

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 171

终点编号 181

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

P242: (128.9, 133.2, 0.3)

P243: (128.9, 129.8, 0.3)

P244: (339.0, 301.3, 0.3)

P245: (157.2, 133.2, 0.3)

P246: (157.2, 129.8, 0.3)

P247: (191.3, 133.2, 0.3)

P248: (191.3, 129.8, 0.3)

P249: (220.1, 133.2, 0.3)

P250: (219.6, 129.7, 0.3)

P251: (237.7, 133.2, 0.3)

P252: (237.7, 129.8, 0.3)

P253: (270.8, 133.4, 0.3)

P254: (271.0, 129.5, 0.3)

☒ [STATUS] 正在连接Carla服务器并检测可用行人位置...

☒ [STATUS] ☒ 成功加载Town01地图 (Carla v0.9.15)

☒ [STATUS] ☒ 所有Actor清理完成

☒ [STATUS] 环境初始化成功: 共 255 个生成点, 其中可用点数: 222

☒ [STATUS] 正在初始化训练环境...

☒ [STATUS] ☒ 成功加载Town01地图 (Carla v0.9.15)

☒ [STATUS] ☒ 所有Actor清理完成

☒ [STATUS] ☒ 所有Actor清理完成

☐ [INFO] ☒ 图初步构建完毕: 208 节点, 376 边

☐ [INFO] ☒ 最大连通块节点数: 172, 合法编号范围: 0 ~ 254

☒ [STATUS] ☒ 路径规划成功, 路径点数: 31, 直线距离: 401.3 m

☒ [STATUS] ☒ 控制器导航目标已设置: Location(x=392.470001, y=9.186658, z=0.300000)

☐ [INFO] ☒ 传感器 7596 已销毁

☐ [INFO] ☒ 传感器 7597 已销毁

☐ [INFO] ☒ 控制器已销毁

☐ [INFO] ☒ 行人已销毁

☐ [INFO] ☒ 目标标记已销毁

☒ [STATUS] ☒ 所有Actor清理完成

☒ [STATUS] ☒ 路径规划成功, 路径点数: 31, 直线距离: 401.3 m

☒ [STATUS] ☒ 控制器导航目标已设置: Location(x=392.470001, y=9.186658, z=0.300000)

0%

☒ ☒ 控制器导航目标已设置: Location(x=392.470001, y=9.186658, z=0.300000)

