

Offline тестирование компоненты [Lane Changes]

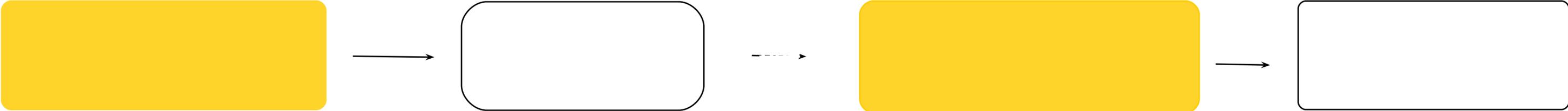
Елкин Андрей, QA

План

- › Как тестировались перестроения раньше
- › Типичные пропускаемые баги
- › Покрытие сценариев пулами
- › Какие изменения теперь получается ловить легко
- › Метрики
- › Проблемы с метриками
- › Улучшение метрики `lane_change_duration`
- › Текущие проблемы
- › ToDo на ближайшее время
- › Долгосрочное ToDo



Тестирование: 2021 (Q1) – QA проезды + А/В тест



-
-
-
-
-
-

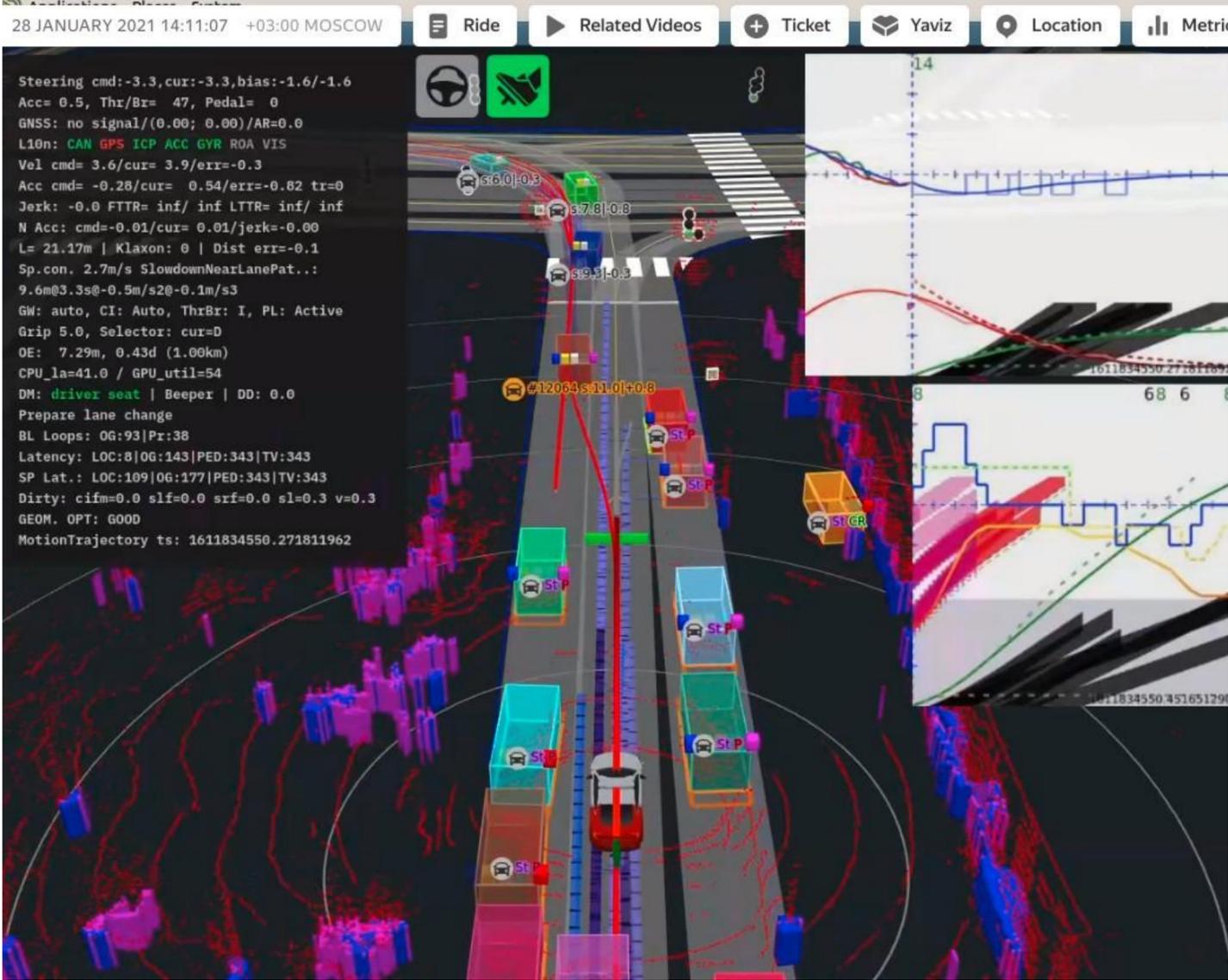
Тестирование: 2021 (Q1) – QA проезды + А/В тест

