



## 朴津室外AMR算法评价报告

数据包: case\_error\_0909, 行驶时长: 29.81s, 行驶里程: 66.26m

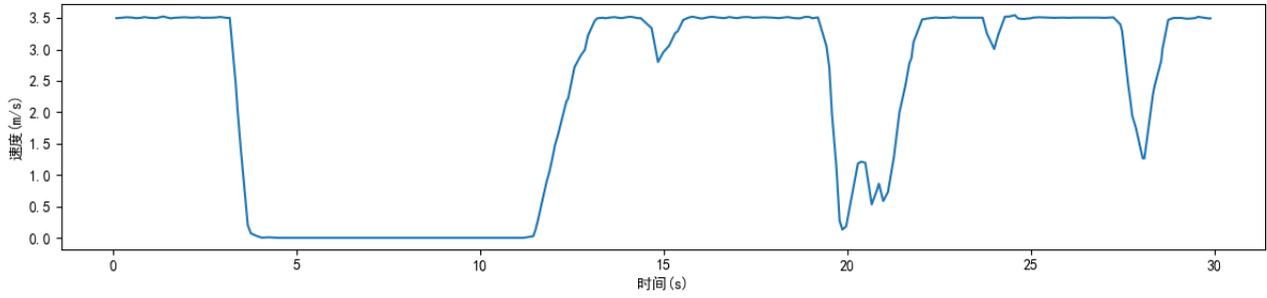
算法得分81.88分, 总体表现良好。建议算法优化在平顺性、准确性和高效性方面的表现。

- 在安全性方面, 得分95.99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25.00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。
- 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71.89分, 表现一般。出现1次无障碍物停止, 需重点优化。

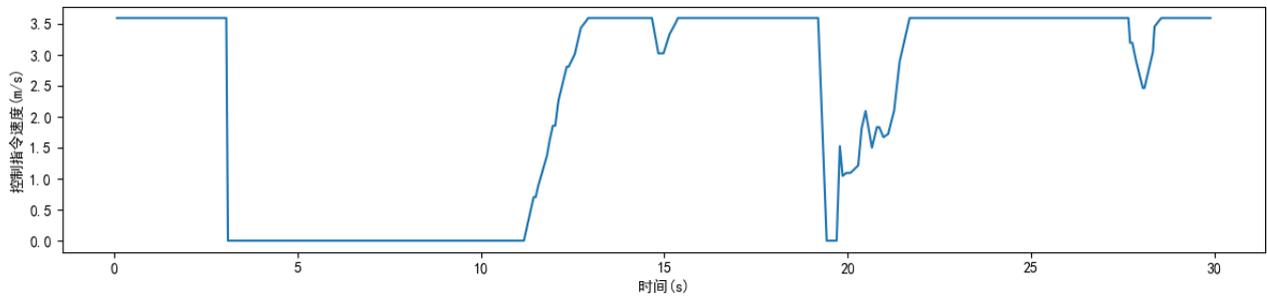
说明: 优秀 (90≤分值≤100), 良好 (80≤分值<90), 一般 (60≤分值<80), 较差 (0≤分值<60)。

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%	80.00	最大值0.00% 平均值: 0.00%
安全性	碰撞严重程度	10%	5%	80.00	最大值0.00% 平均值: 0.00%
安全性	超速比例	0%	5%	80.00	在24.56s时刻达到最大值3.55% 在20.29s时刻达到最小值1.19% 平均值: 3.20%
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: 3次 在14.98s、20.80s、24.10s处发生顿挫行为
平顺性	急加减速	0次	5%	0.00	次数: 3次 在3.33s、19.58s处发生急刹行为 在21.42s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3.10s处发生指令跳变
准确性	位置偏移误差	0.3m	5%	100.00	在28.86s时刻达到最大值0.10m 平均值: 0.05m
准确性	任务执行错误次数	0次	5%	0.00	次数: 1次 在4.99s时刻任务执行错误
高效性	无障碍物停止	0次	5%	38.95	次数: 1次 在: .02fs时刻发生无障碍物停车行为 停止总时长为7.13s, 平均停止时长为7.13s
高效性	有障碍物停止	5s	5%	100.00	次数: 0次 在时刻发生遇障停止行为 停止总时长为0.00s, 平均停止时长为0.00s

