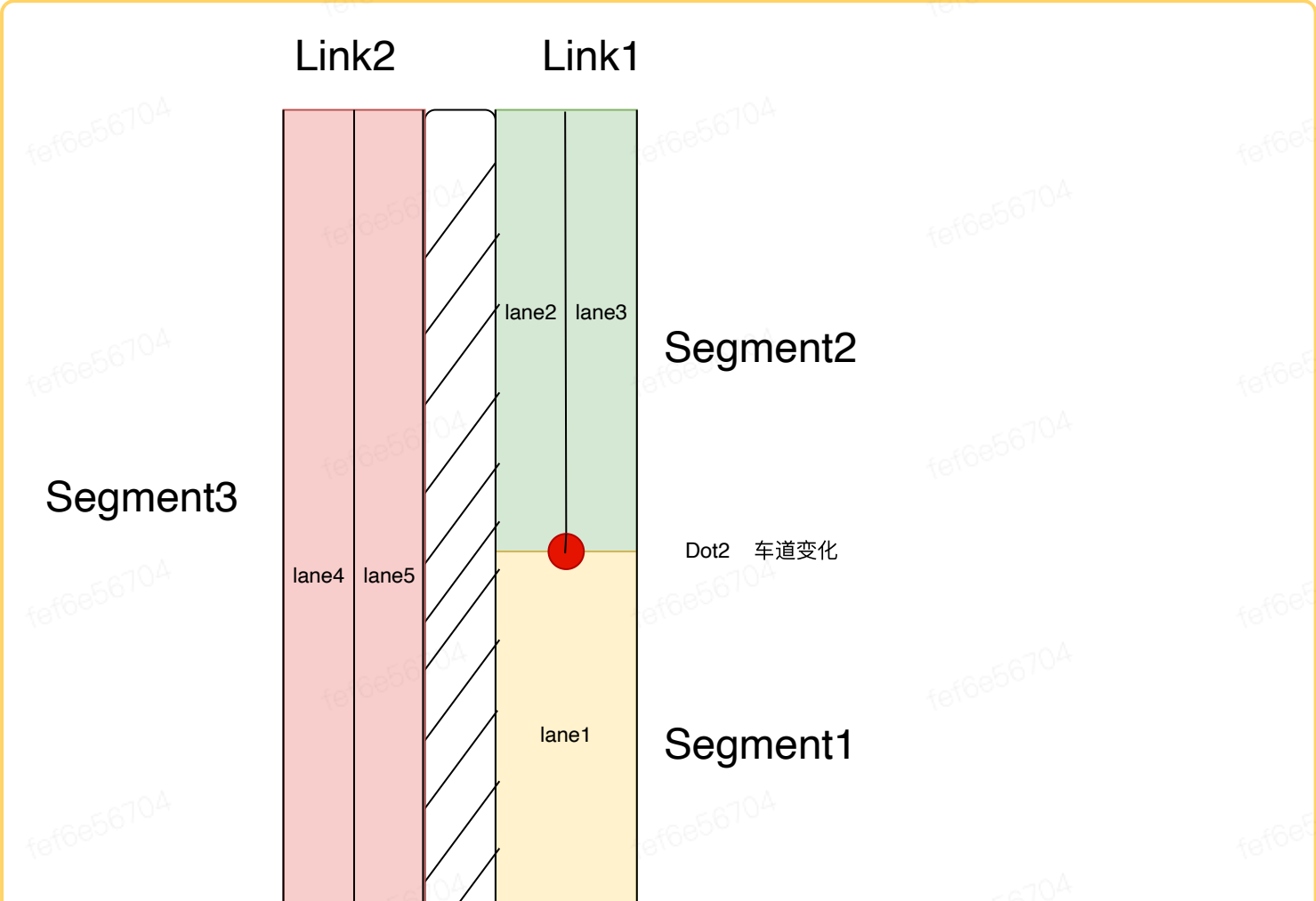
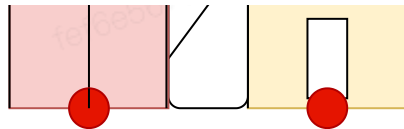


