



朴津室外AMR算法评价报告

数据包：test_0807-2，行驶时长：28.20s，行驶里程：95.48m

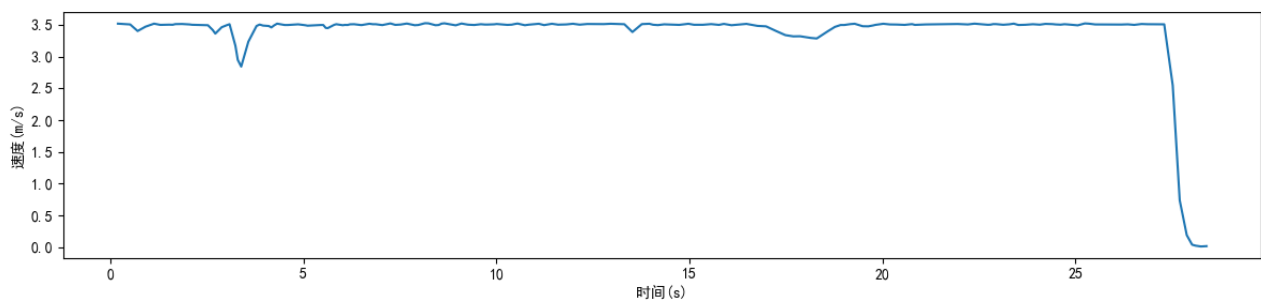
算法得分89.95分，总体表现良好。建议算法优化在平顺性方面的表现。

- 在安全性方面，得分93.30分，表现优秀。超速比例最大值3.53%，需注意
- 在平顺性方面，得分50.00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100.00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96.45分，表现优秀。平均速度3.37m/s，未出现无障碍物停止，表现优秀。

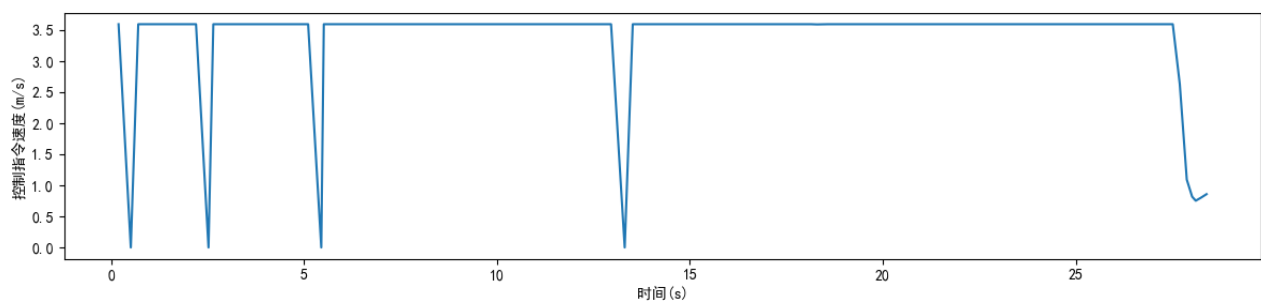
说明：优秀（90≤分值≤100），良好（80≤分值<90），一般（60≤分值<80），较差（0≤分值<60）。

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	在27.30s时刻达到最大值0.13% 平均值：0.00%
安全性	碰撞严重程度	10%	5%	100.00	在27.30s时刻达到最大值0.22% 平均值：0.01%
安全性	超速比例	0%	5%	0.00	在8.15s时刻达到最大值3.53% 在27.52s时刻达到最小值2.55% 平均值：3.48%
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%	0.00	次数：1次 在3.57s处发生顿挫行为
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%	0.00	次数：1次 在0.51s处发生指令跳变
准确性	位置偏移误差	0.3m	5%	100.00	在19.61s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%	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

