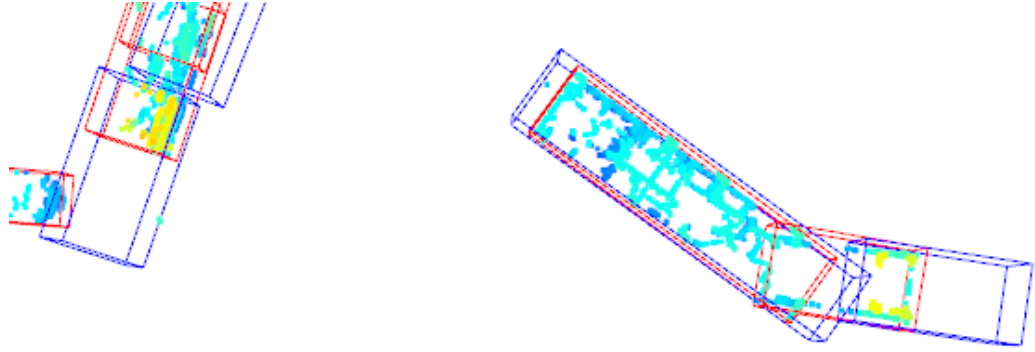
			
1620983785498602			<ol style="list-style-type: none"> 1. 增大最小标定阈值，并结合人进行判断。 2. 人也没法判断，需要借助图像

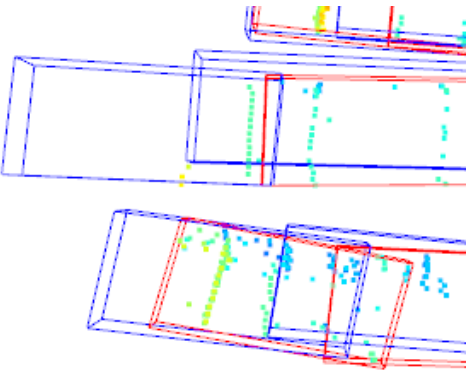
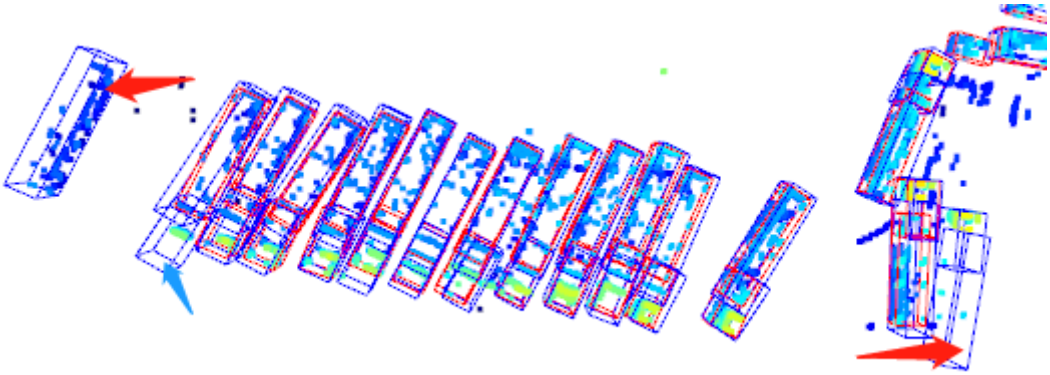
1620983799498171



1. 增大最小标定
阈值，并结合
人进行判断。

1. 增大最小标
定阈值，并
结合人进行
判断。

1620983805398494		<ol style="list-style-type: none"> 1. 增补一个分类就是 truck，当点云过于稀疏，且与驾驶过远时，使用一个框来标注整体（可用最大固定尺寸，或者紧贴框）。 2. 可能在部分车转向时不太适用 	<ol style="list-style-type: none"> 1. 增补一个分类就是 truck，当点云过于稀疏，且与驾驶过远时，使用一个框来标注整体（可用最大固定尺寸，或者紧贴框）。 2. 漏标小车
1620983832398859			<ol style="list-style-type: none"> 1. 错标车头 2. 漏标小车 3. 无脑乱补车头

			
1620983837798369		1. 可能的漏标车辆	1. 无脑乱补车头

1620981138001053.pcd 云测(red): 6 星尘(blue): 8
1620981143600167.pcd 云测(red): 8 星尘(blue): 10
1620981974299075.pcd 云测(red): 8 星尘(blue): 9
1620981976099367.pcd 云测(red): 6 星尘(blue): 8
1620983504798001.pcd 云测(red): 10 星尘(blue): 11
1620983785498602.pcd 云测(red): 16 星尘(blue): 19

1620983799498171.pcd 云测(red): 50 星尘(blue): 53
1620983805398494.pcd 云测(red): 47 星尘(blue): 49
1620983832398859.pcd 云测(red): 64 星尘(blue): 61
1620983837798369.pcd 云测(red): 42 星尘(blue): 45

1. 要限制对停车场进出的场景的数据，不要太过集中，可通过多 seq 稀疏抽帧降频
2. 约定最小标注点数量
3. 在不可判断时，使用单个框标注卡车，不进一步区分车头和车尾。避免错误脑补
4. 增加特殊目标的点云示意，避免漏标
5. 约束车头和车挂的连接特征，防止错误标注
6. 一定要再三确认排查数据，这是一个体力活