



朴津室外AMR算法评价报告

数据包: rosbag.bag, 行驶时长: 28.48s, 行驶里程: 10.68m

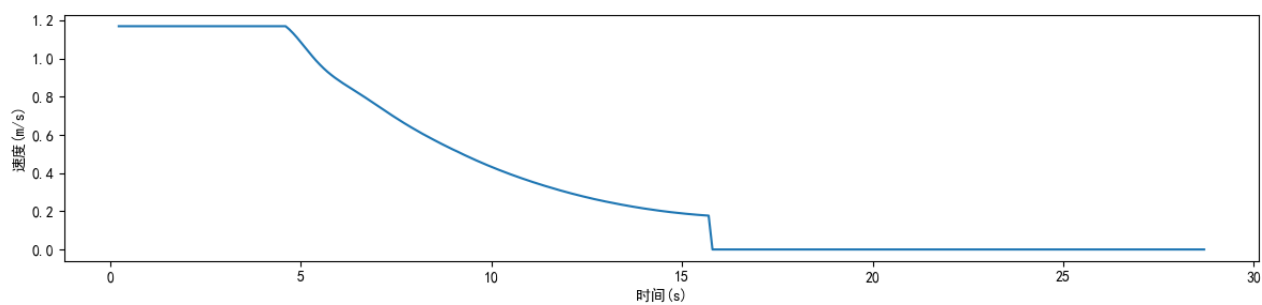
算法得分99.61分, 总体表现优秀。算法在各个维度的表现俱佳。

- 在安全性方面, 得分100.00分, 表现优秀。速度控制良好。
- 在平顺性方面, 得分100.00分, 表现优秀。线加速度和角加速度变化平顺, 表现优秀。
- 在准确性方面, 得分100.00分, 表现优秀。行驶准确且任务执行准确, 算法表现优秀。
- 在高效性方面, 得分96.05分, 表现优秀。平均速度0.38m/s, 未出现无障碍物停止, 表现优秀。

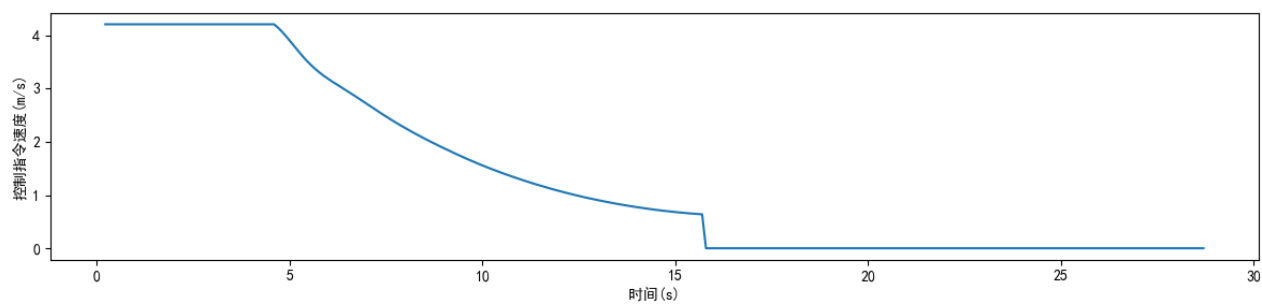
说明: 优秀 (90≤分值≤100), 良好 (80≤分值<90), 一般 (60≤分值<80), 较差 (0≤分值<60)。

评价维度	评价指标	基准值	权重	分数	指标描述
安全性	碰撞次数	0次	50%	100.00	次数: 0次 没有发生碰撞
安全性	碰撞风险概率	10%	5%	100.00	最大值0.00% 平均值0.00%
安全性	碰撞严重程度	10%	5%	100.00	最大值0.00% 平均值0.00%
安全性	超速比例	0%	5%	100.00	最大值0.00% 最小值0.00% 平均值0.00%
平顺性	画龙	0次	5%	100.00	次数: 0次 没有发生画龙行为
平顺性	顿挫	0次	5%	100.00	次数: 0次 没有发生顿挫行为
平顺性	急加减速	0次	5%	100.00	次数: 0次 没有发生急刹行为 没有发生急加速行为
平顺性	指令跳变次数	0次	5%	100.00	次数: 0次 没有发生指令跳变
准确性	位置偏移误差	0.3m	5%	100.00	在14.44s时刻达到最大值0.10m 平均值: 0.04m
准确性	任务执行错误次数	0次	5%	100.00	次数: 0次 任务执行过程中没有发生错误
高效性	无障碍物停止	0次	5%	100.00	次数: 0次 无障碍物时没有发生停车行为
高效性	有障碍物停止	5s	5%	100.00	次数: 0次 没有发生遇到障碍物停止情况

