



## 朴津AMR算法评价报告

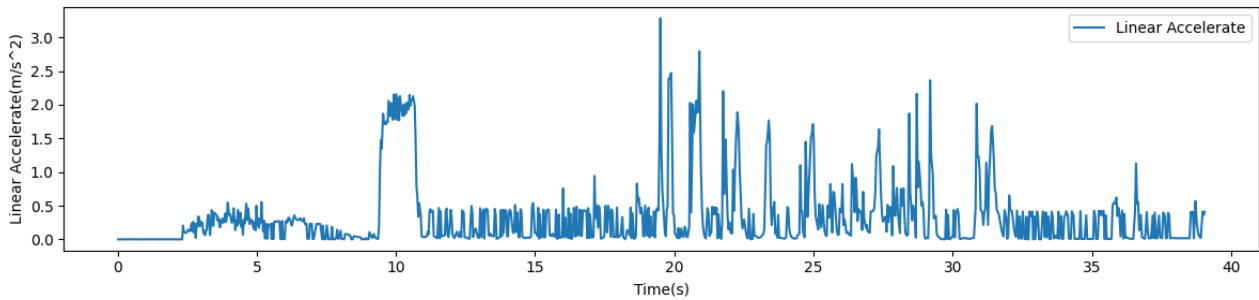
数据包: test-1.bag, 行驶时长: 39.02秒, 行驶里程: 37.84米

算法总体表现良好。

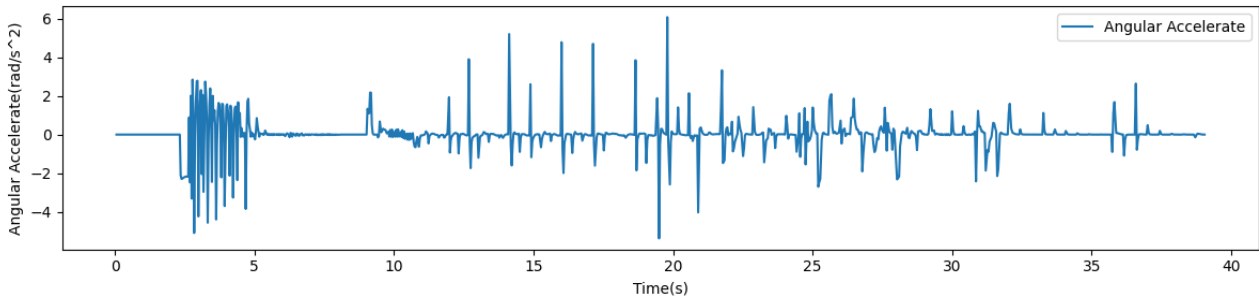
- 在高效性方面, 出现1次无障碍物停止, 需重点优化。
- 在平顺性方面, 线加速度变化剧烈, 有顿挫情况, 需重点优化。

| 评价维度 | 评价指标   | 指标描述                                                                                           |
|------|--------|------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 高效性  | 无障碍物停止 | 次数: 1次; 总时长: 3.8870s; 平均时长: 3.8870s                                                            |
| 高效性  | 速度     | 最大值: 2.5144m/s; 最小值: 0.0013m/s; 平均值: 0.9559m/s                                                 |
| 平顺性  | 线加速度   | 最大值: 3.2853m/s <sup>2</sup> ; 最小值: 0.0000m/s <sup>2</sup> ; 平均值: 0.3288m/s <sup>2</sup>        |
| 平顺性  | 角加速度   | 最大值: 6.0748rad/s <sup>2</sup> ; 最小值: -5.3702rad/s <sup>2</sup> ; 平均值: 0.0051rad/s <sup>2</sup> |