-
-

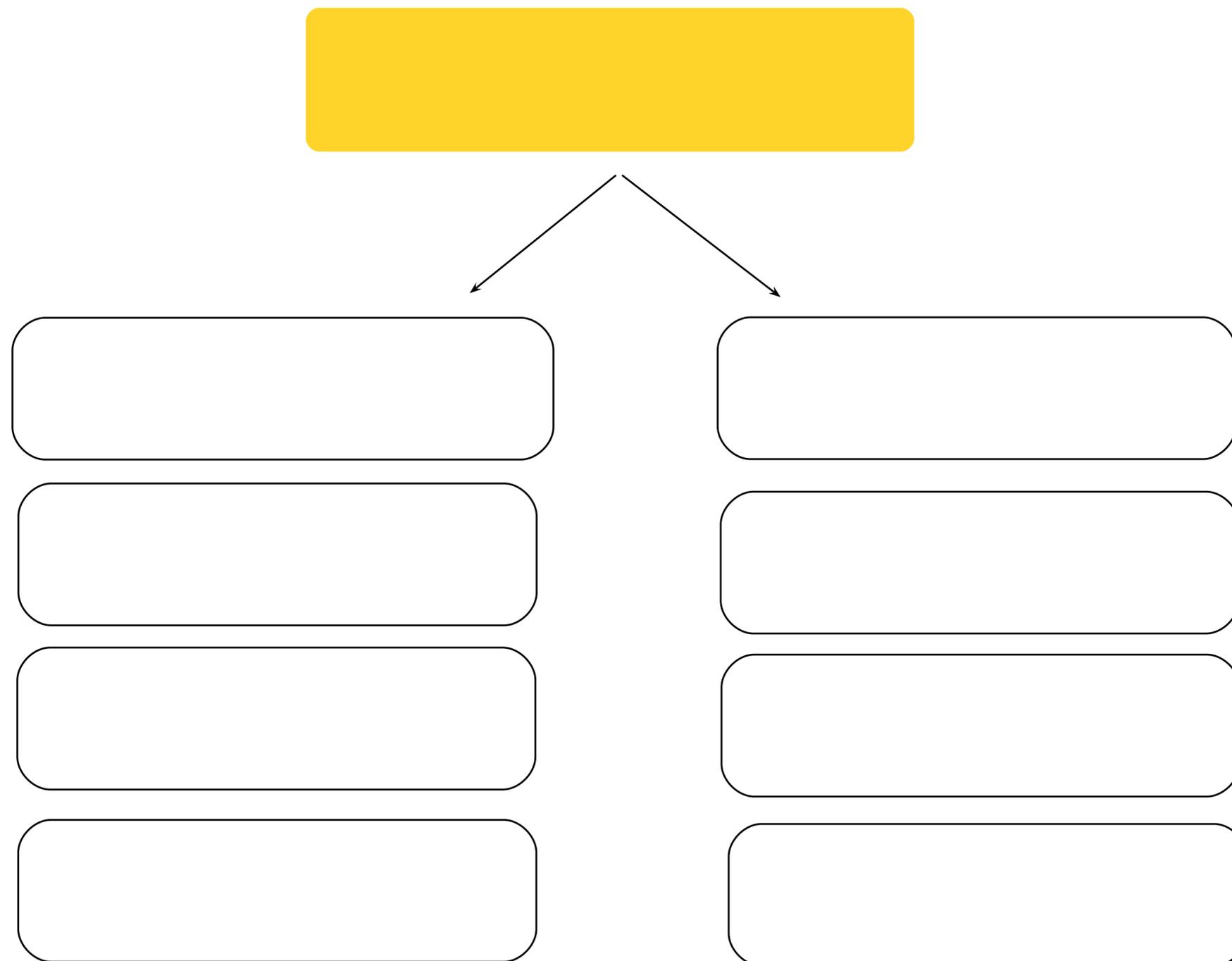
28 JANUARY 2021 14:11:07 +03:00 MOSCOW

Ride Related Videos Ticket Yaviz Location Metrics

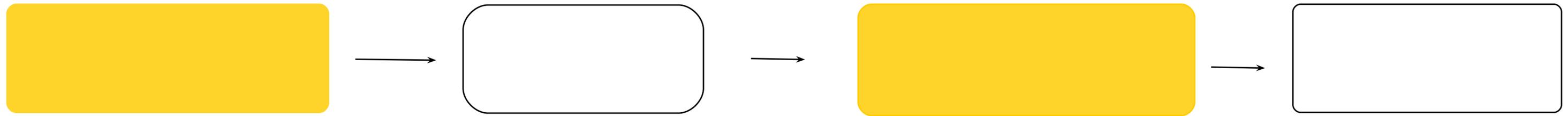
```
Steering cmd:-3.3,cur:-3.3,bias:-1.6/-1.6
Acc= 0.5, Thr/Br= 47, Pedal= 0
GNSS: no signal/(0.00; 0.00)/AR=0.0
L10n: CAN GPS ICP ACC GYR ROA VIS
Vel cmd= 3.6/cur= 3.9/err=-0.3
Acc cmd= -0.28/cur= 0.54/err=-0.82 tr=0
Jerk: -0.0 FTTR= inf/ inf LTTR= inf/ inf
N Acc: cmd=-0.01/cur= 0.01/jerk=-0.00
L= 21.17m | Klaxon: 0 | Dist err=-0.1
Sp.con. 2.7m/s SlowdownNearLanePat...
9.6m@3.3s@-0.5m/s2@-0.1m/s3
GW: auto, CI: Auto, ThrBr: I, PL: Active
Grip 5.0, Selector: cur=D
OE: 7.29m, 0.43d (1.00km)
CPU_la=41.0 / GPU_util=54
DM: driver seat | Beeper | DD: 0.0
Prepare lane change
BL Loops: 0G:93|Pr:38
Latency: LOC:8|OG:143|PED:343|TV:343
SP Lat.: LOC:109|OG:177|PED:343|TV:343
Dirty: cfm=0.0 slf=0.0 srf=0.0 sl=0.3 v=0.3
GEOM. OPT: GOOD
MotionTrajectory ts: 1611834550.271811962
```



Покрытие сценариев пулами



Тестирование: 2021 (Q4) – по чеклисту + А/В



-
-
-
-
-
-

-
-
-
-

Основные метрики

Проблемы с метриками

ToDo

-
-

Спасибо!

Елкин Андрей, QA