

vector <timestamp> (start end)



vector <cv::Mat>

start

CPU利用率33.33%

内存利用率43.83%

磁盘利用率17.96%

硬盘写入速度0.00m/s

采集品

通道配置

数据显示

数据回放

数据管理

项目配置

数据显示

采集状态

采集任务

通道配置

时间同步配置

CPU利用率28.57%

内存利用率43.83%

磁盘利用率17.96%

硬盘写入速度0.00m/s

名称

型号

速率

状态

操作

demo1

demo0

0

●

编辑

demo2

demo0

0

●

编辑

：感知结果文件和原始数据文件路径 如何管理

传感器	真值	trigger	时间同步配置
目标物	车道线	标志牌	交通灯

传感器	真值	trigger
-----	----	---------

刷新

时间同步

设备接口

时间戳打标方式

延迟机制

操作系统时间同步

docker0

Software

Auto

OFF

角色

同步协议

网络层级

Master

PTP|IEEE1588

UDPv4

时间同步配置

单保存

8v2)

项目配置

数据显示

数据回放

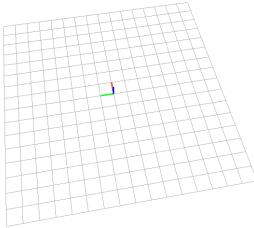
数据管理

SensorsVideosLidars

No Image

No Image

No Image



No Image

No Image

No Image

主页面

自定义1

+

X

X

X

X

X

X

--

	x		x		触发结果list	
					触发结果list	
					触发结果list	

主camera

camera1

car

波形图

m

解包

开始

中止

暂停

tag

▽

刹车

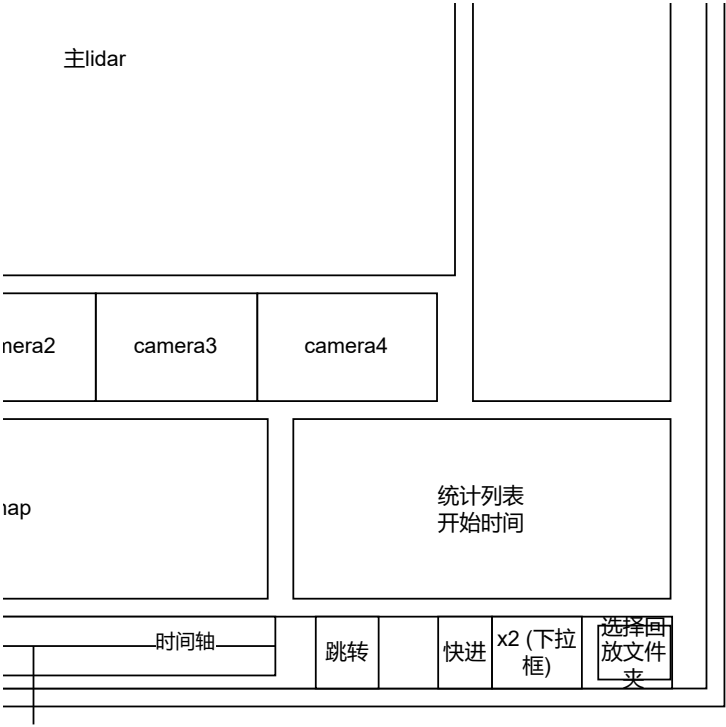
cut in

左转

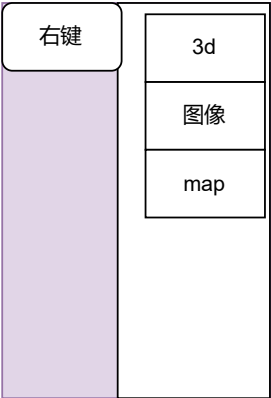
主页面

自定义1

+



晴天



项目配置

数据显示

数据管理

通道列表

时间轴

刹车

cut in

左转

晴天

切换trigger

前x秒

时间跨度

后x秒

trigger列表

save

tag