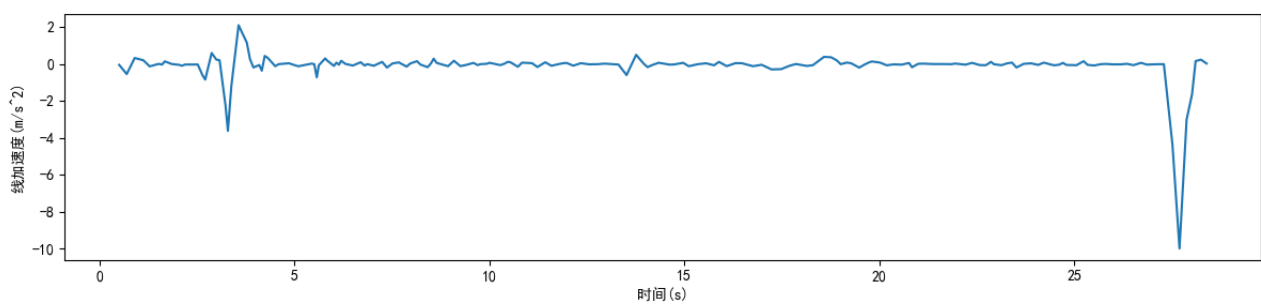
速度



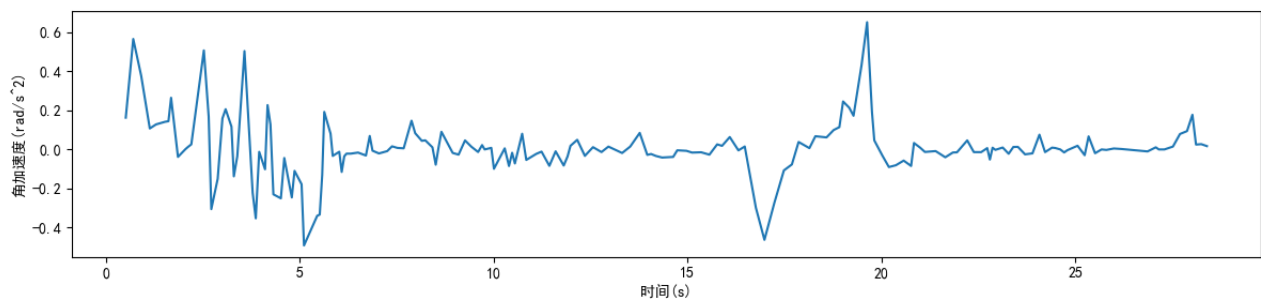
控制指令速度



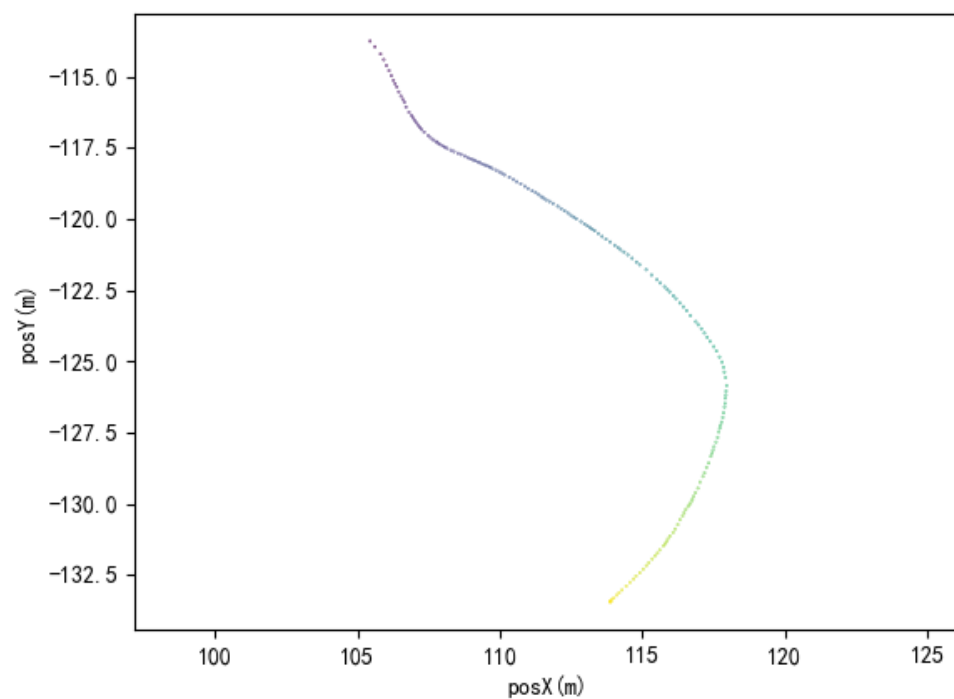
线加速度



角加速度



轨迹



说明：轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。