## intersection预测识别算法不能使用beam距离差判定:

1. 因雷达点云在水平方向上存在分辨率波动问题
2. 线数少，地面beam距离出现波动
3. 矿洞如果是斜着向前会出现逻辑漏洞

## 测试路线：

0-12 ok

4-14 ok

7-13 ok

16-18 x

# PROBLEMS：

### 规划：

1. 速度过慢：1km/h
2. 路径规划贴墙走，完全没有用到局部地图
3. 路径规划有时候规划不出来，并且规划完全没有规划车辆的姿态yaw，仅仅瞄点
4. 路径只能输入两个点，测试不全，需要增加多个规划路径点

### 定位导航：

1. 在密集路口处需要给非常精准的目标点才能识别出路口，计划添加驶出逻辑

ros::Time t1=ros::Time::now();

ros::Time t2 = ros::Time::now();

printf("time cost: Nsec %ld , %f Sec \n", (t2 - t1).toNSec(), (t2 - t1).toSec());