



朴津AMR算法评价报告

数据包: test_0807-1, 行驶时长: 44.26秒, 行驶里程: 119.08米

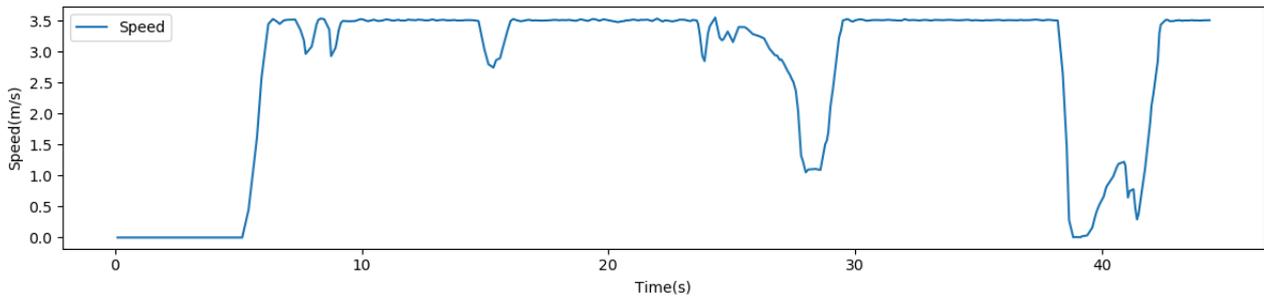
算法得分74.97分, 总体表现一般。建议算法优化在平顺性和准确性指标上的表现。

- 在安全性方面, 得分93.3分, 表现优秀, 超速比例最大值354.9%, 需重点优化。
- 在平顺性方面, 得分0分, 表现较差, 线加速度变化剧烈, 有顿挫、急刹车、急加速情况, 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50分, 表现较差, 出现1次任务执行状态错误, 需重点优化。

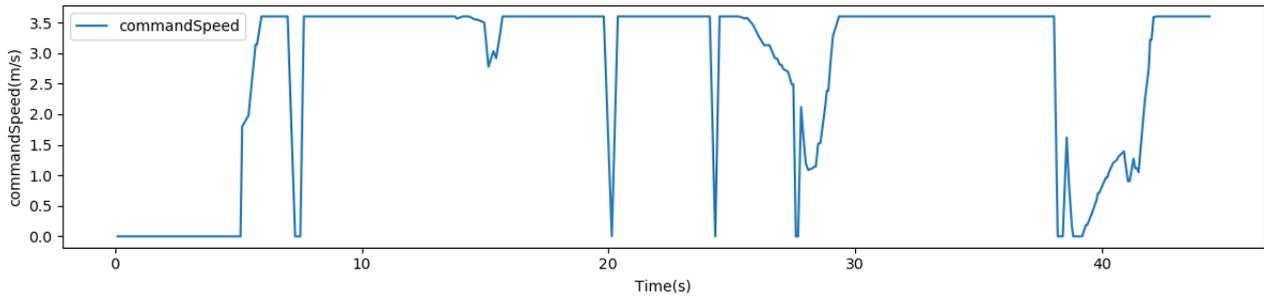
优秀 (90 ≤ 分值 ≤ 100), 良好 (80 ≤ 分值 < 90), 一般 (60 ≤ 分值 < 80), 较差 (0 ≤ 分值 < 60)。

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: 0.6%; 最小值: 0%; 平均值: 0.053%
安全性	碰撞	碰撞严重程度	5%	100	最大值: 0.999%; 最小值: 0%; 平均值: 0.088%
安全性	超速	超速比例	5%	0	最大值: 3.549%; 最小值: 1.188%; 平均值: 3.305%
平顺性	纵向	线加速度	5%	0.0	最大值: 7.049m/s ² ; 最小值: -12.469m/s ² ; 平均值: 0.061m/s ²
平顺性	横向	角加速度	5%	0.0	最大值: 1.053rad/s ² ; 最小值: -1.112rad/s ² ; 平均值: -0.003rad/s ²
平顺性	速度控制	指令跳变次数	5%	0.0	次数: 1次; 最大值: 3.6m/s; 最小值: -3.6m/s; 平均值: 0.011m/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%	0	次数: 1次