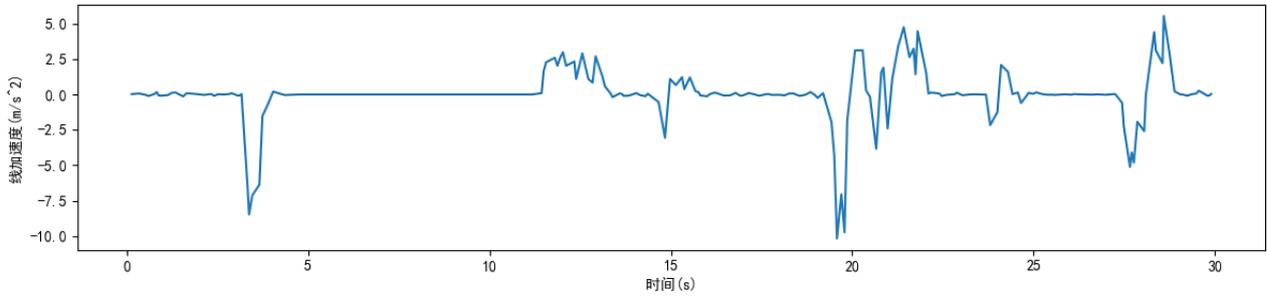
速度



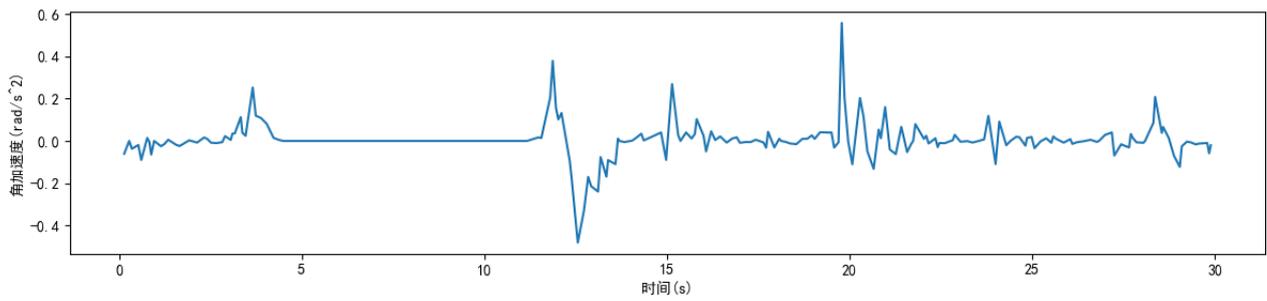
控制指令速度



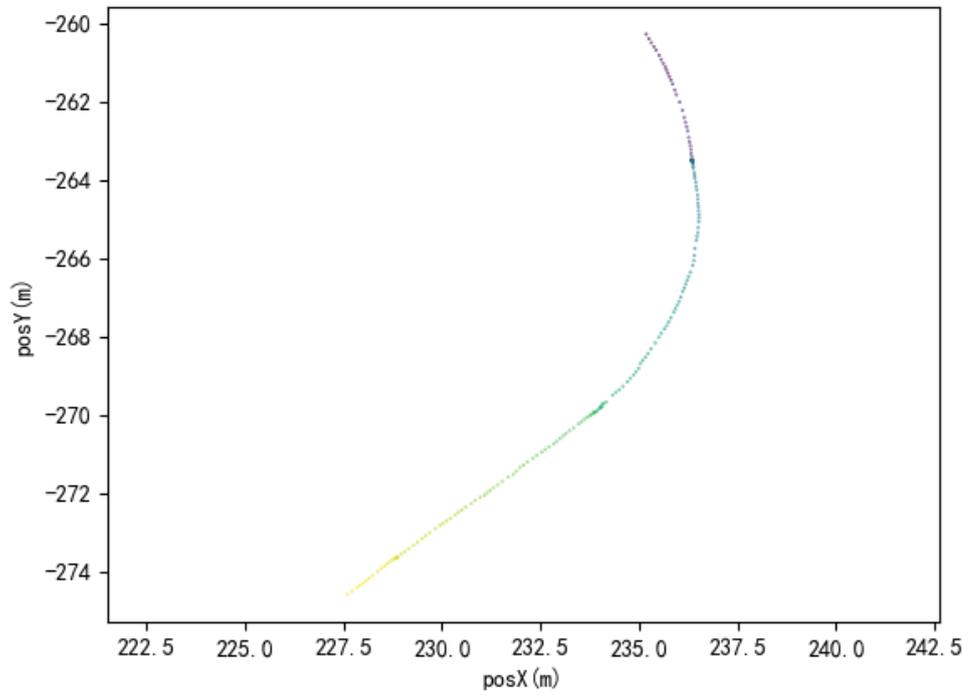
线加速度



角加速度



## 轨迹



说明：轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。