**1.车辆仿真：（高洁，刘明旭）（ok）**

纵向：车速，纵向加速度，期望发动机净扭矩，目标制动减速度

横向：纵向车速，横向车速，纵向加速度，横向加速度，横摆角速度，GPS位置，方向盘转角

保存格式：csv

**2.lidar深度学习+红绿灯：（黄超，高江江）（ok）**

lidar：中间雷达原始数据，左侧雷达原始数据，右侧雷达原始数据，保存时间同步后的pcd，四个相机数据，保存时间同步后的jpg格式

红绿灯：保存长焦相机距离红绿灯100m的图像，格式jpg

**3.跟踪与预测：（韩双全，高健）**

见跟踪预测数据需求

保存的topic以原来的topic名字+trans后缀发出

保存格式：ros包

**4.数据回灌仿真：（范廷德，董钊）**

sensorobjects这个topic下的所有信息

8角点转成经纬度保存

保存格式：ros包

**5.自动驾驶场景库：（杜闻，范廷德）**

地图信息

主车行驶地图轨迹

融合感知结果（跟踪算法实现车辆跟踪并赋予ID的障碍物信息，障碍物信息是相对于主车的数据，建议转换为相对于地球坐标系的绝对数据）

车辆底盘信息和组合导航的结果信息，路侧如有交通灯、交通标识，则按照目前在配置文件中存储交通标识、交通灯停车点位置的方式进行记录

保存格式：地图信息用txt，txt里对应有时间戳 主车一个txt，每个障碍物都存为各自的txt，

交通标识等等可以直接写在和享智一项的param.yaml文件中