DDLD产线

ICC feature迭代 代转区的评测head

数据湖的使用

数据集：

labeled\_s\_minicell\_issue\_fix\_xushi\_241203\_v5

任务：构建评测集，测试虚实属性

评测集构建参考MCT，测试参考端到端生产流程

{'\_id':'labeled\_s\_minicell\_issue\_fix\_xushi\_241203\_v5'}能够看到处理前的GT数据

处理后可用的评测集如下表示：

处理后的数据分为bag和对于frames存储，如：

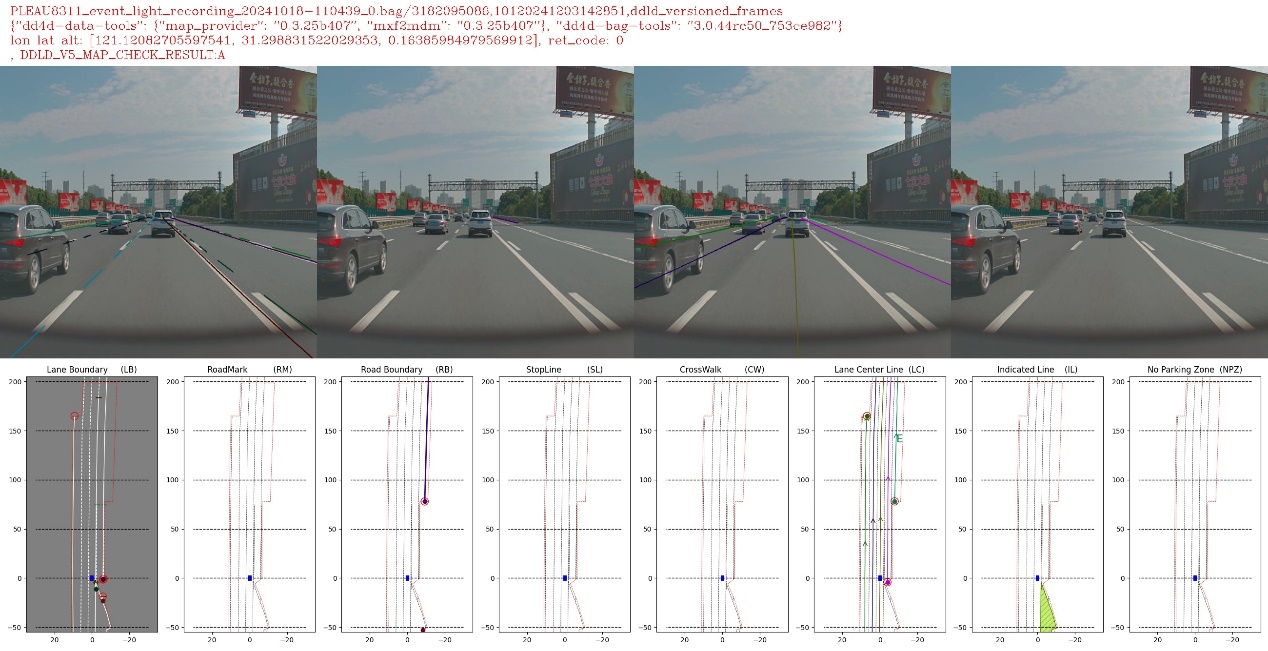
Ddld\_versioned\_bags

{'bag\_name':'PLEAU8311\_event\_light\_recording\_20241018-110439\_0.bag', 'version':'10120241203142851'}

Ddld\_versioned\_frames

{'bag\_name':'PLEAU8311\_event\_light\_recording\_20241018-110439\_0.bag', 'version':'10120241203142851'}

在frames中可以可视化：



LB lane boundary 车道线边界

RoadMark RM 路标

Road Boundary RB 道路边界

StopLine SL

CrossWalk CW

Lane Center Line LC车道中心线（没有实线，需要靠两个车道线界定）

Indicated Line IL 指示线（待转区，道路合并等等）

No Parking Zone NPZ 禁停区

可以看到搜索的命令和文件都是同一个

Region Of Vsibility ROV 相机透视后的真正可见范围

使用builid\_gt下的parse\_pep\_gt\_mct.py,以及pep\_gt\_cfgs

任务1：将cfg的输入中的dataset name，bag name改为显式输入

任务2：将pipeline中的参数和config.py中的参数对齐

任务3：将parse\_pep\_gt\_mct.py和caculate\_rov.py的处理流程集成到一个文件

Bev-lanDet,PersFormer,Geometry-guided Kernel Transformer(GKT)