



朴津室外AMR算法评价报告

数据包：test_0807-1，行驶时长：44.26s，行驶里程：119.08m

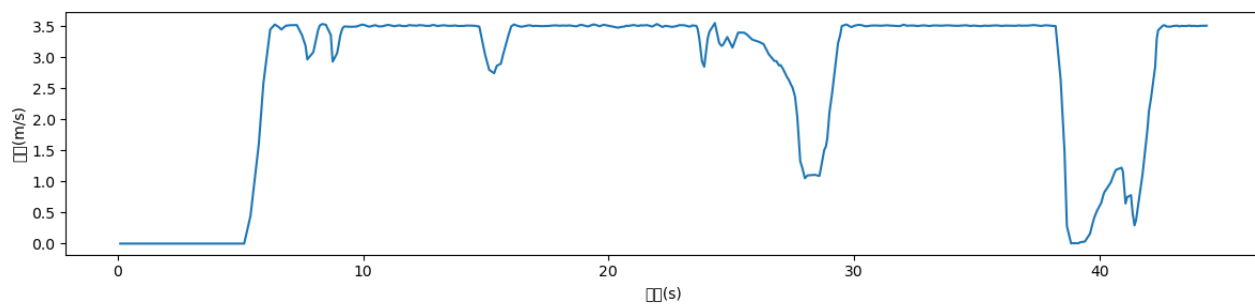
算法得分79.56分，总体表现一般。建议算法优化在平顺性和准确性方面的表现。

- 在安全性方面，得分93.30分，表现优秀。超速比例最大值3.55%，需注意
- 在平顺性方面，得分0.00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50.00分，表现较差。出现1次任务执行状态错误，需重点优化。
- 在高效性方面，得分92.51分，表现优秀。出现1次无障碍物停止，需注意。

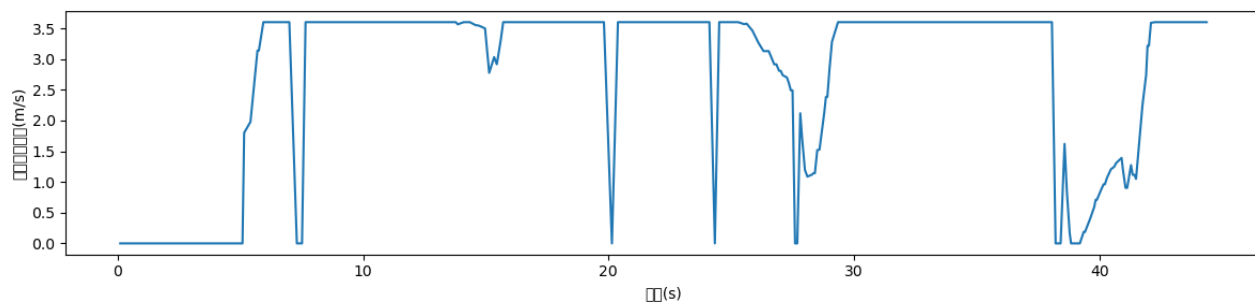
说明：优秀（90≤分值≤100），良好（80≤分值<90），一般（60≤分值<80），较差（0≤分值<60）。

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	在6.40s时刻达到最大值0.60% 平均值：0.05%
安全性	碰撞严重程度	10%	5%	100.00	在6.40s时刻达到最大值1.00% 平均值：0.09%
安全性	超速比例	0%	5%	0.00	在24.33s时刻达到最大值3.55% 在40.68s时刻达到最小值1.19% 平均值：3.31%
平顺性	画龙	0次	5%	0.00	次数：1次 在25.86s处发生画龙行为
平顺性	顿挫	0次	5%	0.00	次数：1次 在41.13s处发生顿挫行为
平顺性	急加减速	0次	5%	0.00	次数：2次 在38.58s处发生急刹行为 在5.94s处发生急加速行为
平顺性	指令跳变次数	0次	5%	0.00	次数：1次 在5.15s处发生指令跳变
准确性	位置偏移误差	0.3m	5%	100.00	在19.38s时刻达到最大值0.10m 平均值：0.03m
准确性	任务执行错误次数	0次	5%	0.00	次数：1次 在0.11s时刻任务执行错误
高效性	无障碍物停止	0次	5%	90.37	次数：1次 在1.45s时刻发生无障碍物停车行为 停止总时长为3.70s，平均停止时长为3.70s
高效性	有障碍物停止	5s	5%	100.00	次数：2次 在0.62s、1.03s时刻发生遇障停止行为 停止总时长为0.22s，平均停止时长为0.11s

