



## 朴津AMR算法评价报告

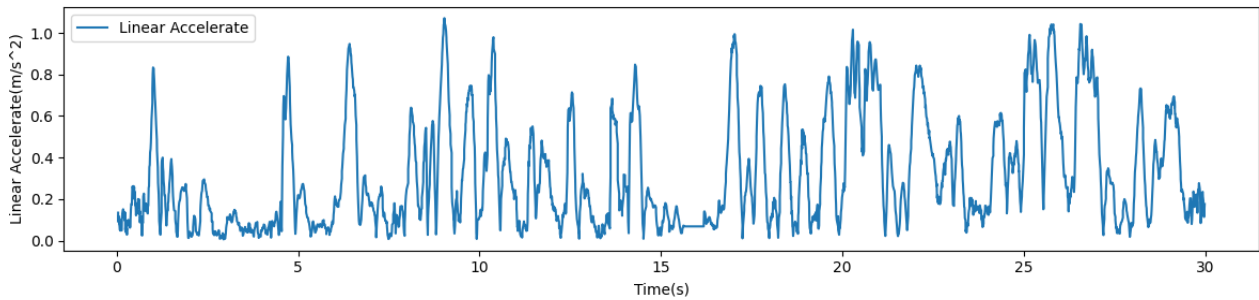
数据包: build\_map\_0517\_1.bag, 行驶时长: 29.94秒, 行驶里程: 32.88米

算法总体表现一般。

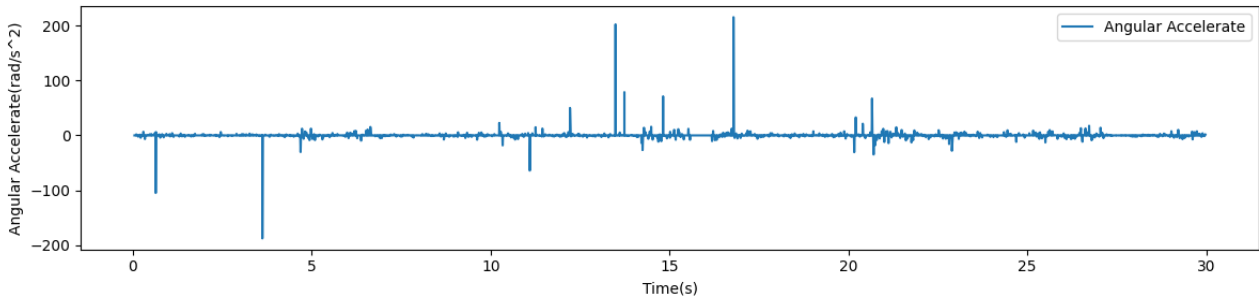
- 在高效性方面, 出现1次无障碍物停止, 需重点优化。
- 在平顺性方面, 角加速度变化剧烈, 有画龙情况, 需重点优化。

| 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: 0.1791s; 平均时长: 0.1791s                                                                |
| 高效性  | 速度     | 最大值: 2.7252m/s; 最小值: 0.0000m/s; 平均值: 1.0987m/s                                                     |
| 平顺性  | 线加速度   | 最大值: 1.0708m/s <sup>2</sup> ; 最小值: 0.0057m/s <sup>2</sup> ; 平均值: 0.3202m/s <sup>2</sup>            |
| 平顺性  | 角加速度   | 最大值: 215.3110rad/s <sup>2</sup> ; 最小值: -187.5013rad/s <sup>2</sup> ; 平均值: 0.1245rad/s <sup>2</sup> |

