激光雷达原始csv数据，每列表示水平方位角，垂直方位角，距离，强度，时间戳（单位毫秒）。

运行matlab脚本后：

激光雷达数据存在结构体data. LidarData中，包含所读取的csv中所有的点云数据。xyz坐标单位是米，dist表示距离单位米，reflectivity是强度值，sequence是控制将一个csv文件的全部数据分成一帧一帧的数据的索引，每两个索引表示是一帧数据。

时间信息存在data. TimeNum中，所有单位都是秒，表示起始时间对准后，各个设备每帧数据的相对起始时间（注意由于激光雷达是按一个个csv读取的，所以存的是当前csv的相对起始时间）。

GPS信息存在data.gpsData中，lat，lng是经纬度，xEast，yNorth是在地理坐标系下的坐标（单位米），dist是每两个点之间的距离值。

imu信息存在data. imuData中，有效的只有roll，yaw，pitch三个欧拉角值。

毫米波雷达信息存在三个cell数组中，分别为MiliRadarData1，MiliRadarData2，MiliRadarData3中，123表示右前左雷达。Cell数组元素为0表示没有点云，为n\*6矩阵时，矩阵6列表示xyz，速度，强度（最后一列信息无用）。