1.刘明旭 高洁（已完成）

输入：bag包路径

输出：sensorgps.csv（车速，x轴速度，y轴速度，横向加速度，纵向加速度，经度，维度，高度，航向角，横摆角速度，时间）

controllon.csv（期望发动机扭矩，目标制动减速度，时间）

2.黄超 高江江（已完成）

step1： ros终端 ：rosrun pcl\_ros bag\_to\_pcd <input\_file.bag> <topic> <output\_directory>语句转成三个pcd文件夹（左中右）

step2：python代码：输入：ros转成的三个pcd文件夹的路径

输出：时间戳对其后的三个文件夹

3.韩双全 高健：（正在进行）（正在做ros发送+坐标转换）（较棘手）

输入：ros包路径

输出：改变坐标之后的以ros+trans后缀发出的ros包

问题：获取到ros中的信息后，需要进行坐标变换，给我的c++转换代码是一部分，很多函数和变量不知道含义

4.董钊（正在进行）（正在做ros发送）

输入：ros包路径

输出：ros包

待进行操作：已经获取到董工所需的信息，后续董工说根据算法需求再进行改动

5.范廷德（已完成）

输入：ros包路径

输出：主路径：mapping.txt（时间戳，经度，纬度，航向角，速度）

障碍物id：1.txt（时间戳，经度，纬度，航向角，速度）

2.txt（时间戳，经度，纬度，航向角，速度）

......