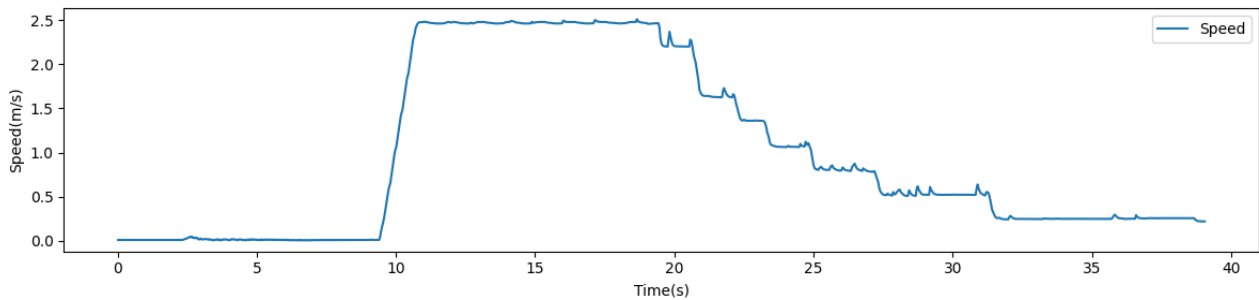
linearAccelerate



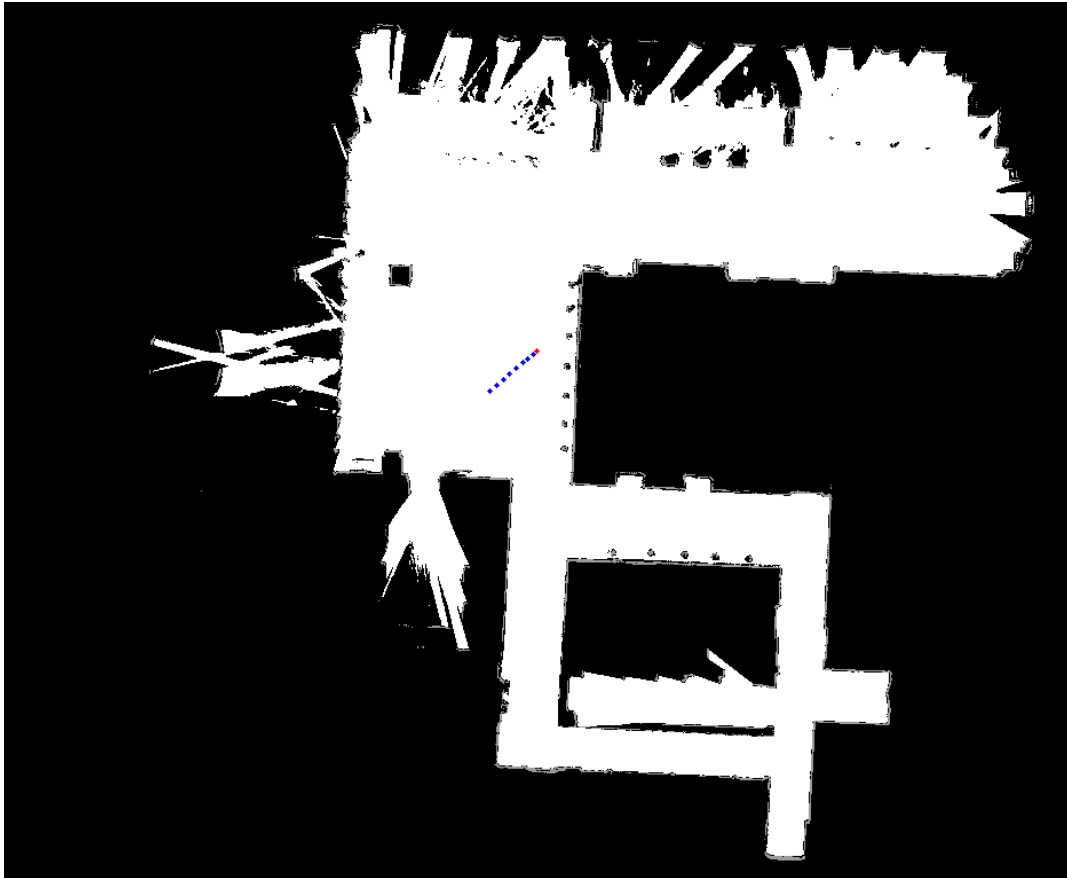
angularAccelerate



speed



trajectory



The trajectory starts with the green dot and ends with the red dot.