

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

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 v1.2.0

[已实现功能列表]:

1. GUI控制面板
2. 支持Carla 0.9.15
3. Waypoint-based路径生成
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

系统初始化完成。