# 5390-Yaml-Doc

[5390-Yaml-Doc](#header-n94)  
 [PC SIM](#header-n108)  
 [4959 vertical parking](#header-n117)  
 [4459 parallel parking](#header-n129)

**motto**: DDL is a primary productive force!

**target**:



## PC SIM

DVR structure：

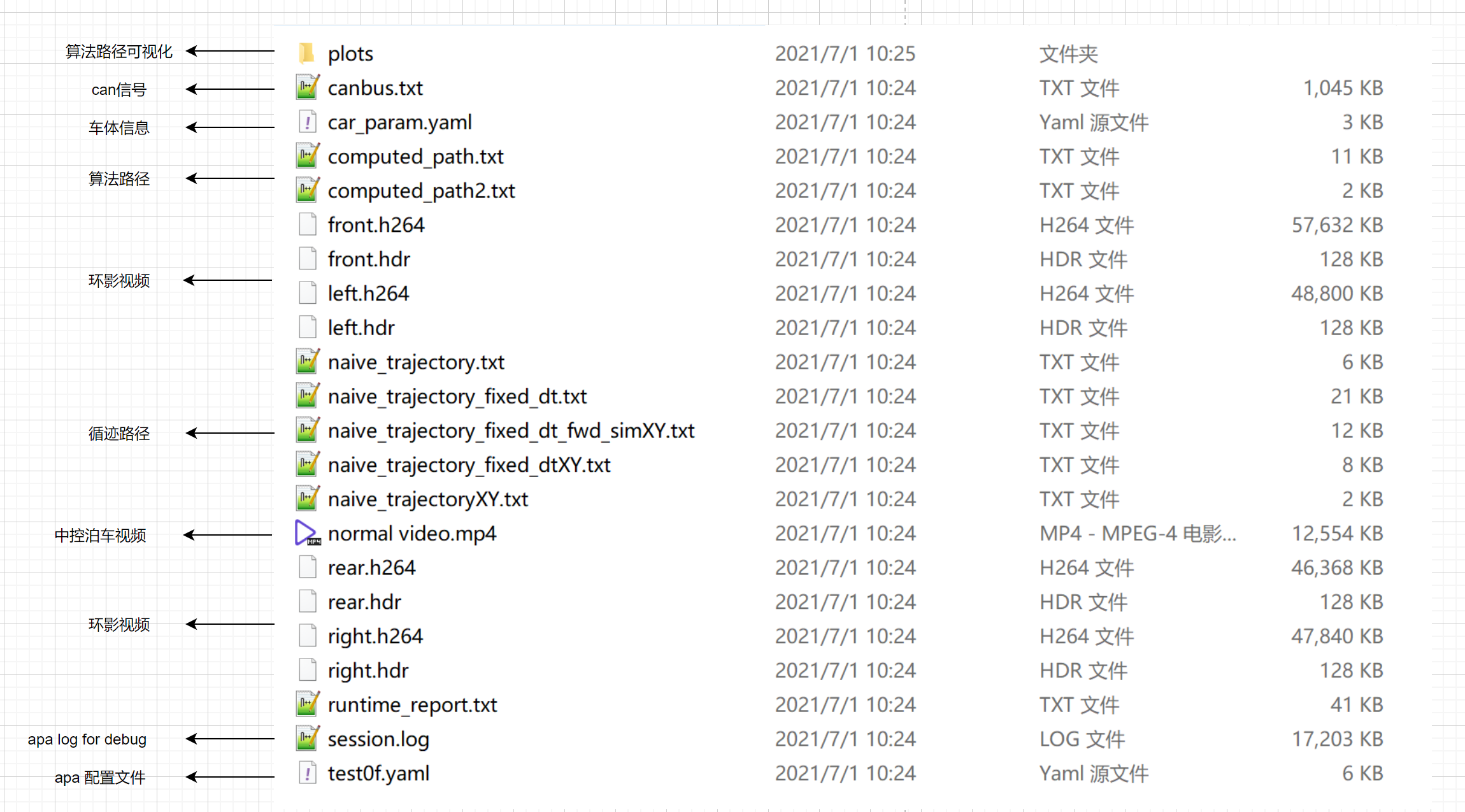


image-20210701141625955

注：环影标定文件 .dat 不在 DVR 中。

test0f.yaml modification for PC SIM：

- key: APAReadTxt ## PC SIM, 读取 canbus.txt 文件  
 ignore: 1 # DVR # 1：跳过此功能，0：启用此功能  
 input: H002\_DVR/DVR\_2/left.txt # DVR 中 canbus.txt 所在路径  
 output: txt\_str\_layer   
 accurate\_time: 1   
  
 - key: APAInfoProcess ## PC SIM, 读取 canbus.txt 文件  
 ignore: 1 # DVR # 1：跳过此功能，0：启用此功能  
 coordinate\_cam\_file: ## 环视相机标定文件  
 left: H002\_DVR/apa\_left\_cam.dat # 标定文件 .dat 所在路径  
 right: H002\_DVR/apa\_right\_cam.dat # 标定文件 .dat 所在路径  
 rear: H002\_DVR/apa\_rear\_cam.dat # 标定文件 .dat 所在路径  
 front: H002\_DVR/apa\_front\_cam.dat # 标定文件 .dat 所在路径  
 car\_param: H002\_DVR/car\_param.yaml # DVR 中 car\_param.yaml 所在路径  
 video\_file: ## DVR 中环视录像文件  
 left\_h264: H002\_DVR/DVR\_2/left.h264 # DVR 中录像文件 .h264 所在路径  
 left\_hdr: H002\_DVR/DVR\_2/left.hdr # DVR 中录像文件 .hdr 所在路径  
 right\_h264: H002\_DVR/DVR\_2/right.h264 # DVR 中录像文件 .h264 所在路径  
 right\_hdr: H002\_DVR/DVR\_2/right.hdr # DVR 中录像文件 .hdr 所在路径  
 #input\_cam: [left\_cam, right\_cam]  
 input\_txt: txt\_str\_layer  
 pub\_pose: 1  
 show\_image: 1  
 output\_resolution: 0.2  
 output: grid\_map\_layer  
 enable\_tsp: 1

