



朴津AMR算法评价报告

数据包: test_0807-2, 行驶时长: 28.20秒, 行驶里程: 95.48米

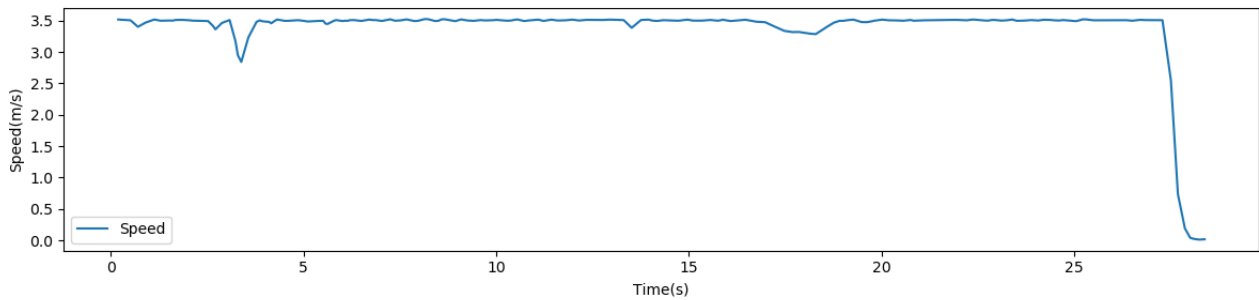
算法得分88.34分, 总体表现良好。建议算法优化在平顺性指标上的表现。

- 在安全性方面, 得分93.3分, 表现优秀, 超速比例最大值352.5999999999997%, 需重点优化。
- 在平顺性方面, 得分55.78分, 表现较差, 线加速度变化剧烈, 有顿挫情况, 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。

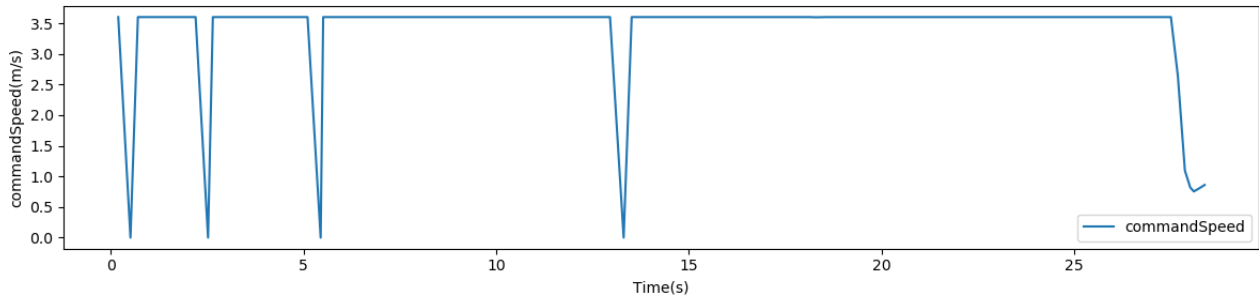
优秀 (90≤分值≤100), 良好 (80≤分值<90), 一般 (60≤分值<80), 较差 (0≤分值<60)。

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: 0.13%; 最小值: 0%; 平均值: 0.004%
安全性	碰撞	碰撞严重程度	5%	100	最大值: 0.217%; 最小值: 0%; 平均值: 0.006%
安全性	超速	超速比例	5%	0	最大值: 3.526%; 最小值: 2.548%; 平均值: 3.479%
平顺性	纵向	线加速度	5%	66.0	最大值: 2.117m/s ² ; 最小值: -10.009m/s ² ; 平均值: -0.122m/s ²
平顺性	横向	角加速度	5%	100.0	最大值: 0.651rad/s ² ; 最小值: -0.491rad/s ² ; 平均值: 0.008rad/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: -0.015m/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

