

## 系统状态

- ✓ [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
- ✓ [STATUS] ✓ 路径生成成功, 路径点数量: 47, 距离: 61.5 m
- ✓ [STATUS] 🚗 控制器导航目标已设置: Location(x=158.046921, y=27.179958, z=0.000000)
- 📄 [INFO] 🛠 传感器 3239 已销毁
- 📄 [INFO] 🛠 传感器 3240 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] ✓ 路径生成成功, 路径点数量: 47, 距离: 61.5 m
- ✓ [STATUS] 🚗 控制器导航目标已设置: Location(x=158.046921, y=27.179958, z=0.000000)
- 🔔 [INFO] 已训练 4096/100000 步 | 平均奖励: 1.1
- 📄 [INFO] 🛠 传感器 3244 已销毁
- 📄 [INFO] 🛠 传感器 3245 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] ✓ 路径生成成功, 路径点数量: 47, 距离: 61.5 m
- ✓ [STATUS] 🚗 控制器导航目标已设置: Location(x=158.046921, y=27.179958, z=0.000000)

4%

✓ 🚗 控制器导航目标已设置: Location(x=158.046921, y=27.179958, z=0.000000)