

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 96

终点编号 17

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 VF:

0.50

总训练步数:

100000

批大小:

256

系统状态

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)

0%

✓ 🔧 [STATUS]

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