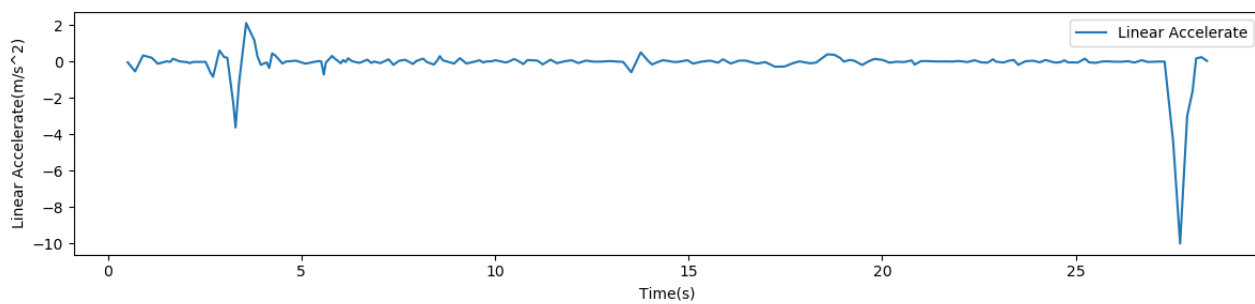
速度



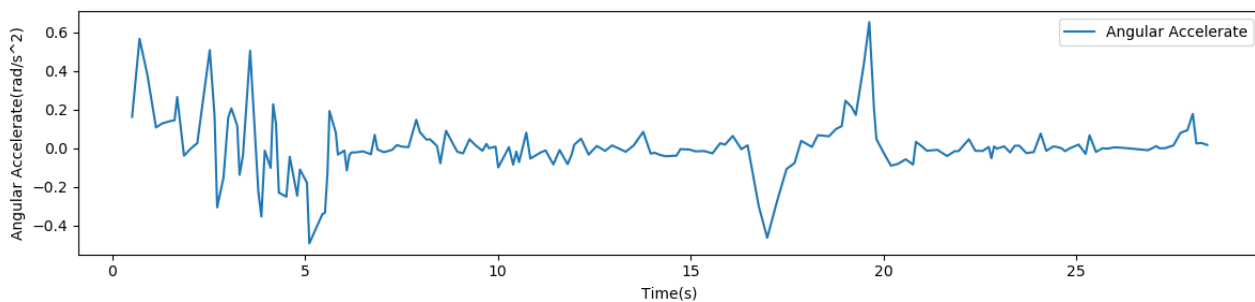
控制指令速度



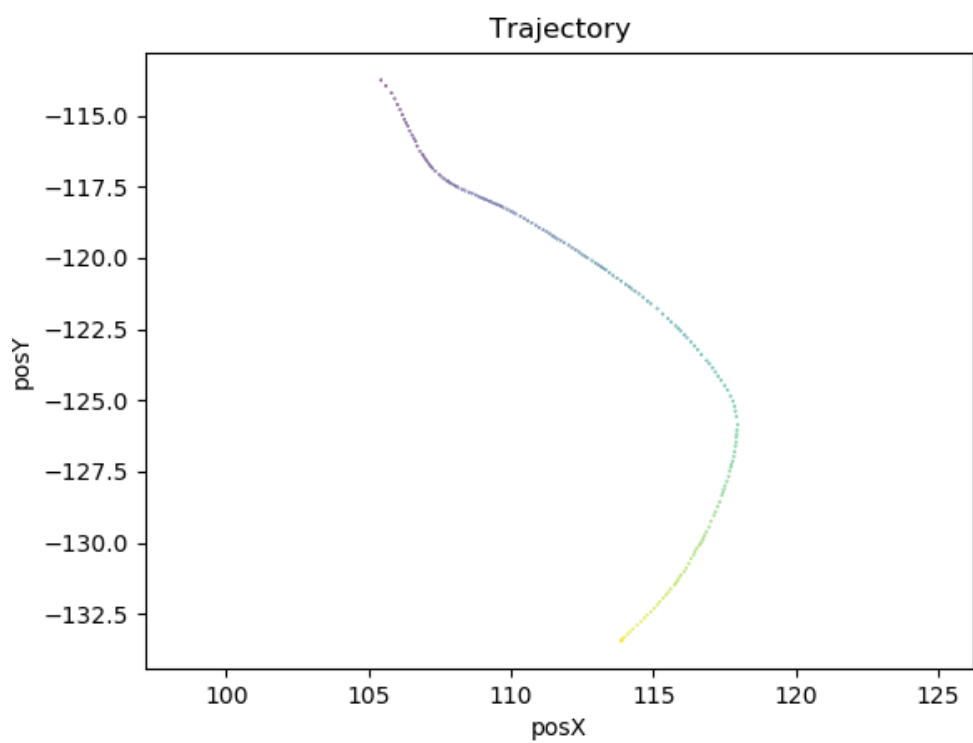
线加速度



角加速度



轨迹



轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。