

进度报告

12.1

琢磨如何取物资箱的三维坐标，读了一些方案，决定这周试着用4D 雷达+yolo 的方案，简单描述如下：

```
graph TD
    A[雷达点云 (x,y,z)] -->|TF 变换| B(相机坐标系下的点)
    B -->|投影公式| C(像素坐标 u,v)
    D[YOLO 识别框] -->|边界匹配| C
    C -->|筛选：落在框内的点| E[候选点集]
    E -->|排序与滤波| F[计算平均坐标]
    F --> G[输出：物体世界坐标]
```

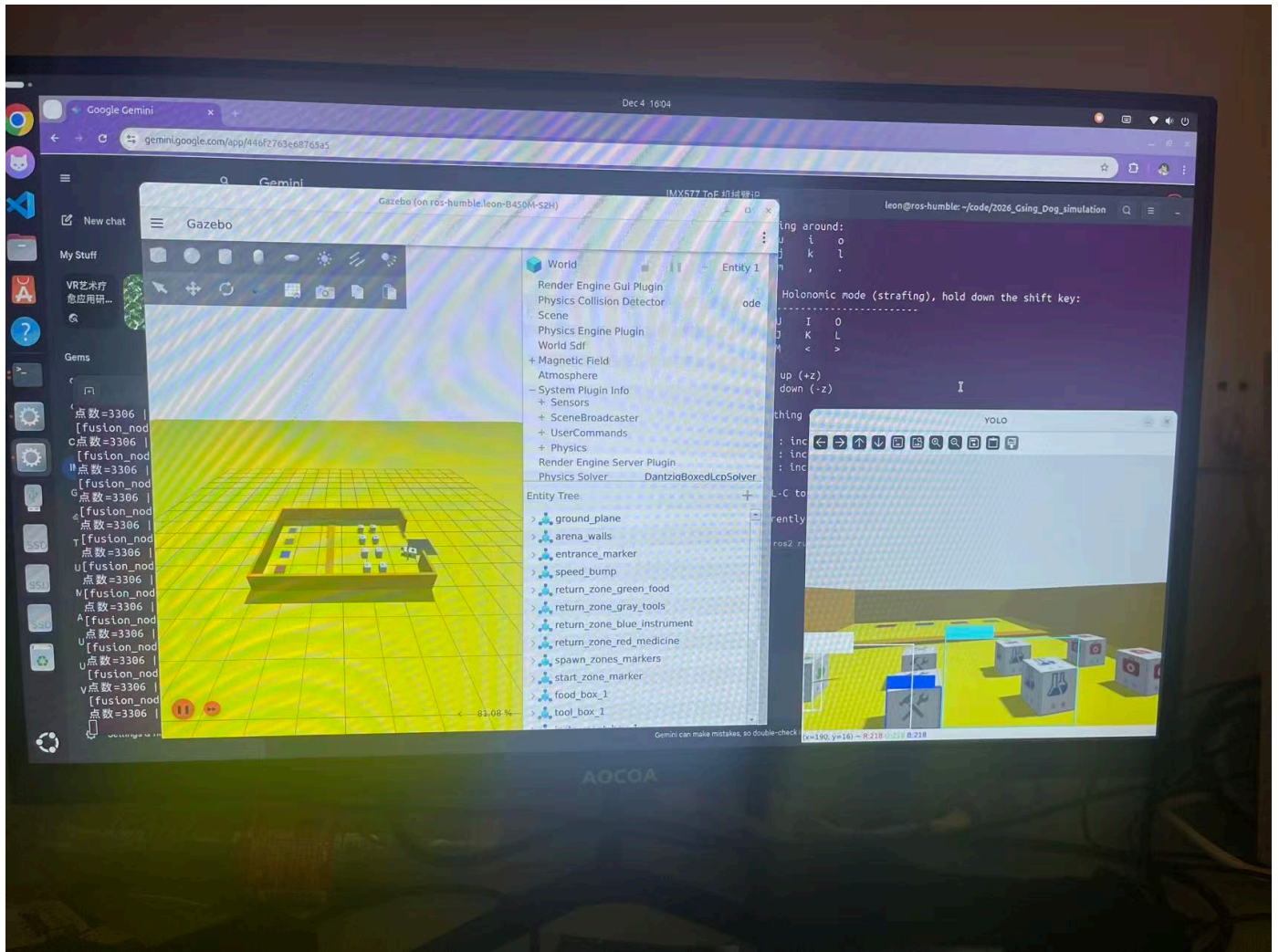
然后就去做，把大部分代码写了

12.2

仿真遇到模型错误，做排查

12.4

排查完了，调 yolo，整体跑，边跑边调



发现一个问题就是模型还是得继续训练，很多识别做不太好

12.5-12.6

没做啥，赶工程设计报告去了

12.7

写了和电控对接的 api 接口