

系统控制

☒ 跟随摄像头视角

初始化环境

开始训练

运行演示

终止进程

加载模型

自定义起点与终点

起点编号 0



终点编号 1



可视化工具

显示可生成行人位置

清除可视化标记

检测路径合法性

训练参数

每次训练步数:

4096

折扣因子 γ :

0.990

优势估计 λ :

0.950

学习率 α :

0.00030



熵系数 Entropy:

0.010



截断范围 Clip:

0.20

值函数权重 V_f :

0.50



总训练步数:

100000



批大小:

256



系统状态

[版本] Carla Pedestrian Nav v1.4.0

[已实现功能列表]:

- 1 GUI控制面板
- 2 支持Carla 0.9.15
- 3 基于CSV可行点 + A*算法的路径规划
- 4 行人走过路径用点来可视化
- 5 到达目标自动停止
- 6 可配置训练参数增多
- 7 碰撞惩罚机制
- 8 轨迹奖励设计

新增: 导航图支持k近邻连边 + 最大连通子图提取

新增: 路径点合法性检测, 自动提示路径不可达

新增: 输出附带表情, 提升用户体验

新增: 系统可视化界面升级, 迁移使用PyQt6库

系统初始化完成。