# MonoLaneMapping

## 1、当前帧车道线每个点的噪声计算

其中，x和y分别是当前帧某车道线的坐标，剩下的其余参数都是人为设定的。

## 2、当前帧车道线计算每个点的阈值（get\_dist\_thd函数）

其中，除了xyz变量是根据当前帧拿到的，其余的变量全部是人为设定的。

## 3、