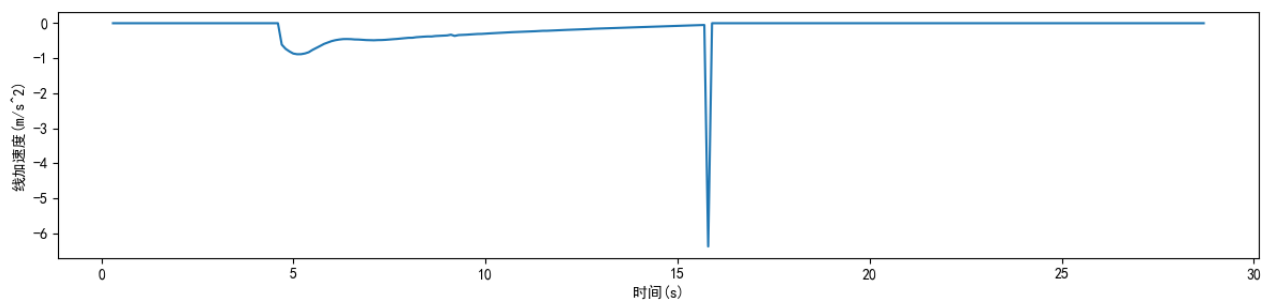
速度



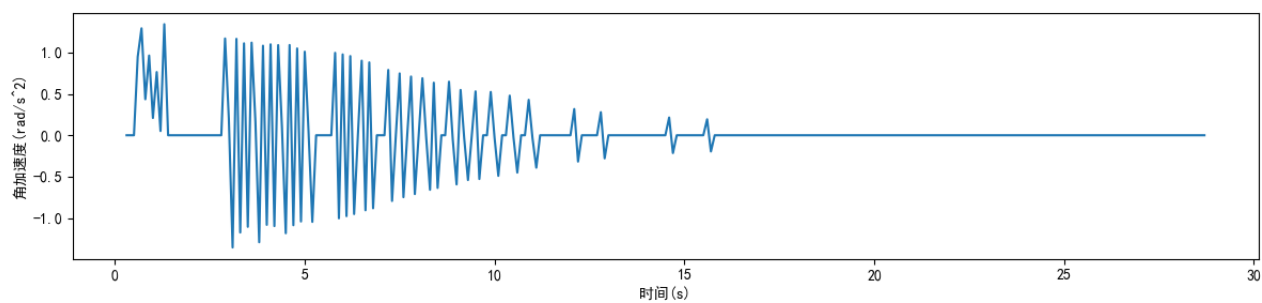
控制指令速度



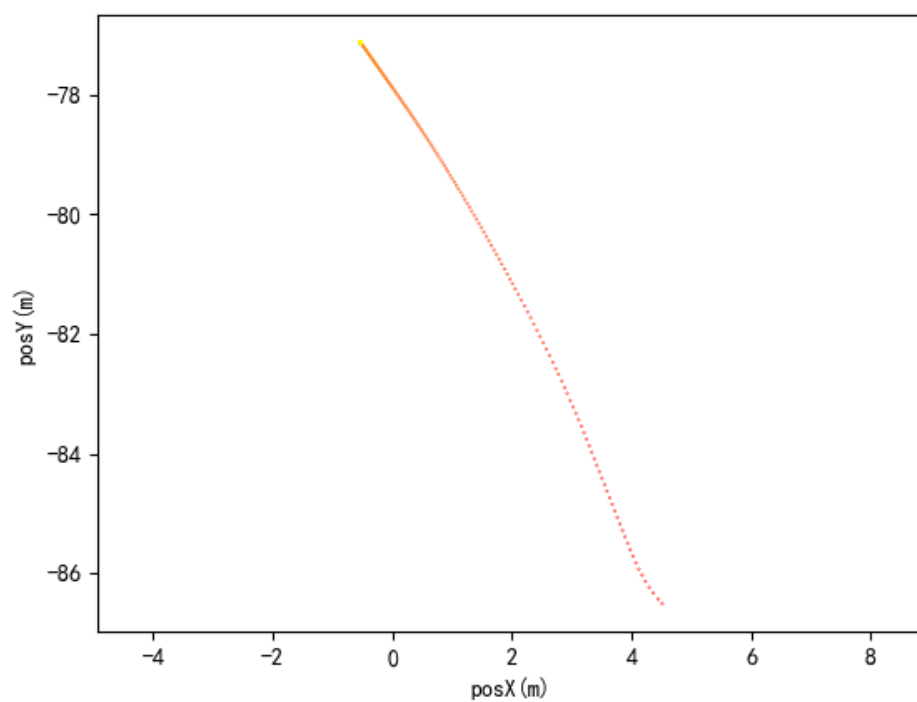
线加速度



角加速度



轨迹



说明：轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。