分流示例

1.简单分流场景：



车道连续 Dot3



Dot1 车道连续

</> 输出

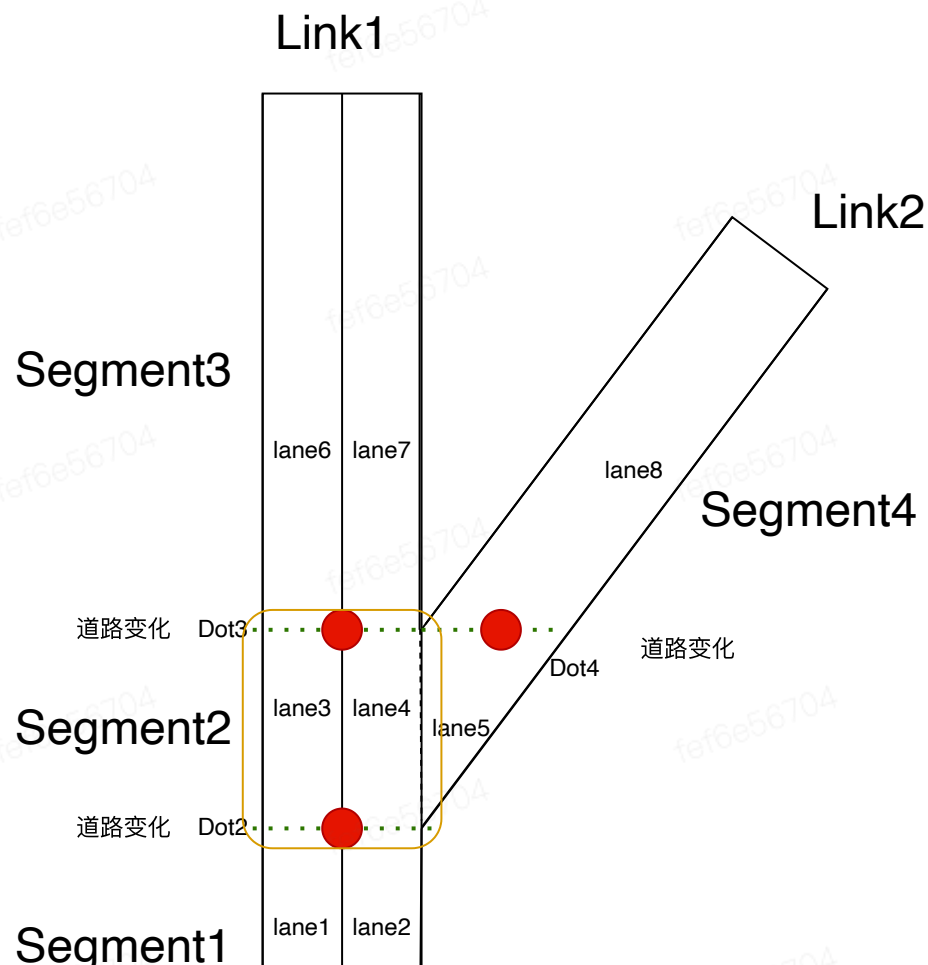
ProtoBuf | 收起 ^

```
1 header {
2   timestamp_sec : xxx
3   module_name: "ultra_map_fusion"
4   lidar_timestamp: xxx
5   camera_timestamp: xxx
6 }
7 pose {
8   tlv {
9     x: 0.0
10    y: 0.0
11    z: 0.0
12  }
13  qlv {
14    w: 1.0
15    x: 0.0
16    y: 0.0
17    z: 0.0
18  }
19 }
20 id2laneline_map {
21   key: 1
22   value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
23   }
24   key: 2
```

```
25 value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
26 }
27 key: 3
28 value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
29 }
30 key: 4
31 value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
32 }
33 key: 5
34 value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
35 }
36 key: 6
37 value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
38 }
39 }
40
41 id2boundaries_map {
42   key: 1
43   value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
44   }
45   key: 2
46   value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
47   }
48   key: 3
49   value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
50   }
51   key: 4
52   value: laneline { 点集, 曲线, 线形, 颜色
53   }
54 }
```

```
55
56 // topology
57 repeated Link links = 9;
58 repeated Junction junctions = 10;
59
60
61 }
```

2. 匝道分流场景



道路连续 Dot1

