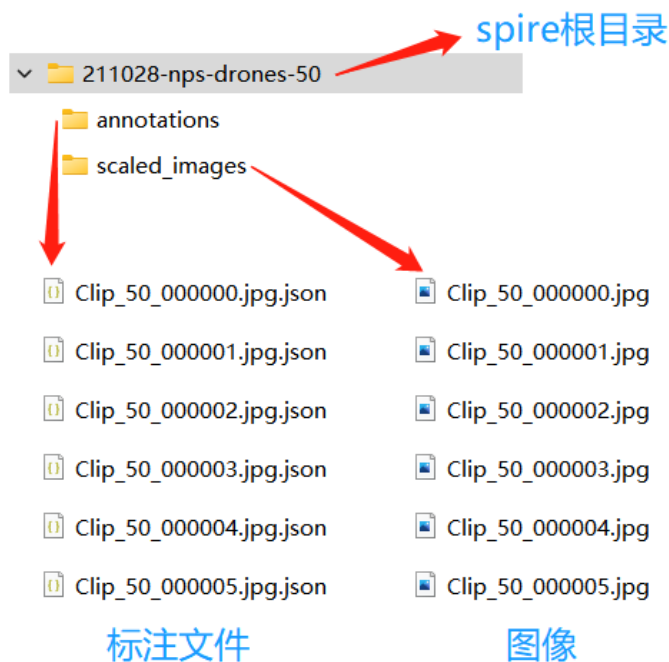


## 1. Spire目录格式

- 最简单的目录结构如下：



- 允许目录结构的**嵌套**使用，以帮助构建大型数据集、视频数据集
- 构建视频数据集时，**每个视频片段**需要放在一个**独立的文件夹**下
- 一个具体的嵌套目录结构如下：



## 2. Spire数据格式 (.json)

## 2.1 各字段说明

- **"file\_name"**: (string) 文件名称, 不含相对路径
- **"height"**: (number) 像素高度
- **"width"**: (number) 像素宽度
- **"optical\_flow"**: (string) 光流文件名称
- **"frame"**: (number) 所在视频中的帧序号
- **"time"**: (number) 拍摄时间
- **"annos"**: (array[object]) 目标标注信息
  - **"area"**: (number) 目标像素面积
  - **"bbox"**: (array[4 - number]) 目标的外包矩形框 (左上角x, 左上角y, 宽度w, 高度h)
  - **"category\_name"**: (string) 目标类型 (分类)
  - **"tracked\_id"**: (number) 跟踪ID号
  - **"obj\_attrs"**: (object) 目标属性信息
    - **"truncation"**: (number) 目标是否被图像边缘截断, 0: 否, 1: 是
    - **"occlusion"**: (number) 目标是否被遮挡, 0: 否, 1: 是
  - **"segmentation"**: (array[array[number]]) 分割, 一个目标可以有多个闭合分割, 其中每个为 [x, y, ...]
  - **"keypoint\_type"**: (string) 关键点类型, 描述了关键点种类和个数
  - **"keypoints"**: (string) 关键点, [x, y, type, ...], type=2可见
- **"img\_attrs"**: (object) 图像属性信息
  - **"daylight"**: (number) 白天拍摄
  - **"night"**: (number) 夜晚拍摄

说明: 红色为必填, 绿色为多目标跟踪追加填写, 蓝色为实例分割追加填写

## 2.2 某个json示例

```
{
  "annos": [{
    "area": 277,
    "bbox": [552, 251, 24, 17],
    "category_name": "car",
    "segmentation": [
      [561, 253, 552, 263, 558, 266, 564, 268, 573, 266, 576, 260, 576,
      254, 572, 251]
    ],
    "keypoint_type": "car_w4_points",
    "keypoints": [228, 208, 2, 376, 365, 2, 390, 309, 2, 277, 190, 2],
    "tracked_id": 1,
    "obj_attrs": {
      "truncation": 0,
      "occlusion": 0
    }
  }],
  "file_name": "IMG_000001.jpg",
```

```
"height": 720,  
"width": 1280,  
"optical_flow": "IMG_000001_FLOW.png",  
"img_attrs": {  
  "side-view": 0,  
  "bird-view": 1,  
  "high-alt": 1,  
  "medium-alt": 0,  
  "low-alt": 0,  
  "daylight": 0,  
  "night": 1  
}  
}
```

- 
- 其中 `file_name`、`height`、`width`、`annos` (`bbox`、`category_name`、`area`) 为**必填**。其他字段视情况而定
  - 如果需要增加目标跟踪标注, 选填 `tracked_id` 字段即可