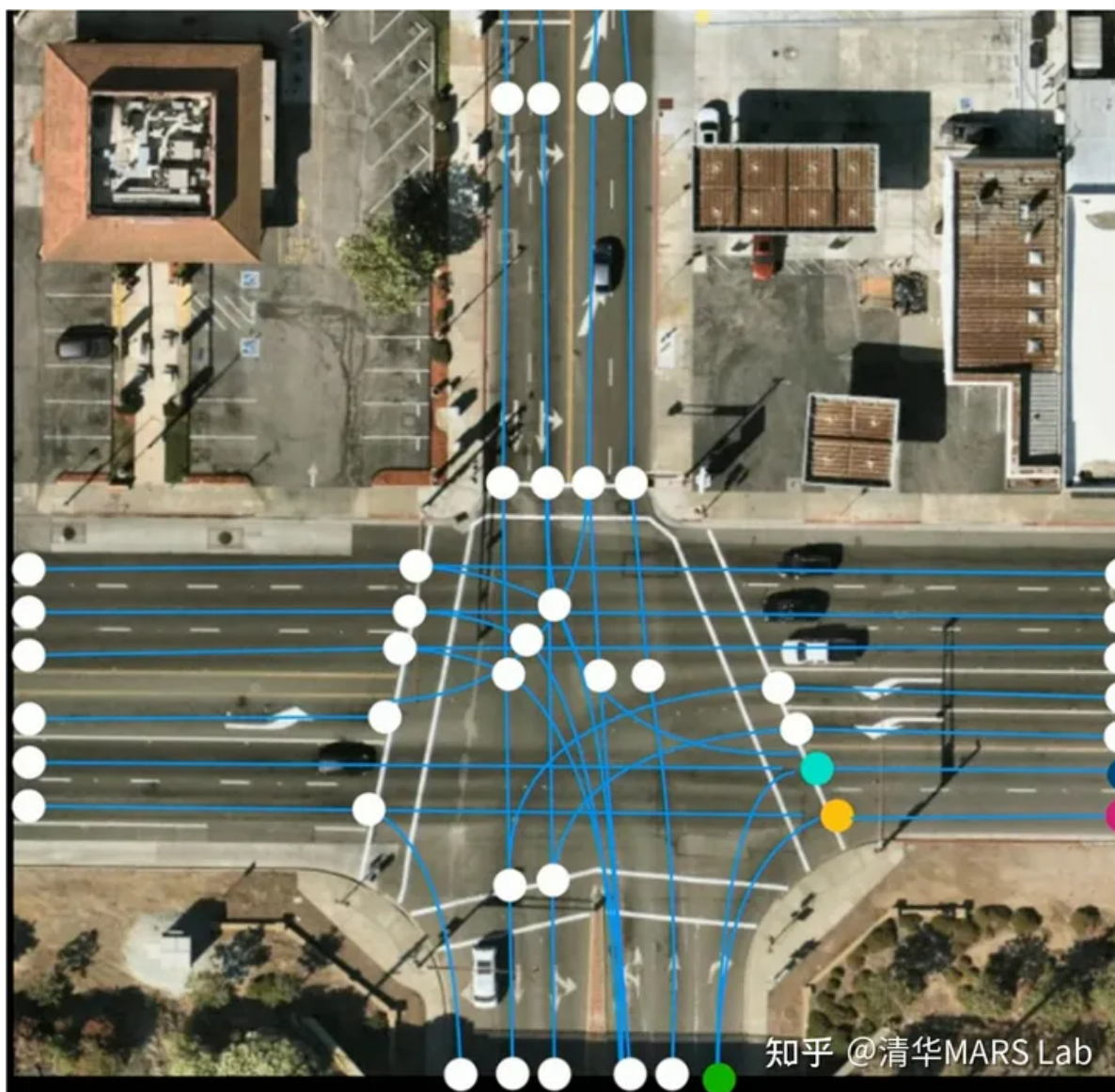


# HMapGen: A Hierarchical Graph Generative Model of High Definition Maps



## 背景

HMap创建流程：传感器得到数据+数据预处理+得到HMap

缺点：开销巨大

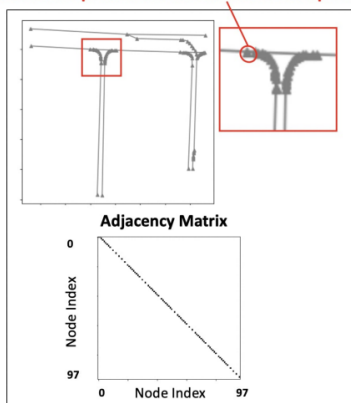
因此希望可以在线得到矢量地图

## 主要内容

1. 提出了一个新的重要和具有挑战性的问题：以数据驱动的方式生成 HD lane maps ;
2. 提出分层 HMapGen图生成模型，其性能在很大程度上优于其他模型；
3. 评估模型，结果显示生成的地图具有高保真度、多样性、可扩展性和高效率。

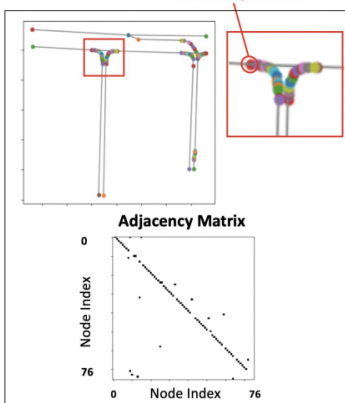
# 模型对比

Revisit the point at the intersection of multiple Lanes



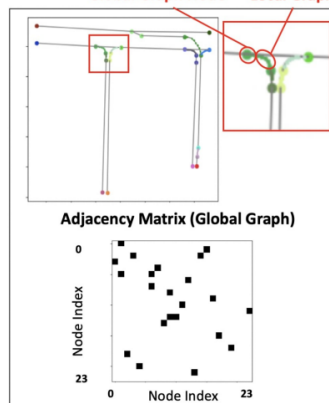
Sequence

Plain Graph Node



Plain Graph

Global Graph Node Local Graph



Hierarchical Graph

# 生成过程

