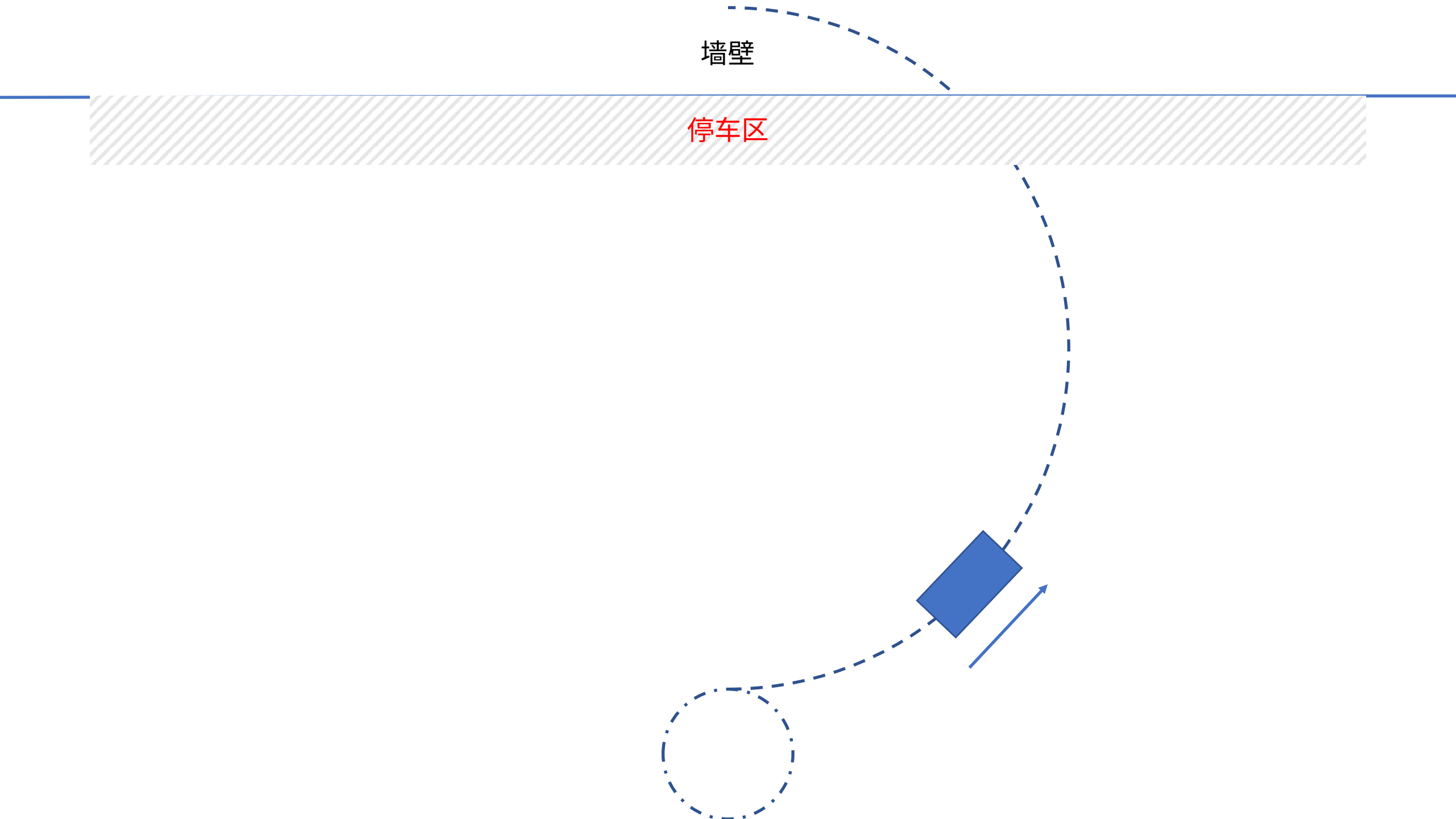


墙壁

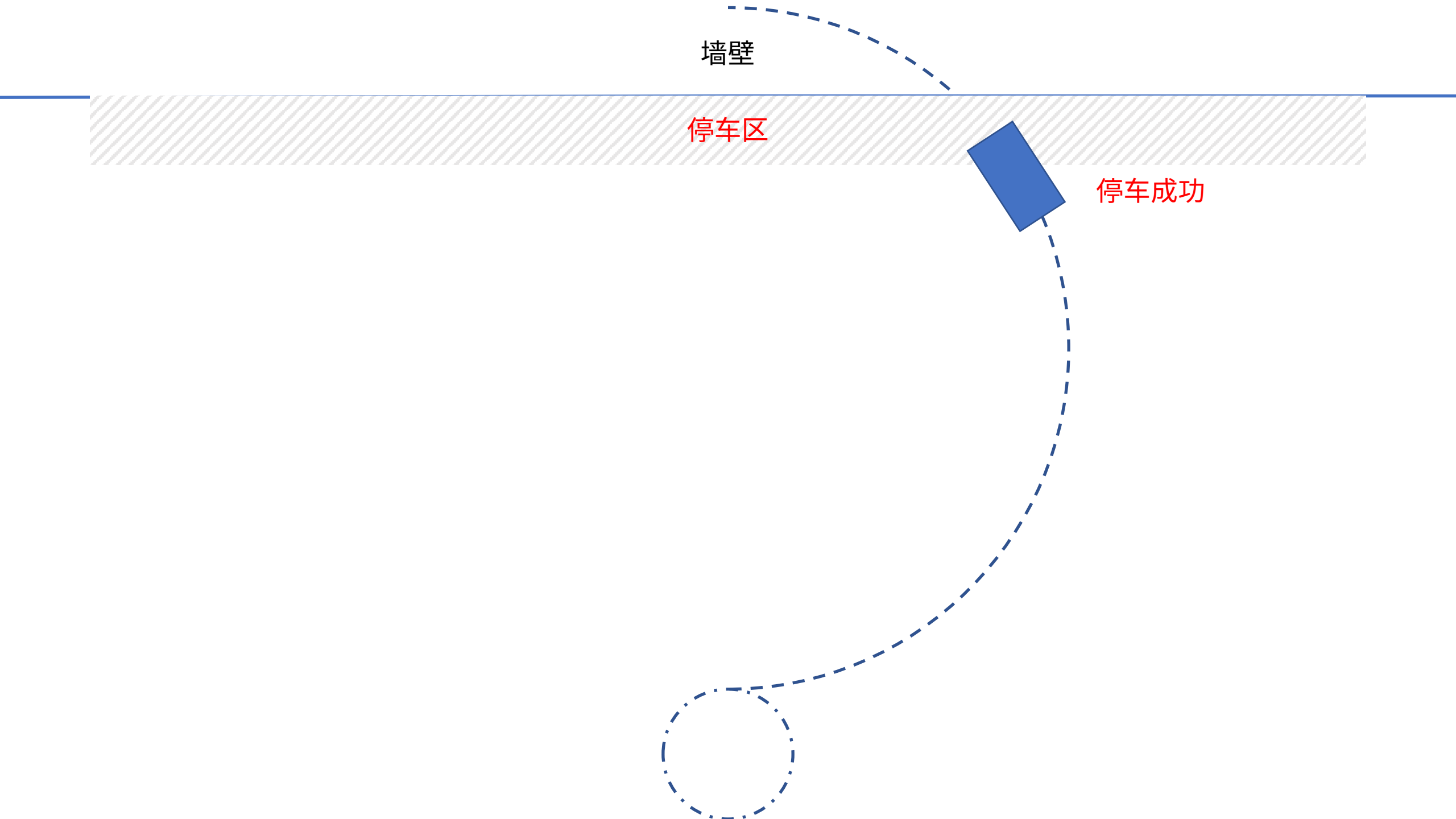
