



朴津AMR算法评价报告

数据包：case0613，行驶时长：5分35秒，行驶里程：1.20公里

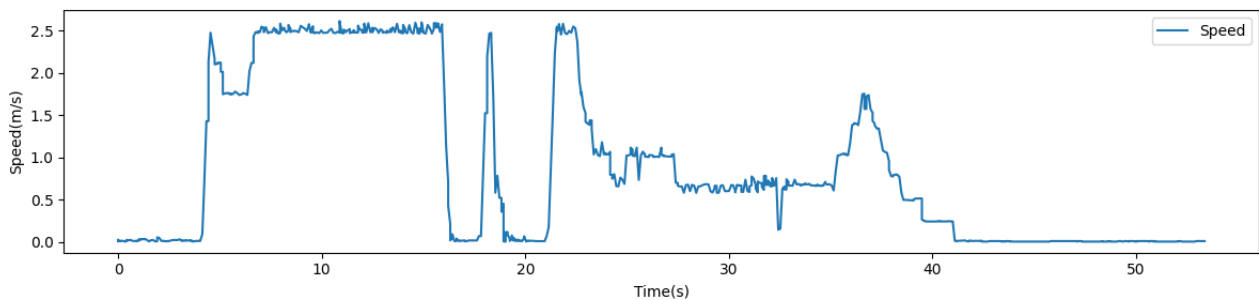
算法得分87.02分，总体表现良好。

- 在安全性方面，得分85.8分，表现良好，速度控制良好。
- 在平顺性方面，得分46.8分，表现较差，线加速度变化剧烈，有顿挫情况，需重点优化。角加速度变化剧烈，有画龙情况，需重点优化。
- 在准确性方面，得分100分，表现优秀，算法表现较佳。

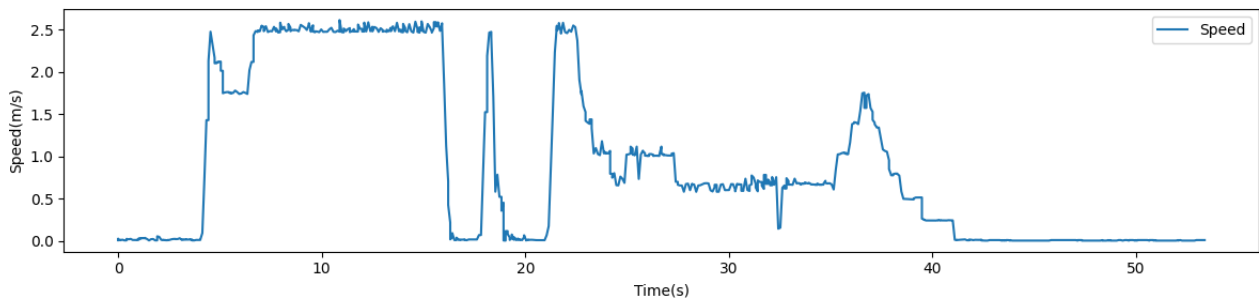
评价维度	评价类型	评价指标	权重	指标描述
安全性	碰撞安全性	碰撞次数	0.6	次数：0次
安全性	碰撞安全性	碰撞风险概率	0.05	最大值：0%；最小值：0%；平均值：0%
安全性	碰撞安全性	碰撞严重程度	0.05	最大值：0%；最小值：0%；平均值：0%
安全性	超速安全性	超速比例	0.05	最大值：0%；最小值：0%；平均值：0%
平顺性	纵向平顺性	线加速度	0.05	最大值：5.0047m/s ² ；最小值：-7.5916m/s ² ；平均值：-0.0094m/s ²
平顺性	横向平顺性	角加速度	0.05	最大值：2.7512rad/s ² ；最小值：-2.9821rad/s ² ；平均值：0.0007rad/s ²
平顺性	速度控制指令	速度控制指令跳变次数	0.05	最大值：1.3640m/s；最小值：-1.4774m/s；平均值：-0.0007m/s
准确性	执行准确性	位置偏移误差	0.05	最大值：0m；最小值：0m；平均值：0m
准确性	执行准确性	任务执行状态错误次数	0.05	最大值：0次；最小值：0次；平均值：0次