注：##说明，#开放参数，可以改动。

## 4959 vertical parking

**car\_param.yaml**

**car\_param.yaml**

HORIZONTAL\_PARKING\_OFFSET: 0.0 # 水平车位向外偏移量（m）  
FIX\_RETURN\_COORD: 1 # 启用二次识别修正车位坐标 AB  
FIX\_RETURN\_COORD\_CD: 1 # 启用二次识别修正车位坐标 CD

**test0f.yaml for vertical parking:**

relevant ticket: 4264, 4523

currently focus on #4959 vertical parking yaml.

- key: ParkingMiddleGoals ## 垂直车位，多步停车模式  
 #ignore: 1 # 1：跳过此功能，0：启用此功能  
 output\_path: expect\_path  
 log\_level: 5 # 日志级别，通常情况下数字越大，日志内容越多  
 output: middle\_goal\_pose  
 parking\_mode: 5 # 5: 垂直车位模式，#4264，#4959  
 steering\_angle: 0.3 # 前轮转向角度，弧度，测试过 0.3 ~ 0.4，#4264  
 parking\_spot\_width: 6.1 #add this # 垂直车位宽度，长边长度  
 lane\_width: 3 # 行车通道宽度  
 perp\_distance: 3 # 替代，1.5\*car\_width，#4523  
 para\_distance: 4   
 goal1\_angle: 0.174 # goal1 矫正角度，弧度，#4264  
 angle\_tolerance: 0.0 # 15 deg, 0.262 # final odom 与 final goal 容错值，#4264  
 distance\_tolerance: 0.3   
 iterations: 1   
 save\_to\_apa: 1   
 update\_goal: 1 # 1：启用车位坐标更新， 0：禁止  
 apa\_mode: 1 #change this # 1：启用APA模式修改车位坐标，0：禁止  
 use\_astar: 0   
  
 - ...  
  
 - key: ComputePath ## 计算起APA点到终点的全路径  
 ignore: 1 # 1：跳过此功能，0：启用此功能  
 input: middle\_goal\_pose  
 eval\_result: eval\_result  
 output: expect\_path  
 simple\_path\_type: RS  
 #astar\_mode: 1   
 backward: 1  
 max\_steer: 0.42 # use max steer to cumpute max curvature  
 #check\_collision: 2  
 min\_incr\_dist: 0.05  
 map\_layer: gridmap\_layer  
 use\_local: 0  
 save\_path: 1  
 apa\_mode: 1 # 1：启用APA模式修改车位坐标，0：禁止  
 wait\_for\_map: 0  
 car\_scale: 0.78  
 smooth\_path: 0 # 1：启用平滑路线， 0：禁止平滑路线  
   
 - ...  
   
 - key: ComputeControlValue ## 依据当前位置+轨迹池轨迹计算车体控制值  
 output: control\_value  
 expect\_pose: expect\_pose\_layer  
 traj\_debug: traj\_cache\_layer  
 delta\_gain: 2  
 slow\_turn: 2 # 当车偏离轨迹，0：不减速，1：依据偏移量减速，2：依据转向角度减速  
 catchup\_cache: 1   
 min\_speed: 0.1  
 time\_step: 0.05  
 goal\_correction: 1 # 4459-64 # 1：启用寻迹结束没有达到goal，重新计算轨迹，0：禁止

注：##说明，#开放参数，可以改动。

## 4459 parallel parking

**car\_param.yaml**

HORIZONTAL\_PARKING\_OFFSET: 1.0 # 水平车位向外偏移量（m）  
FIX\_RETURN\_COORD: 1 # 启用二次识别修正车位坐标 AB  
FIX\_RETURN\_COORD\_CD: 1 # 启用二次识别修正车位坐标 CD

**test0f.yaml for parallel parking:**

currently focus on #4959 vertical parking yaml.

- key: ParkingMiddleGoals  
 #ignore: 1  
 output\_path: expect\_path  
 log\_level: 5  
 output: middle\_goal\_pose  
 parking\_mode: 10 # 10：垂直车位泊车模式  
 steering\_angle: 0.3  
 parking\_spot\_width: 6.1 #add this  
 lane\_width: 3  
 perp\_distance: 3  
 para\_distance: 4  
 goal1\_angle: 0.174  
 angle\_tolerance: 0.0 # 10 deg  
 distance\_tolerance: 0.3  
 iterations: 1  
 save\_to\_apa: 1  
 update\_goal: 1  
 apa\_mode: 1 #change this  
 use\_astar: 0  
   
 - ...  
   
 - key: ComputeControlValue  
 output: control\_value  
 expect\_pose: expect\_pose\_layer  
 traj\_debug: traj\_cache\_layer  
 delta\_gain: 2  
 slow\_turn: 2 # 当车偏离轨迹，0：不减速，1：依据偏移量减速，2：依据转向角度减速  
 catchup\_cache: 1  
 min\_speed: 0.1  
 time\_step: 0.05  
 goal\_correction: 1 # 4459-64 # 1：启用寻迹结束没有达到goal，重新计算轨迹，0：禁止

注：##说明，#开放参数，可以改动。其余可修改参数参考 #4959 垂直车位 yaml。