|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 实验 | 模块 | 试次1 | 试次2~3 |
| 1 | 导纳+固定轨迹到尾 | 克服导纳硬拉过突变障碍 | 克服导纳硬拉过突变障碍 |
| 2 | 意图（斥力场改变）+导纳+固定轨迹到尾 | 被斥力场推着过突变障碍 | 被斥力场推着过突变障碍 |
| 3 | GPR+意图+导纳+重新规划 | 被斥力场推着过突变障碍 | 用第一次数据，预测改变障碍后的轨迹 |

不告诉被试现在是哪个模式。基础实物地图不变。

期望结果

比较实验1整体费力

比较实验2的试次2~3和实验3的试次2~3，实验3速度更快