Hinweise:

Es wurden Daten vom RMS\_1xxx und LMS\_1xx aufgezeichnet. Parallel dazu wurde eine statische Transformation veröffentlicht.

Aufruf für die Transformation:

rosrun tf static\_transform\_publisher 0 0 0 0 0 0 /cloud /radar 100

Im rviz konnten dann die Daten übereinander gelegt werden.

Ein Nachweis findet sich im beigefügten Screenshot.

Die Rohziele des Radars enthalten Mehrfachreflektionen zwischen Schreibtisch und Decke, da der RMS1xxx flach auf dem Schreibtisch lag.