



朴津AMR算法评价报告

数据包：case0730，行驶时长：46.33秒，行驶里程：142.20米

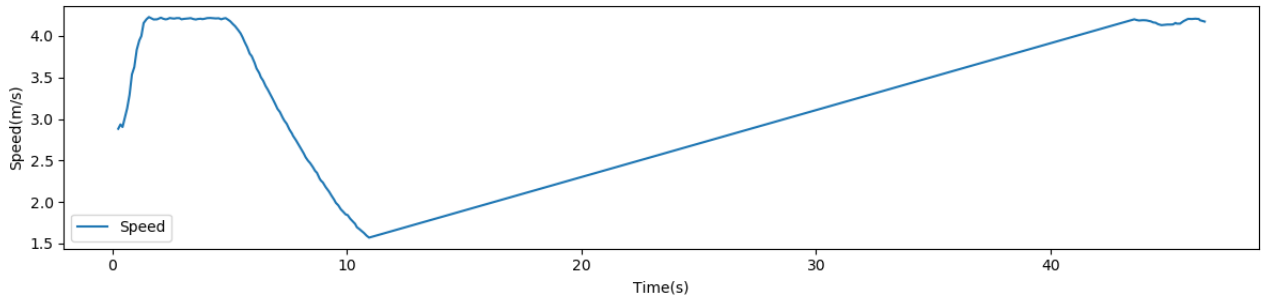
算法得分36.96分，总体表现较差。建议算法优化在safe、comfort和accurate指标上的表现。

- 在安全性方面，得分49分，表现较差，超速比例最大值4.2282，需重点优化。
- 在平顺性方面，得分0.75分，表现较差，线加速度和角加速度变化平顺，表现较差。
- 在准确性方面，出现0.029004331788117767次任务执行状态错误，需重点优化。

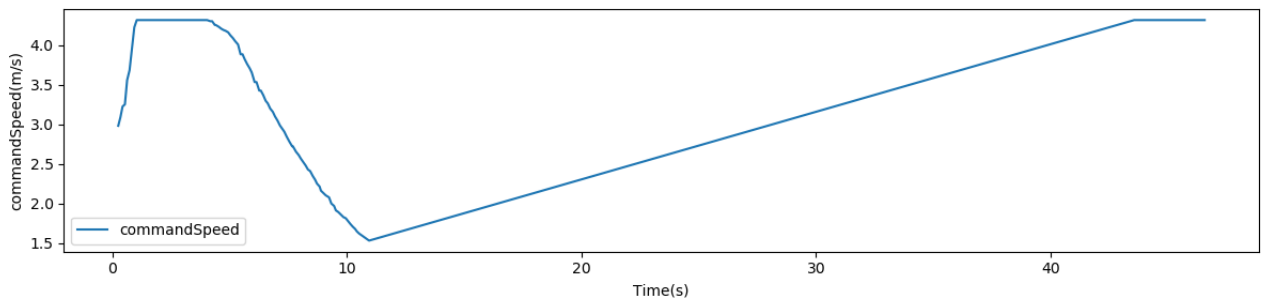
评价维度	评价类型	评价指标	权重	指标描述
安全性	碰撞安全性	碰撞次数	0.6	次数：0次
安全性	碰撞安全性	碰撞风险概率	0.05	最大值：0%；最小值：0%；平均值：0.0%
安全性	碰撞安全性	碰撞严重程度	0.05	最大值：0%；最小值：0%；平均值：0.0%
安全性	超速安全性	超速比例	0.05	最大值：4.2282%；最小值：1.5696%；平均值：3.5033%
平顺性	纵向平顺性	线加速度	0.05	最大值：2.438m/s ² ；最小值：-0.8221m/s ² ；平均值：-0.1005m/s ²
平顺性	横向平顺性	角加速度	0.05	最大值：0.9501rad/s ² ；最小值：-0.4247rad/s ² ；平均值：0.0312rad/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：2.7872m/s；最小值：-0.1231m/s；平均值：0.0097m/s
准确性	执行准确性	位置偏移误差	0.05	最大值：-m/s；最小值：-m/s；平均值：-m/s
准确性	执行准确性	任务执行状态错误次数	0.05	次数：0.029004331788117767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）。