停车区



墙壁

停车区

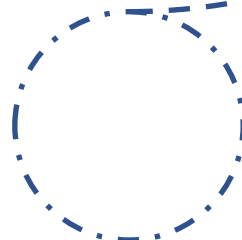
停车成功



墙壁

停车区

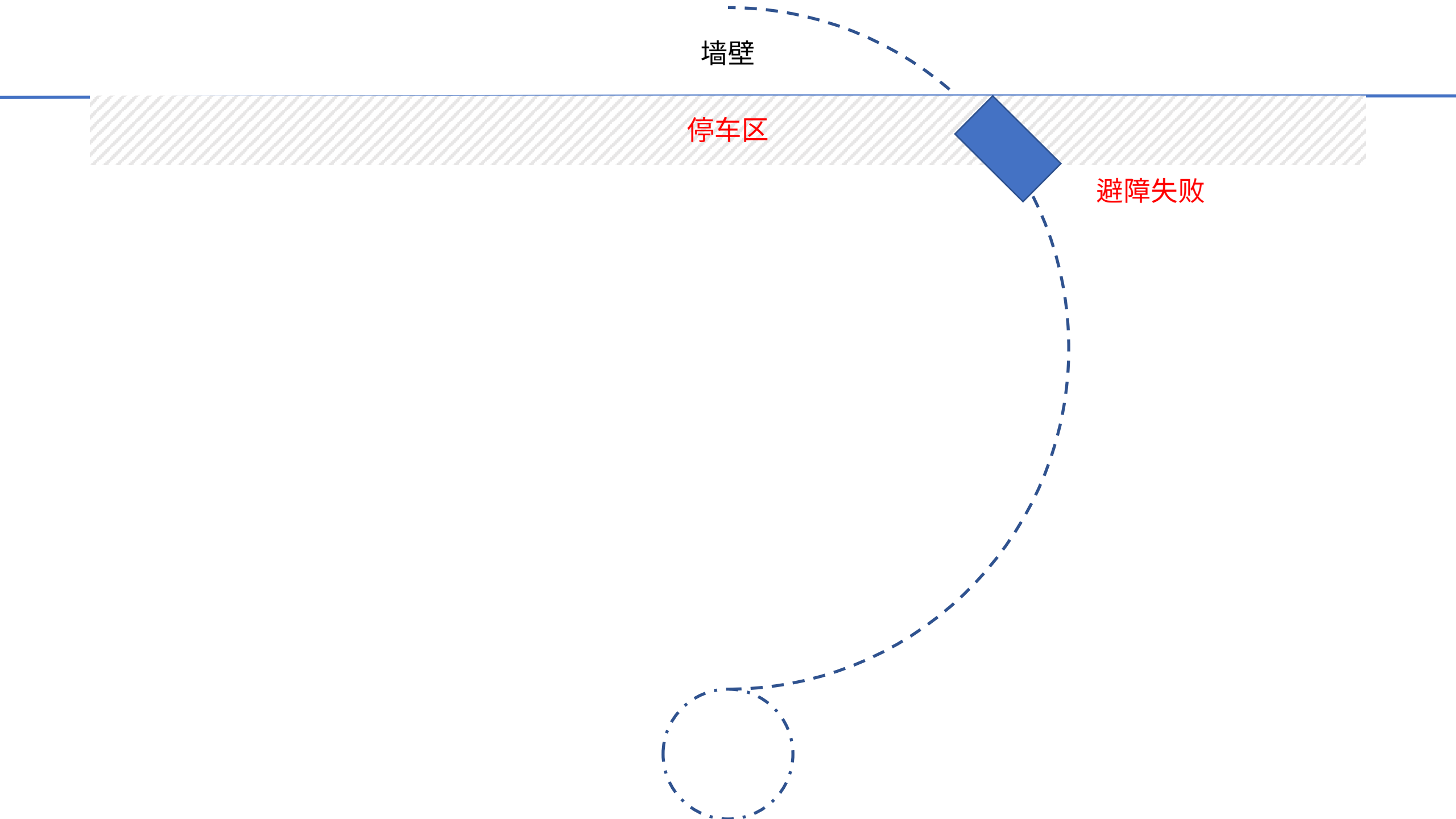
停车失败



墙壁

停车区

避障失败



墙壁

停车区

返回后，以红线表示的距离评分

