记录 手机号。

是否是车 实时位置。和反馈

5.3号

1. 路径规划已经确定具体算法了A\*，后面实时的 要每时每刻确定车的位置  
   停车位坐标和车的坐标
2. 前端 自定义障碍物pass 写死障碍物 导航路径的显示
3. 确定车辆的具体位置和坐标。  
   在摄像头视角下的坐标和 俯视视角下的坐标的对应  
   初步想法是：  
   车在单个摄像头拍下的视角（图片）里的位置和图片里的障碍物的位置的相对距离  
   在俯视视角里的投射。 不需要特别具体，大概位置就行。  
   摄像头分块去找
4. 有车停入停车场，停车位被占。停车位识别。车辆识别。