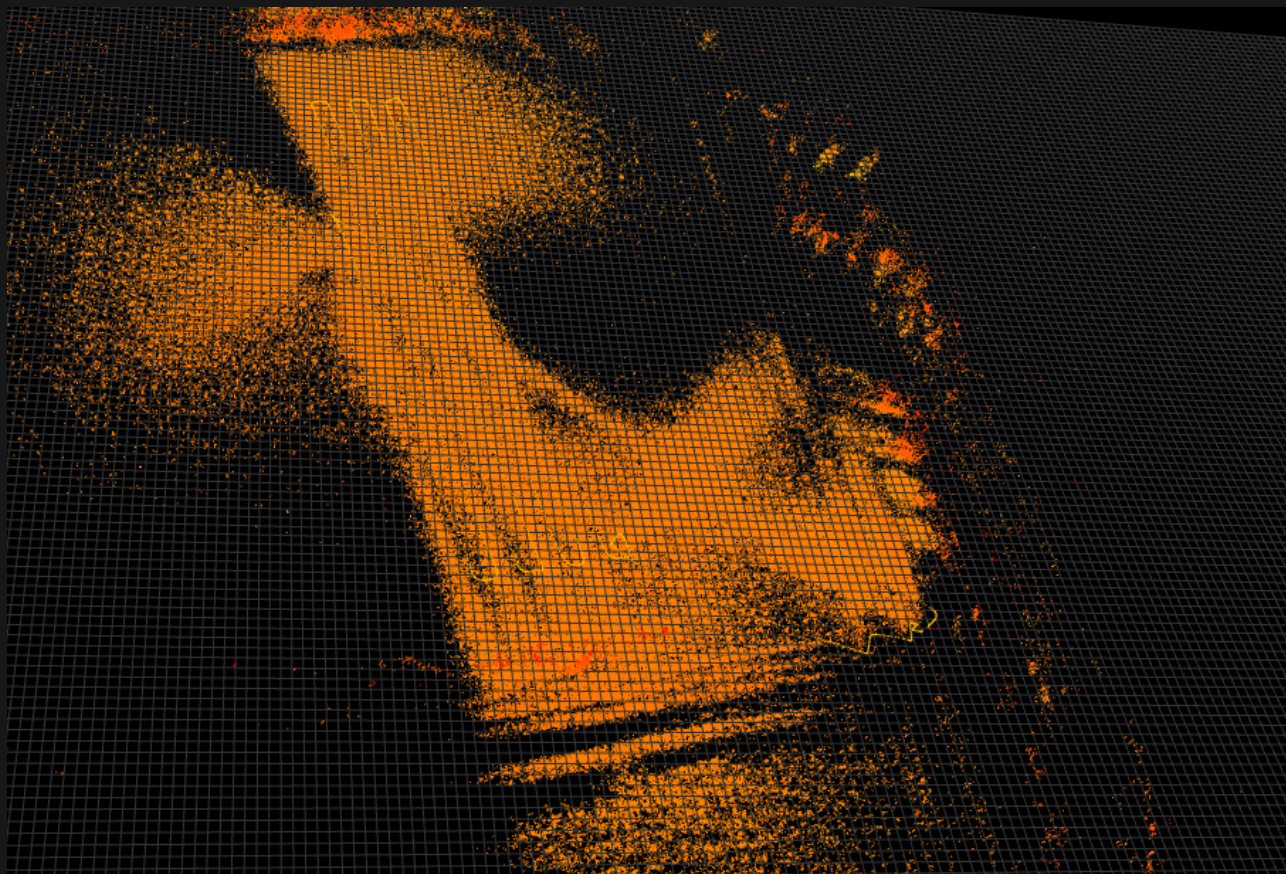


Project Introduction

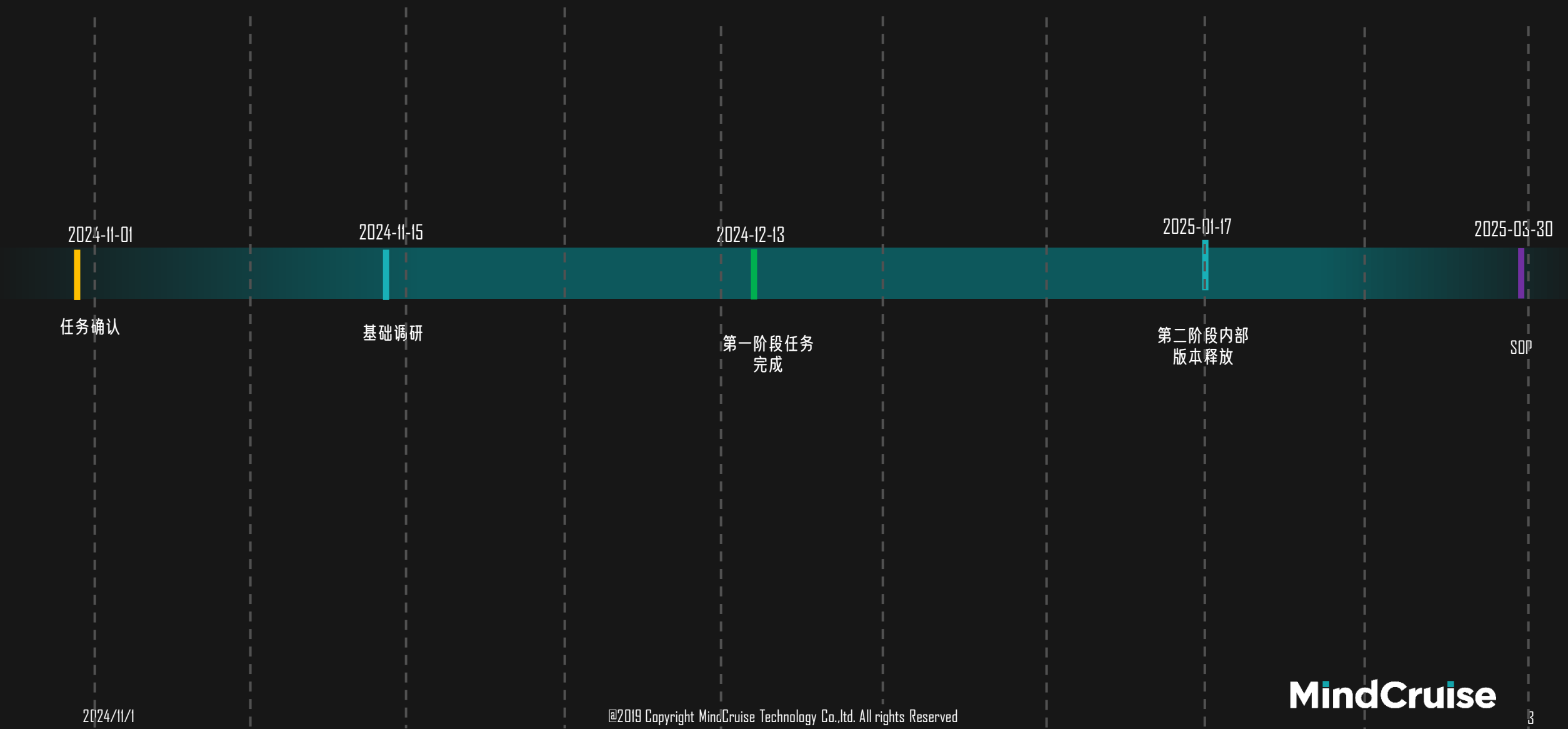
田林

点云叠加可视化

- 蛮酷提供4D雷达点云文件以及数据协议，该文件涵盖点云以及自车姿态信息
- 不同时刻点云可以叠加在一个3D画面，最终呈现一个场景图
- 不同高度的点云不同颜色显示
- 鼠标可以旋转、缩放场景
- 过滤掉运动目标（第二阶段内容）
- 可以支持人工选择删除某些杂点
- 显示自车车辆运动方向
- 显示自车车辆运动轨迹，有个自车模型
- 编程语言Python、算法不限



时间计划



分组

- 分成三个小组，每组三个人，内部每组选出一个组长
- 第一阶段完成之后，留下一个小组继续第二阶段任务
- 蛮酷会每周跟各小组组长组织10~20分钟会议，用于答疑以及讨论

