



朴津室外AMR算法评价报告

数据包: test_0807-4, 行驶时长: 27.10s, 行驶里程: 86.65m

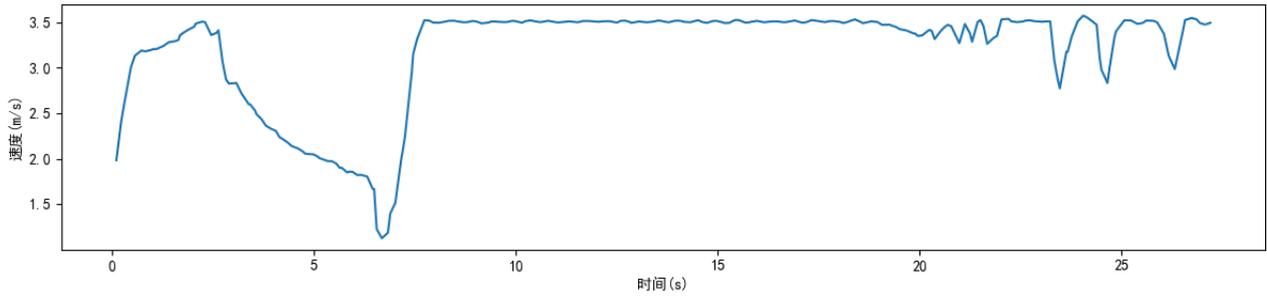
算法得分89.95分, 总体表现良好。建议算法优化在平顺性方面的表现。

- 在安全性方面, 得分93.30分, 表现优秀。超速比例最大值3.57%, 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; 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96.42分, 表现优秀。平均速度3.18m/s, 未出现无障碍物停止, 表现优秀。

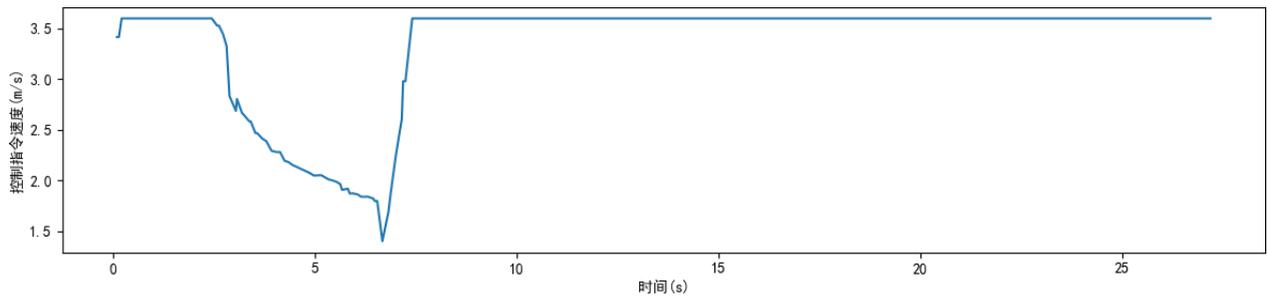
说明: 优秀 (90≤分值≤100), 良好 (80≤分值<90), 一般 (60≤分值<80), 较差 (0≤分值<60)。

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%	0.00	在24.05s时刻达到最大值3.57% 在6.82s时刻达到最小值1.19% 平均值: 3.19%
平顺性	画龙	0次	5%	0.00	次数: 2次 在3.80s、18.54s处发生画龙行为
平顺性	顿挫	0次	5%	0.00	次数: 2次 在21.43s、23.63s处发生顿挫行为
平顺性	急加减速	0次	5%	100.00	次数: 0次 没有发生急刹车行为 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21.39s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

