



朴津室外AMR算法评价报告

数据包：， 行驶时长：29.66s， 行驶里程：0.00m

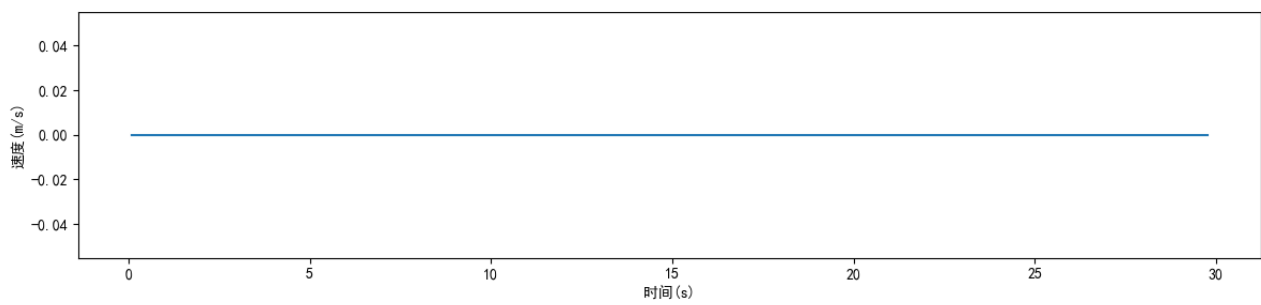
算法得分94.6分， 总体表现优秀。建议算法优化在准确性方面的表现。

- 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96.00分，表现优秀。平均速度0.00m/s， 未出现无障碍物停止，表现优秀。

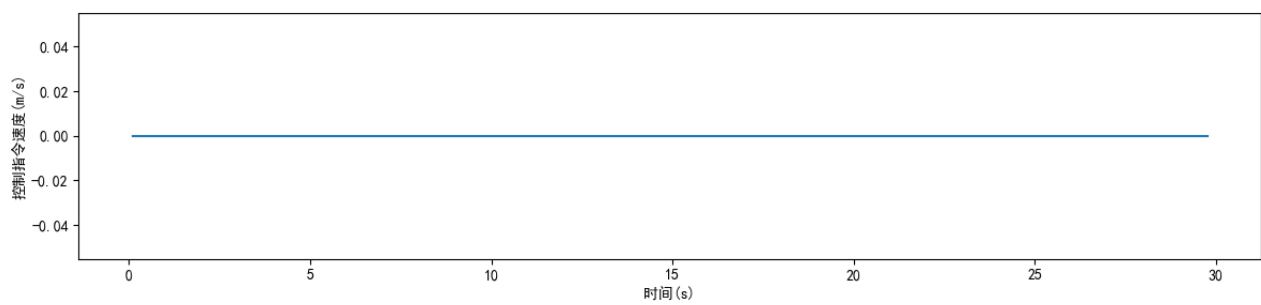
说明：优秀（90≤分值≤100）， 良好（80≤分值<90）， 一般（60≤分值<80）， 较差（0≤分值<60）。

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% 最小值0% 平均值0%
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16.63s、16.73s时刻达到最大值0.03m 平均值：0.02m
准确性	任务执行错误次数	0次	5%	0.00	次数：1次 在0.10s时刻任务执行错误
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

