



朴津AMR算法评价报告

数据包：test_0807-4，行驶时长：27.10秒，行驶里程：86.65米

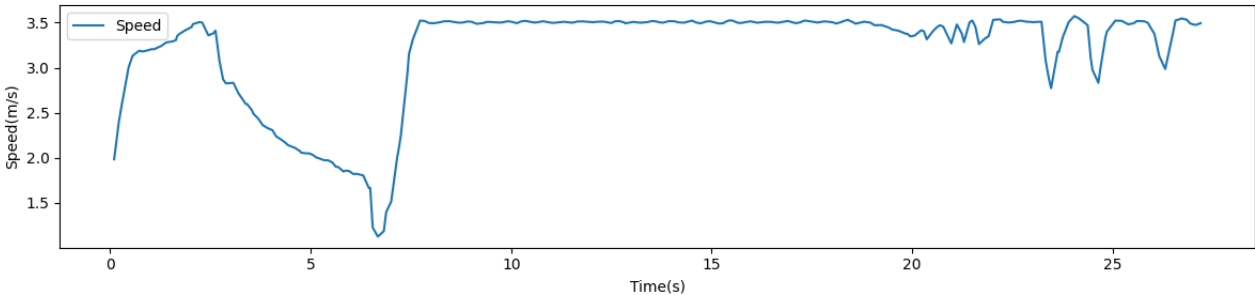
算法得分88.19分，总体表现良好。建议算法优化在平顺性指标上的表现。

- 在安全性方面，得分93.3分，表现优秀，超速比例最大值357.3%，需重点优化。
- 在平顺性方面，得分54.78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，行驶准确且任务执行准确，算法表现优秀。

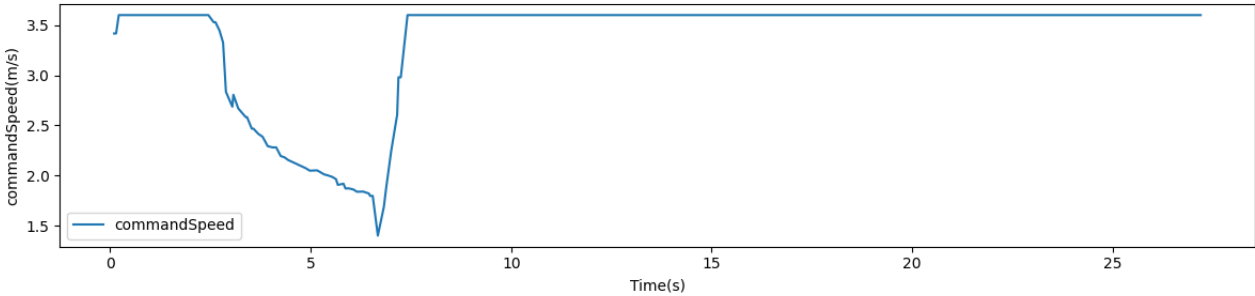
优秀（90≤分值≤100），良好（80≤分值<90），一般（60≤分值<80），较差（0≤分值<60）。

评价维度	评价类型	评价指标	权重	分数	指标描述
安全性	碰撞	碰撞次数	60%	100	次数：0次
安全性	碰撞	碰撞风险概率	5%	100	最大值：0%；最小值：0%；平均值：0.0%
安全性	碰撞	碰撞严重程度	5%	100	最大值：0%；最小值：0%；平均值：0.0%
安全性	超速	超速比例	5%	0	最大值：3.573%；最小值：1.186%；平均值：3.193%
平顺性	纵向	线加速度	5%	66.0	最大值：5.74m/s²；最小值：-6.971m/s²；平均值：0.065m/s²
平顺性	横向	角加速度	5%	0.0	最大值：1.286rad/s²；最小值：-1.451rad/s²；平均值：0.0rad/s²
平顺性	速度控制	指令跳变次数	5%	100.0	次数:0次；最大值：0.62m/s；最小值：-0.491m/s；平均值：0.001m/s
准确性	执行	位置偏移误差	5%	100	位置偏移无误差
准确性	执行	任务执行错误次数	5%	100	次数：0次