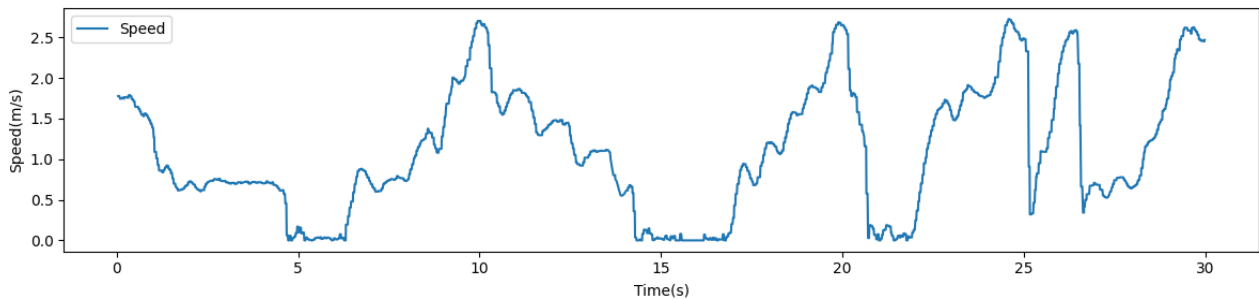
### linearAccelerate



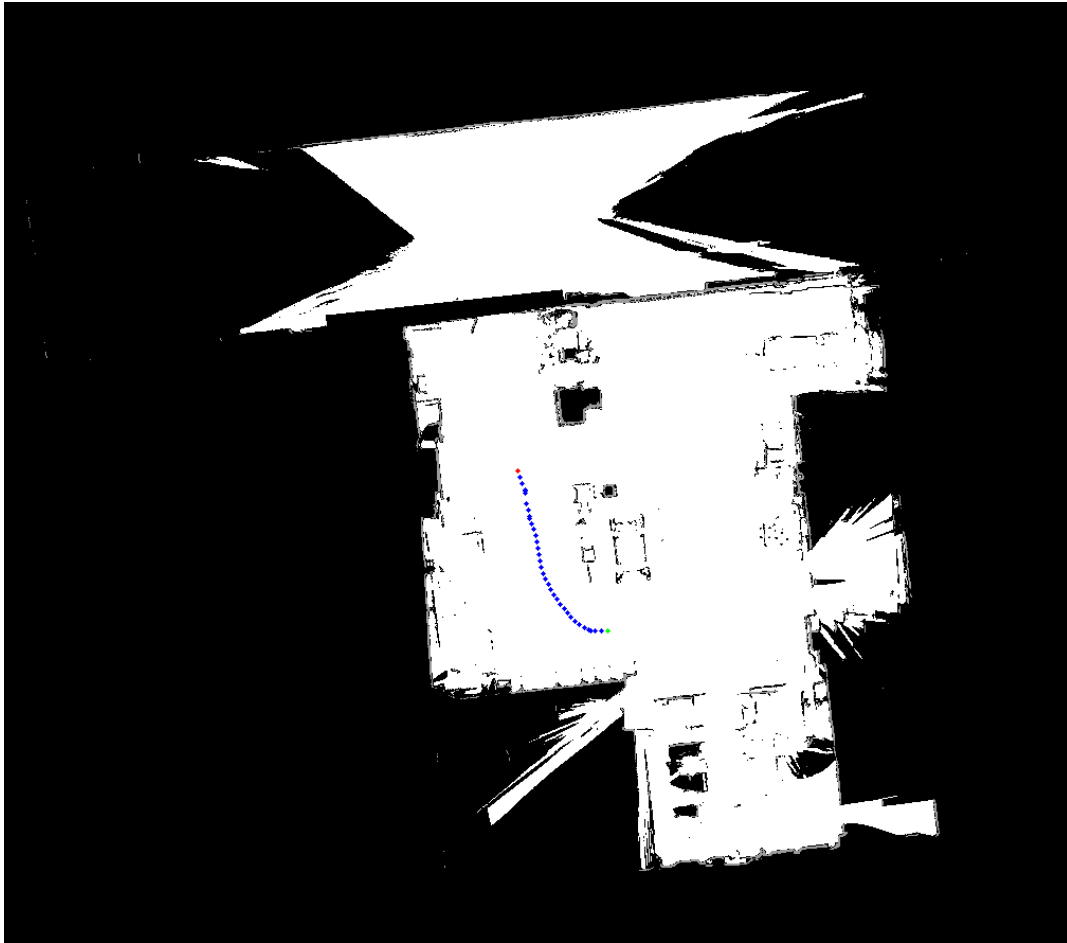
### angularAccelerate



### speed



trajectory



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