序号分类：

1——搬运

2——砌砖

3——绑钢筋

4——慢走

5——负重行走

6——快走

7——攀援

8——挖掘机

9——dirt渣土车

10——trunk卡车

问题：雷达有点斜，远处的目标Z轴多数是负坐标

数据处理：

Matlab对doppler阈值因子进行减一处理

转为PCD文件时附加了速度>0.1m/s的过滤条件

攀援效果不好，22帧之后该数据未标注，统一使用0108climb2的数据。

标注过程：

1.1-14帧 快走未检测到，未标注

2.10-11 帧攀援未探测到，未标注

3.20、21帧只标了慢走，22-40帧攀援未标

4. 83帧慢走未检测到

5. 75,92,166,167,189,169,170,171,172,173,217,223,224,225,231,281,291,296,297,300,303,307帧快走未检测到