优秀（90≤分值≤100），良好（80≤分值<90），一般（60≤分值<80），较差（0≤分值<60）。

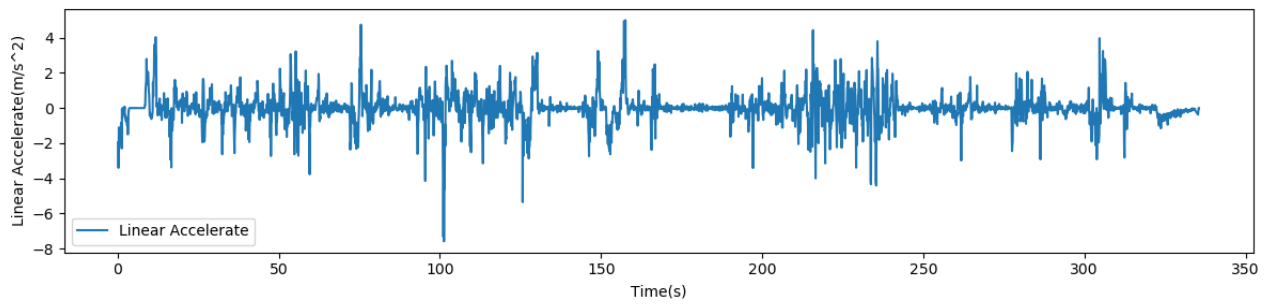
speed



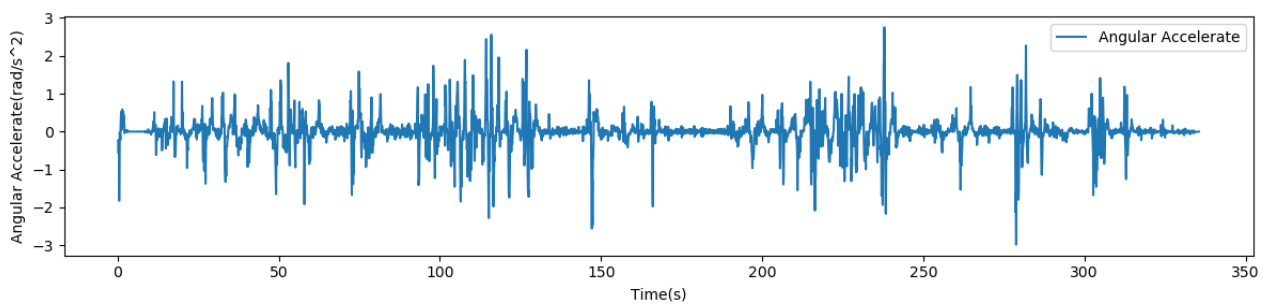
commandSpeed



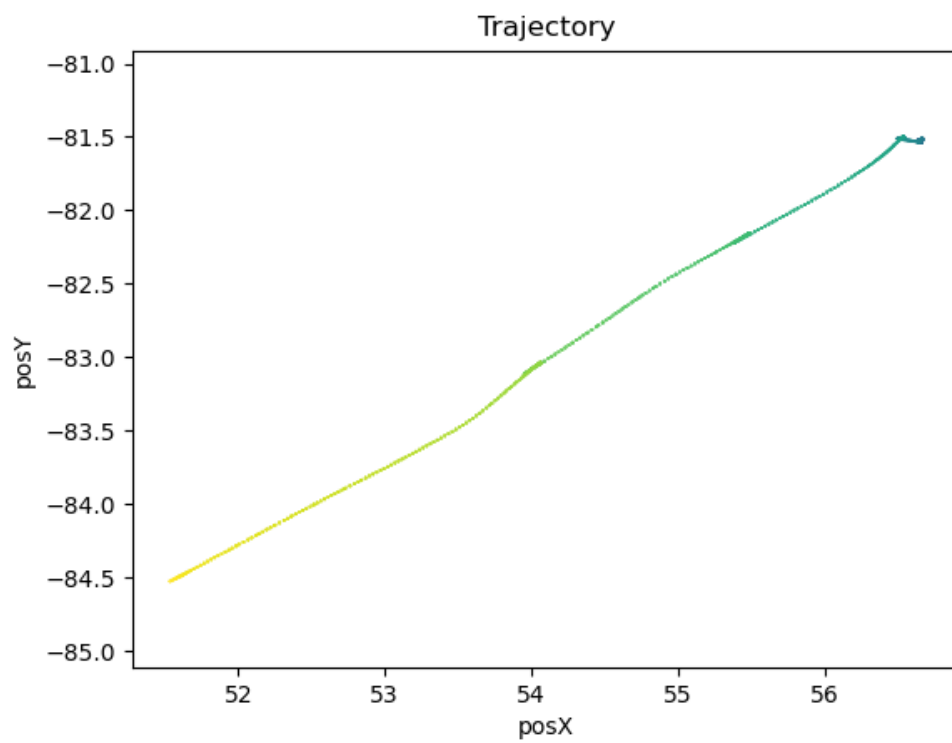
linearAccelerate



angularAccelerate



trajectory



The trajectory starts with the yellow dot, then the color deepened.