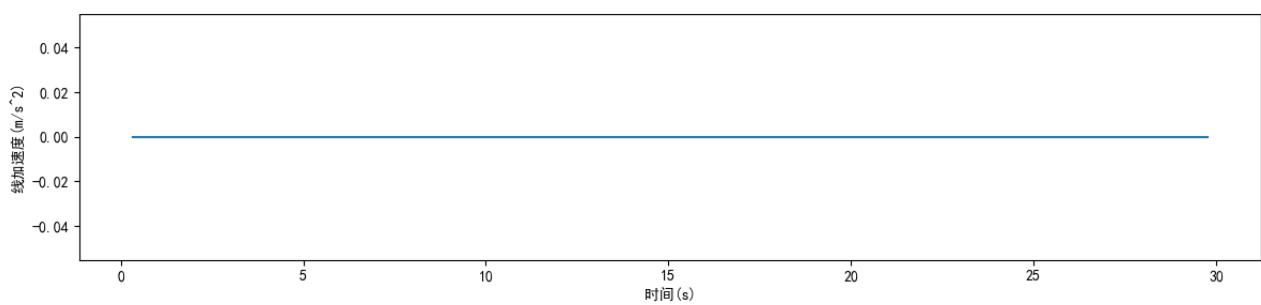
速度



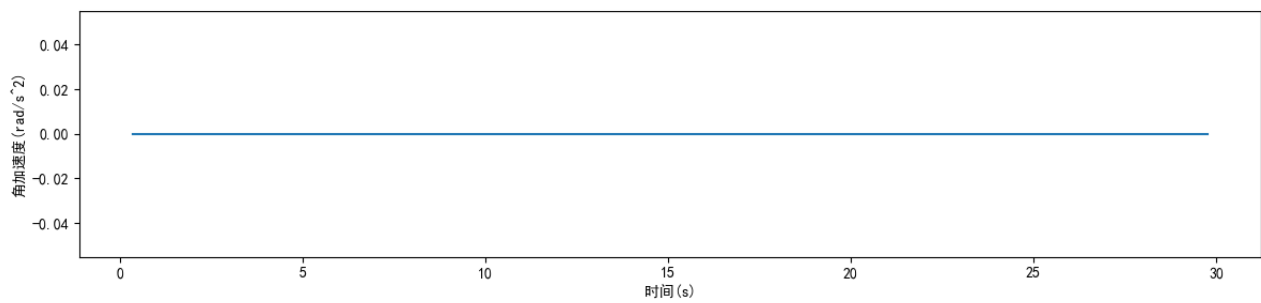
控制指令速度



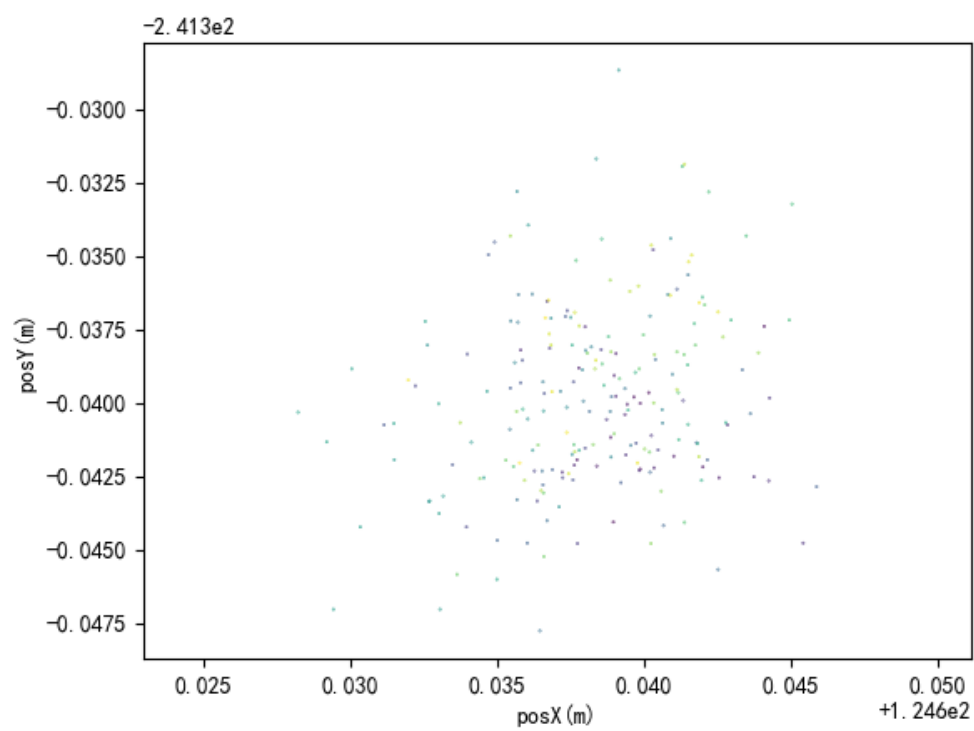
线加速度



角加速度



轨迹



说明：轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。