- 计算前车距离
- 视频⇒图片
- 计算前车左上角, 左下角, 右上角, 3个坐标位置
  - 批量处理
- 模型
  - loss确认
    - \* 各シーンに対する誤差

$$e_j = \frac{1}{n_j - 19} \sum_{i=20}^{n_j} \min(\left| \frac{p_i - t_i}{0.07t_i + 3} \right|, 1)$$

 $n_j:$ シーンjにおける総フレーム数  $p_i: (シーンjの)$ フレーム番号に対する予測値  $t_i: (シーンjの)$ フレーム番号に対する予測値

\* 全てのシーンに対する誤差(重み付き平均)

$$error = \frac{\sum_{j=1}^{s} w_j e_j}{\sum_{j=1}^{s} w_j}$$

$$egin{pmatrix} w_j = \left\{ egin{array}{ll} 3 & ext{ "評価値計算時の重み付加"} = ext{"有"} \\ 1 & ext{上記以外} \\ ext{s: 総シーン数} \end{array} 
ight.$$

- 与loss相匹配的dataset和loader
- validation集分割,以便交叉验证
- checkpoint保存,加载
- 以上所有模块的拼接