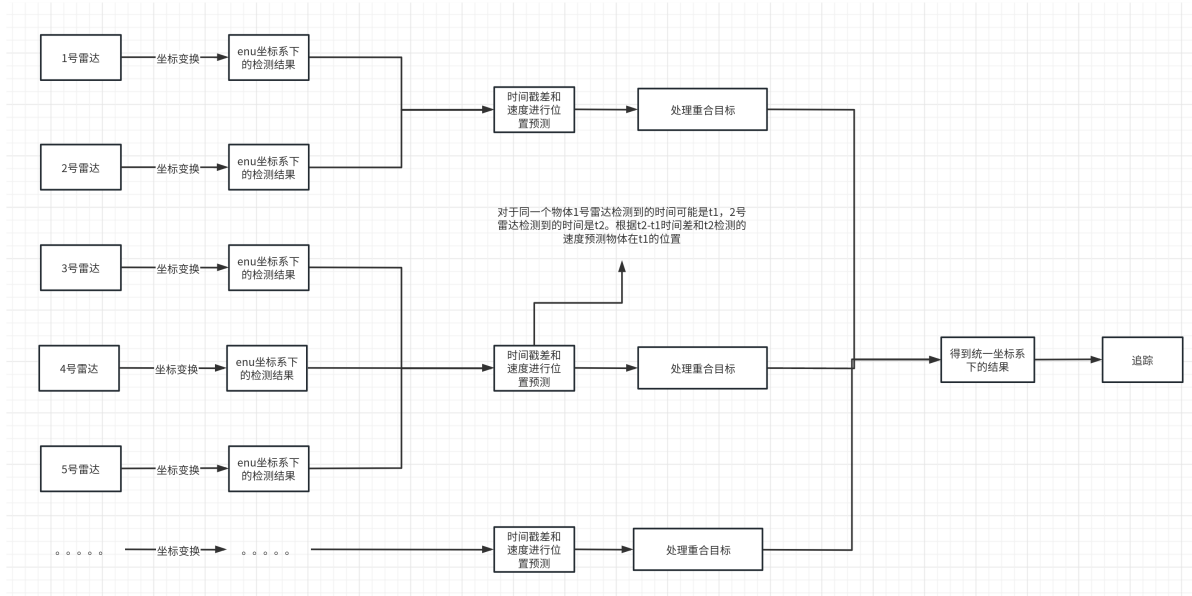


# 跨设备追踪技术路线



对于每个雷达的检测结果，先全部都转换到enu坐标系下，那些雷达之间具有重合部分是固定的，那么根据frame\_id分别处理所有的重合部分的目标（因为如果一个目标被多个雷达同时检测到了，转换到enu坐标系下会重合）最后得到一个统一坐标系下的检测结果，然后追踪

50km/h = 13.89m/s    如果检测结果10HZ，那么两个杆子时间差距最大100ms？两个设备检测到的同一个物体的坐标差可能在1.389m

40km/h = 11.11m/s    差距在1m

30km/h = 8.33m/s    差距0.8m