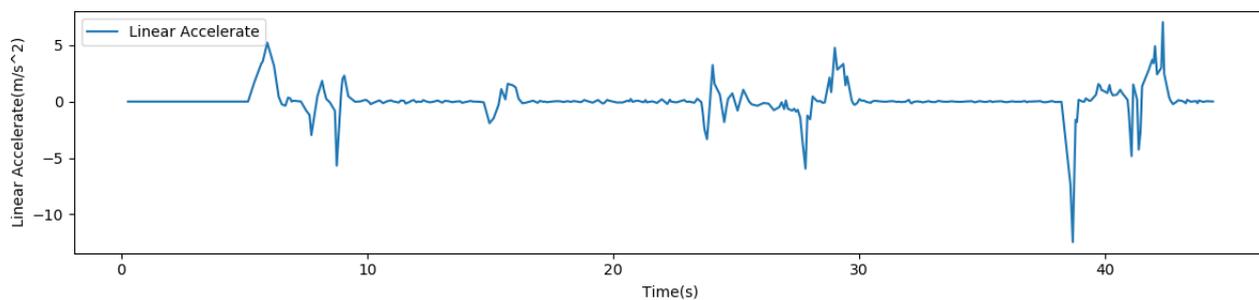
速度



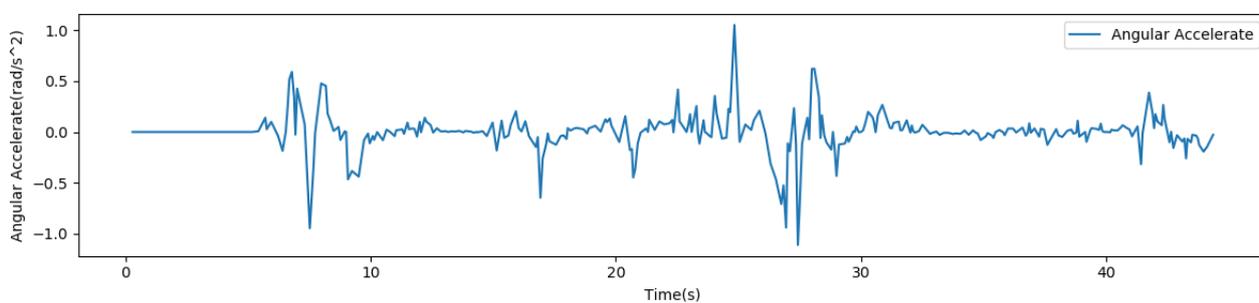
控制指令速度



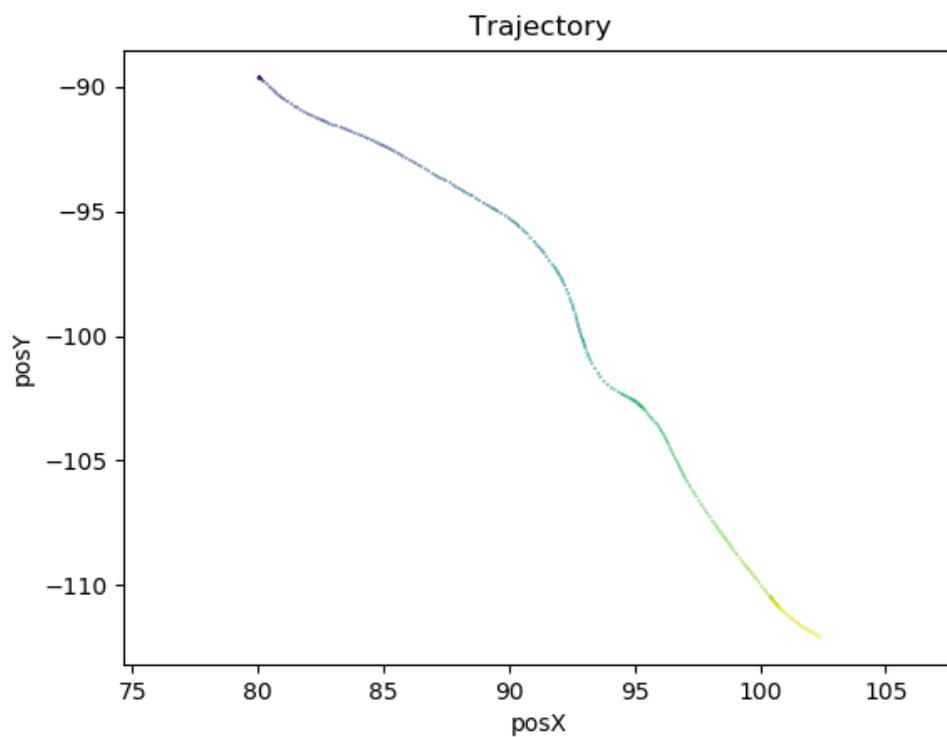
线加速度



角加速度



轨迹



轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。