一些数据的说明。

设置的录制时间为1分钟录取一个包，时间可以根据需求修改。

Camera的数据和esr的数据以esr数据为准。

所有数据中以obstacle开头的为真实使用输出数据。

Raw开头的数据为未处理过的数据（主要是左右车道线）。

数据主要包括自动驾驶时当前的状态：

包括，我们设置的巡航速度（正常情况下行驶的最高速度，高架设置为80），目前行驶速度（由车上的速度盘读取），目前的加速度（实际加速度，预期加速度），跟车距离（一般我们设置为30米），安全距离，前方车辆的实际距离,左、右车道线识别情况（包括虚实线，识别信任度等），预计碰撞时间（ttc）。