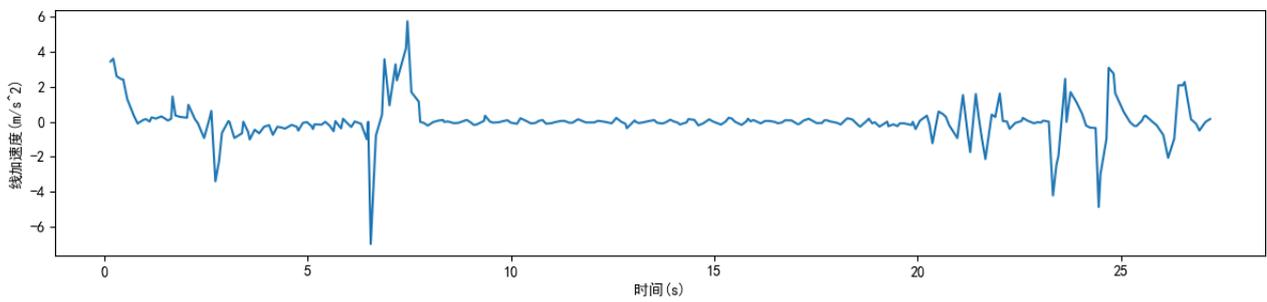
速度



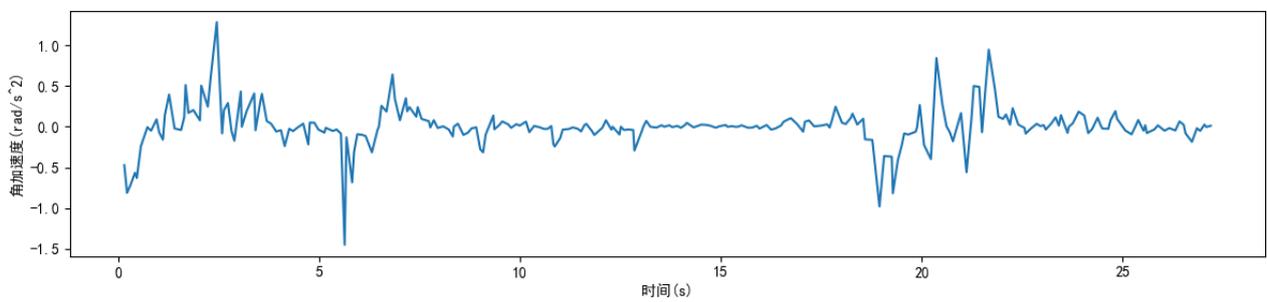
控制指令速度



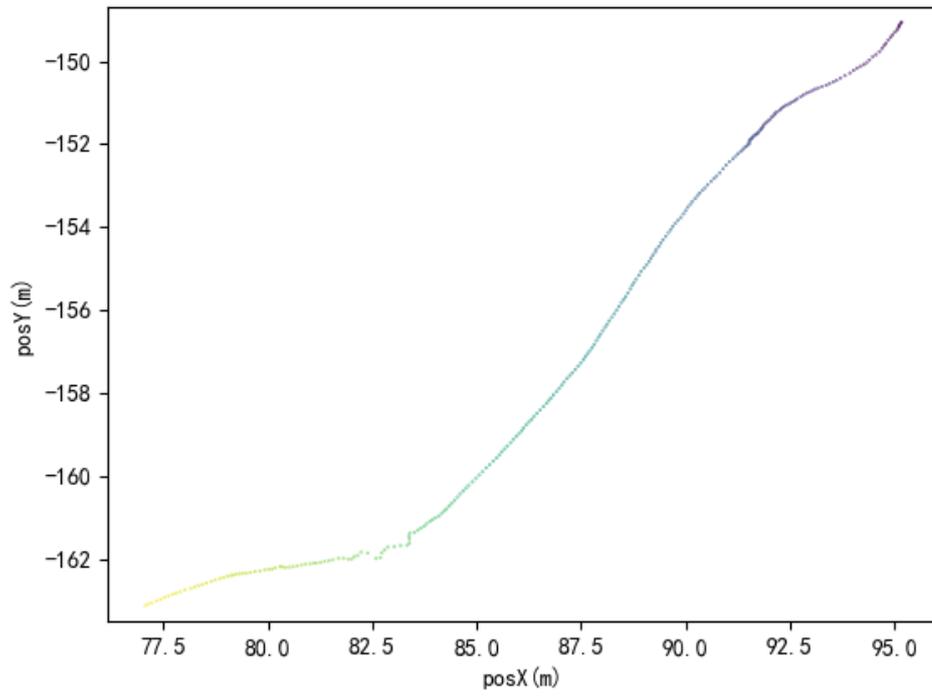
线加速度



角加速度



轨迹



说明：轨迹起点为黄色点，随后颜色逐渐加深。