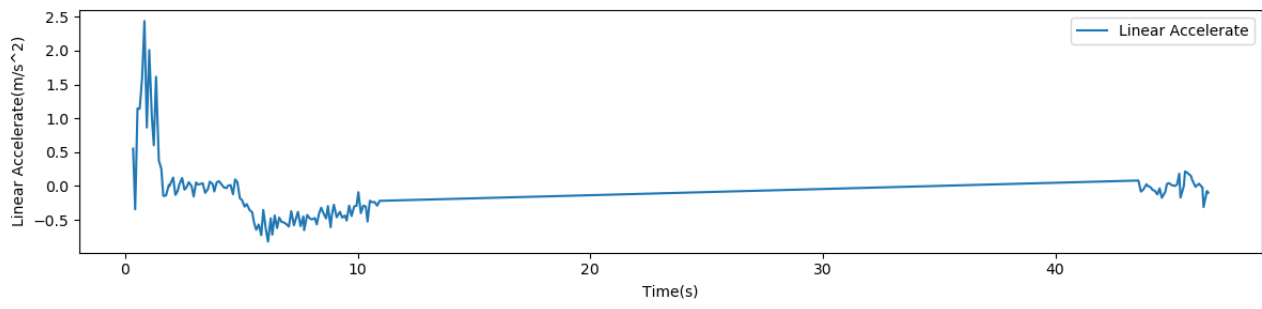
speed



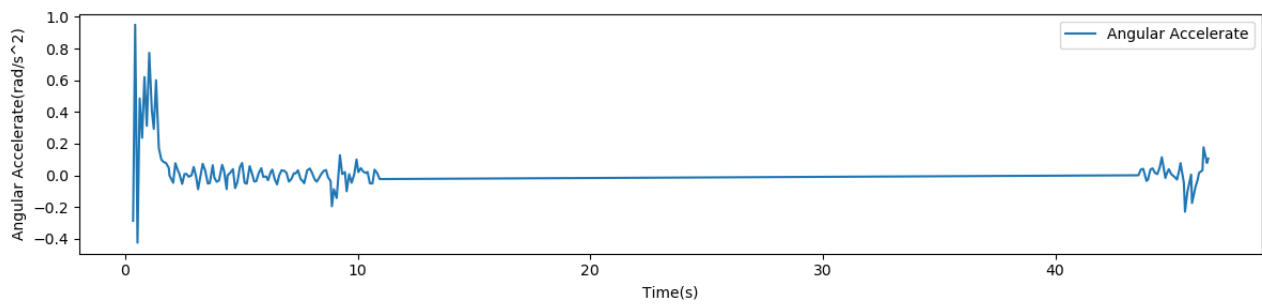
commandSpeed



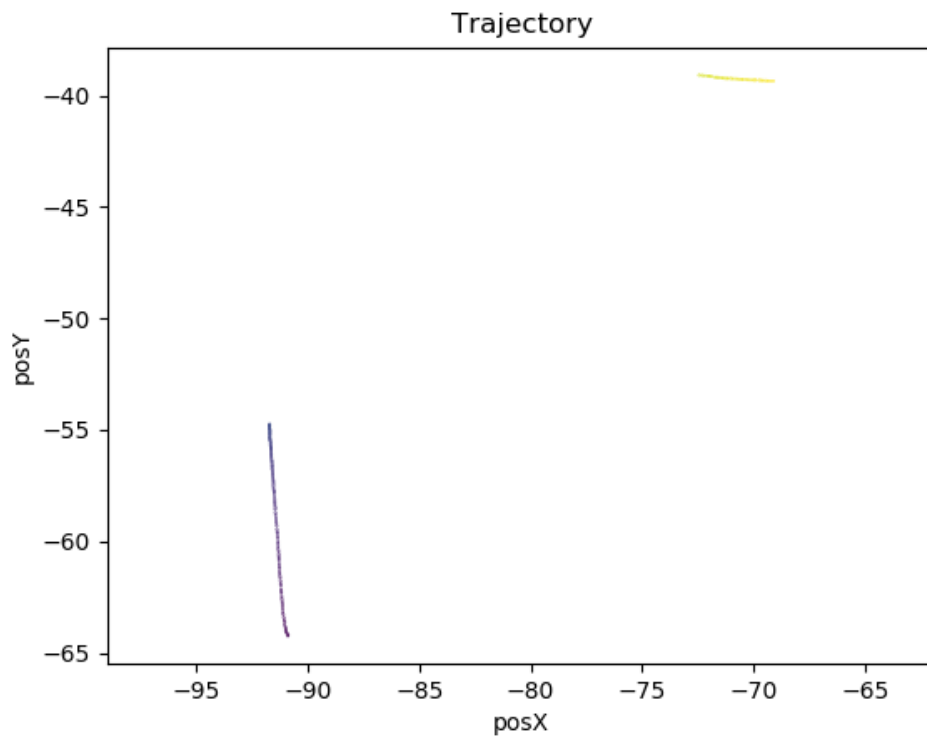
linearAccelerate



angularAccelerate



trajectory



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