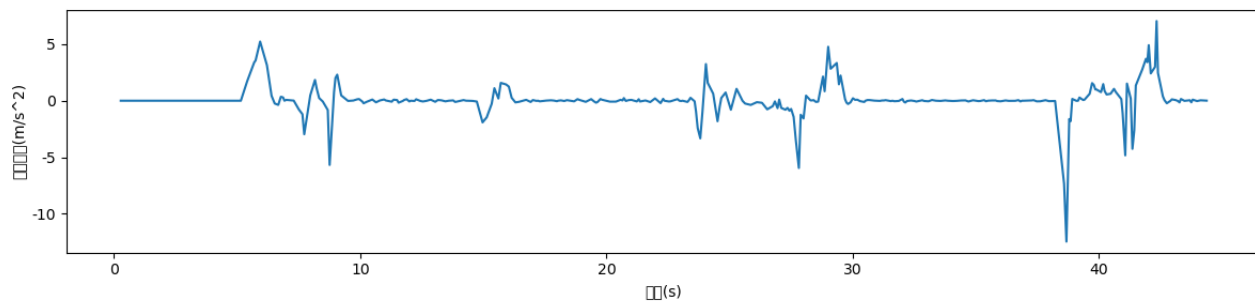
速度



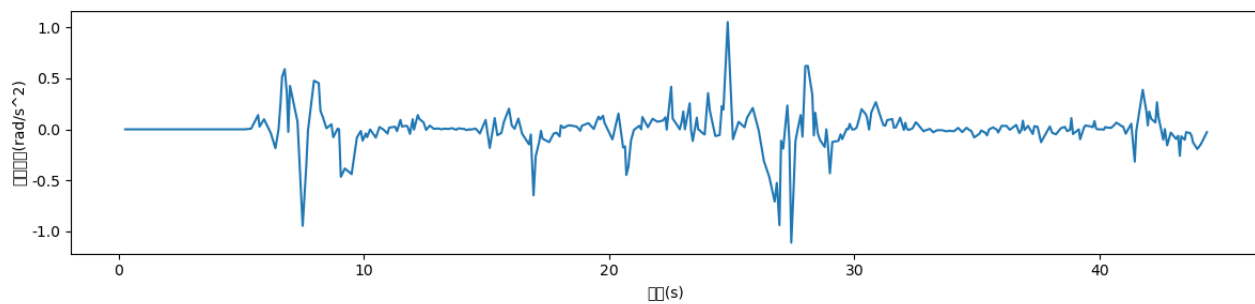
控制指令速度



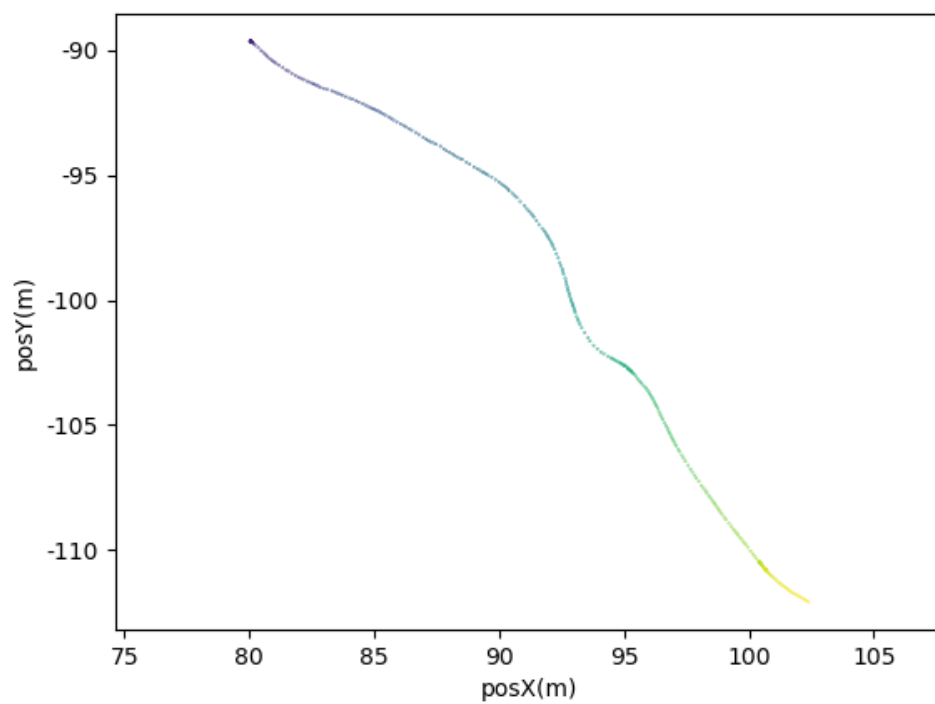
线加速度



角加速度



轨迹



说明：轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。