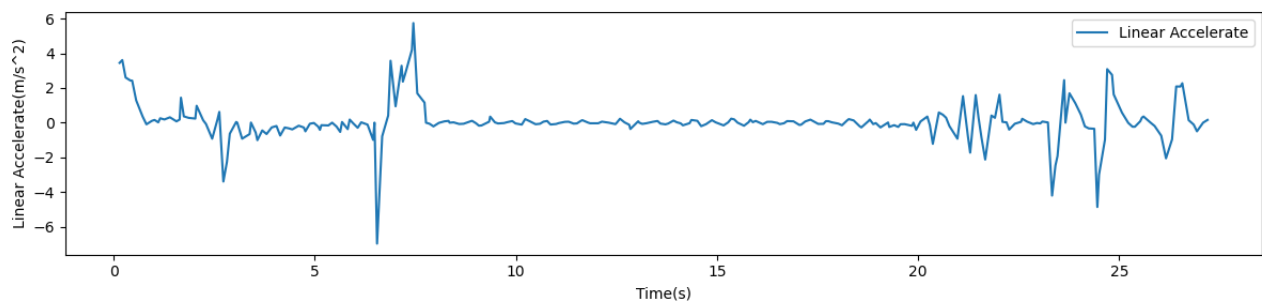
速度



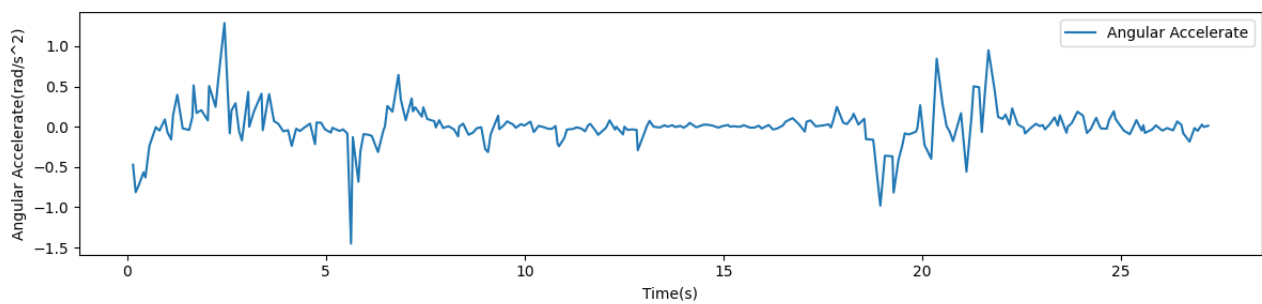
控制指令速度



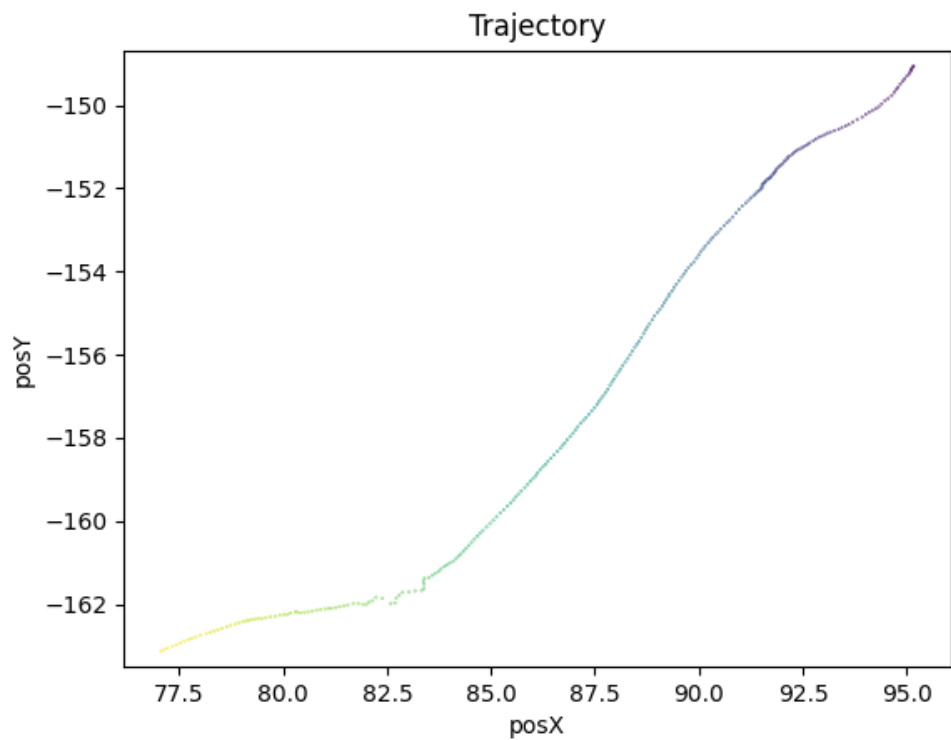
线加速度



角加速度



轨迹



轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。