

Multi-Radar timestamp synchronization

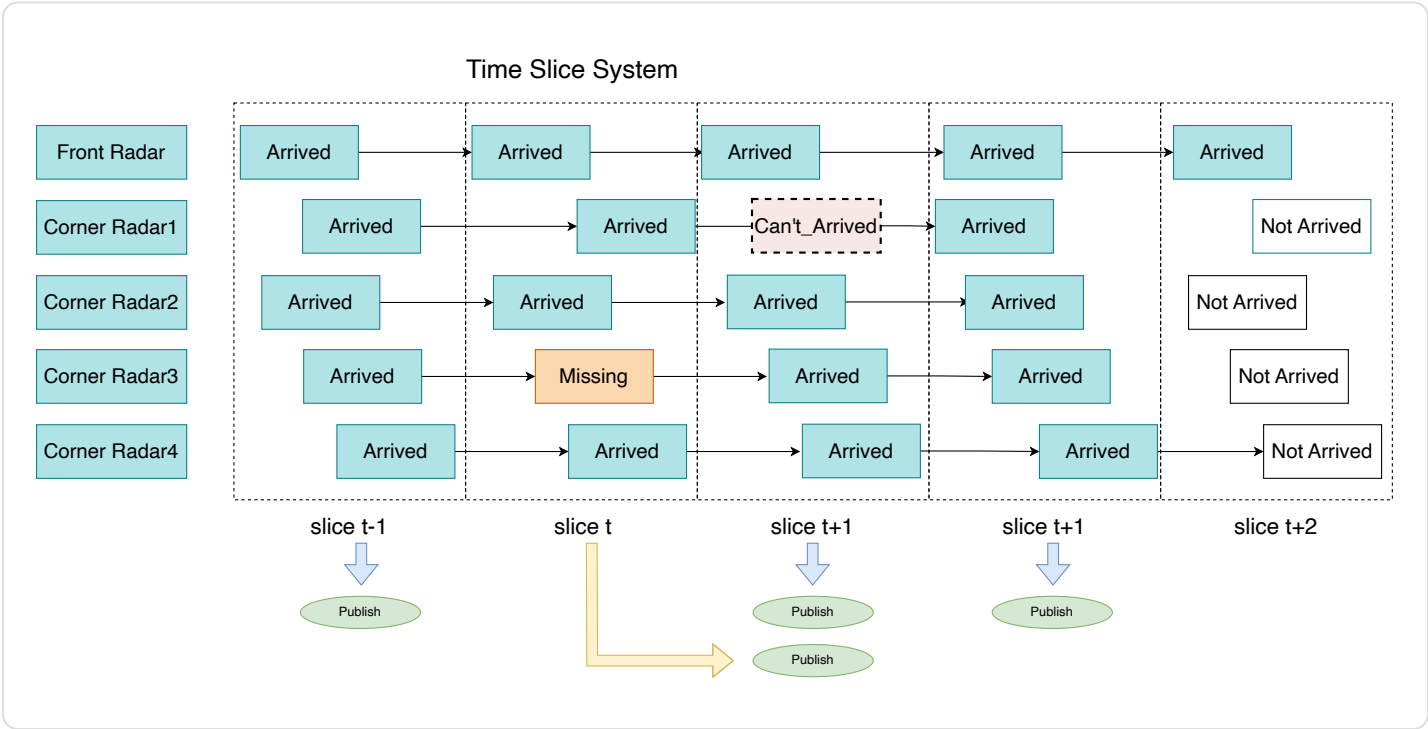
目录

- 目标
- 原理
- 输入输出
- 逻辑框图

目标

实现异步输入的多路毫米波雷达方案时间戳同步

原理



输入输出

输入：五路毫米波雷达topic数据(measurement_time为异步)，数据类型为SensorFrameMessage

输出：以time_slice的形式输出，时间片内包含经过时间戳同步确定状态的五路雷达数据。

逻辑框图

