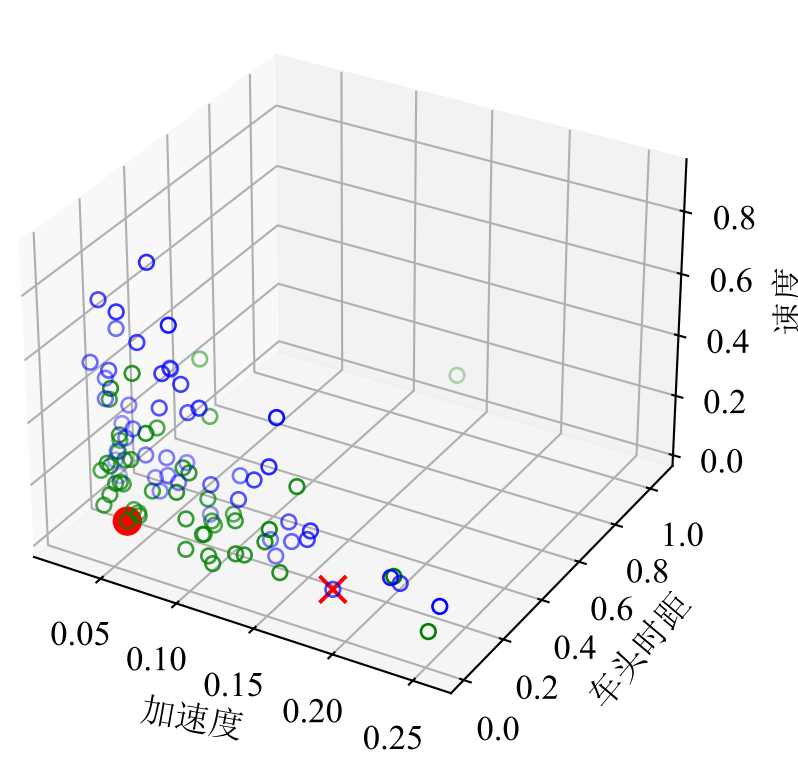
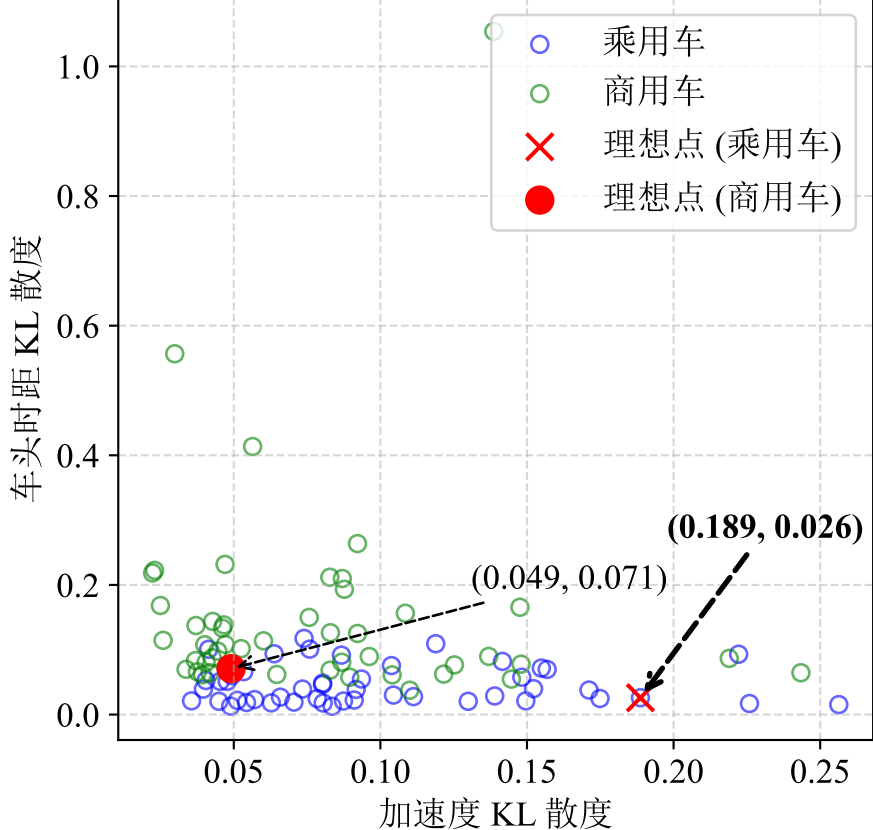


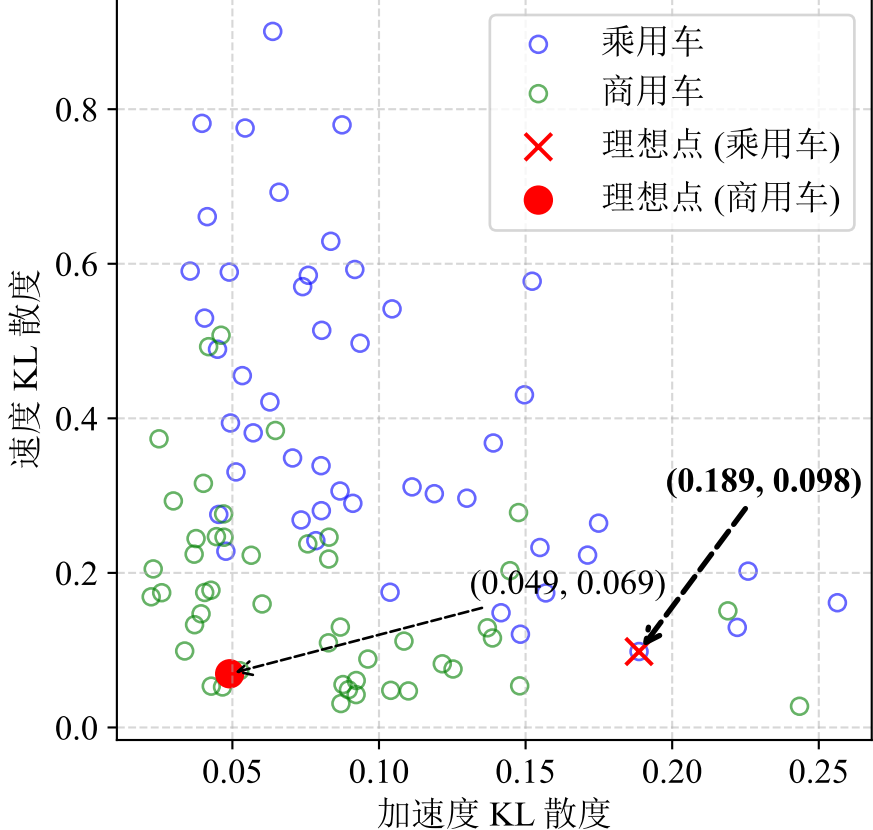
停车让行场景下 NSGA3 算法皮亚诺前沿



停车让行场景下 NSGA3 KL 散度: 加速度 vs 车头时距



停车让行场景下 NSGA3 KL 散度: 加速度 vs 速度



停车让行场景下 NSGA3 KL 散度: 车头时距 vs 速度

