

Octopus Cloud Service

# 快速入门

文档版本 01  
发布日期 2025-03-10



版权所有 © 华为云计算技术有限公司 2025。保留一切权利。

非经本公司书面许可，任何单位和个人不得擅自摘抄、复制本文档内容的部分或全部，并不得以任何形式传播。

## 商标声明



HUAWEI和其他华为商标均为华为技术有限公司的商标。

本文档提及的其他所有商标或注册商标，由各自的所有人拥有。

## 注意

您购买的产品、服务或特性等应受华为云计算技术有限公司商业合同和条款的约束，本文档中描述的全部或部分产品、服务或特性可能不在您的购买或使用范围之内。除非合同另有约定，华为云计算技术有限公司对本文档内容不做任何明示或暗示的声明或保证。

由于产品版本升级或其他原因，本文档内容会不定期进行更新。除非另有约定，本文档仅作为使用指导，本文档中的所有陈述、信息和建议不构成任何明示或暗示的担保。

# 华为云计算技术有限公司

地址：贵州省贵安新区黔中大道交兴功路华为云数据中心 邮编：550029

网址：<https://www.huaweicloud.com/>

# 目录

<b>1 自动驾驶云服务全流程开发</b>	<b>1</b>
1.1 使用流程	1
1.2 准备工作	3
1.3 数据准备	3
1.3.1 创建算子	3
1.3.2 批导数据	4
1.3.3 处理数据	5
1.4 标注服务	5
1.4.1 创建团队	6
1.4.2 创建项目	7
1.4.3 添加批次任务	7
1.4.4 标注流程	9
1.5 训练服务	11
1.5.1 训练算法	11
1.5.2 模型评测	12
1.5.2.1 创建评测脚本	12
1.5.2.2 创建评测任务	13
1.5.3 编译镜像	15
1.5.4 编译任务	16
1.6 仿真服务	17
1.6.1 仿真镜像	17
1.6.2 仿真场景	18
1.6.3 仿真任务	19
1.6.4 仿真评测结果	20
<b>2 仿真服务快速入门</b>	<b>22</b>
2.1 流程指引	22
2.2 步骤一：创建镜像仓库	23
2.3 步骤二：创建仿真算法	24
2.4 步骤三：创建评测	25
2.5 步骤四：创建仿真场景	26
2.6 步骤五：创建仿真任务	27
2.7 步骤六：查看仿真评测结果	29

# 1 自动驾驶云服务全流程开发

## 1.1 使用流程

Octopus平台提供了“数据准备 → 标注数据 → 训练模型 → 仿真任务”的全流程开发，针对每个环节，其使用是相对独立自由的。

本章节梳理了Octopus使用流程详解，介绍其中一种方式完成自动驾驶开发。

图 1-1 Octopus 的使用流程

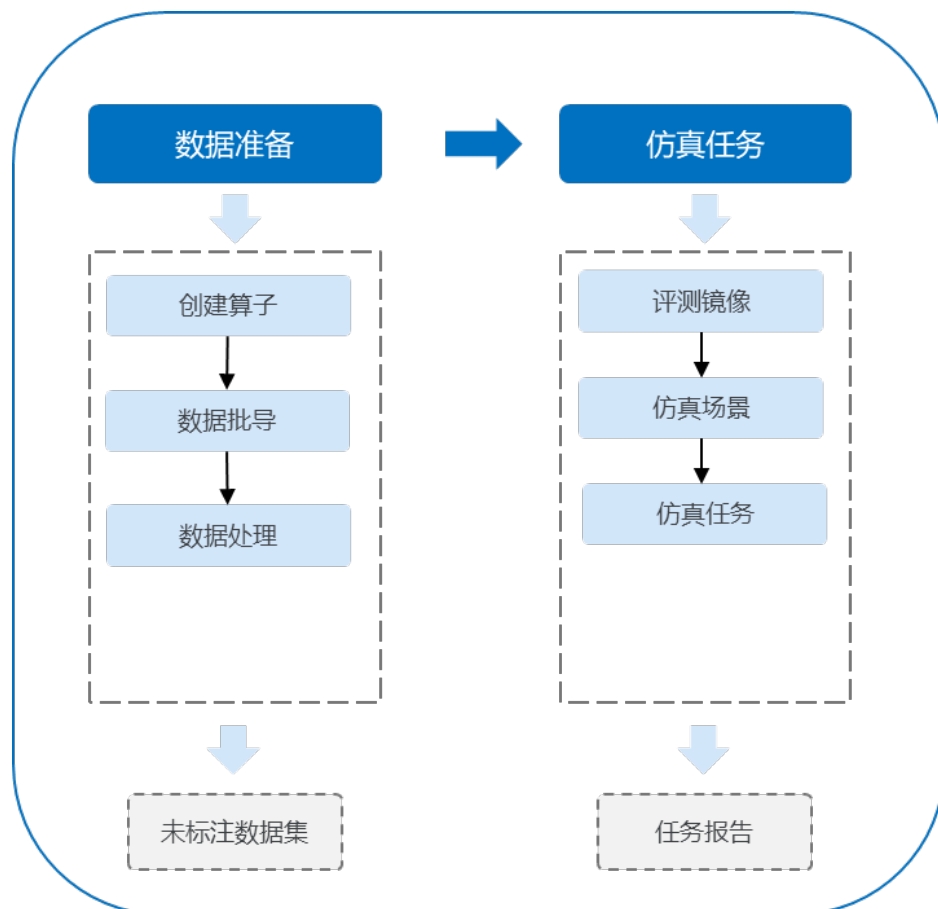


表 1-1 使用流程说明

流程	子任务	说明	详细指导
数据准备	创建算子	基于业务数据在Octopus中创建数据处理的算子。	<a href="#">创建算子</a>
	数据批导	向Octopus平台导入原始数据包。	<a href="#">批导数据</a>
	数据处理	数据导入后，根据不同用途，选择不同算子，对数据包进行数据处理。	<a href="#">处理数据</a>
标注数据	设置团队	Octopus标注服务提供团队管理，为不同团队分配不同项目。 未分配到标注项目的团队不能查看该标注项目信息，保证标注任务的私密性及安全性。	<a href="#">创建团队</a>
	创建项目	项目内包含多个标注任务，在创建项目时需绑定标注团队，指定团队完成项目内的标注任务。	<a href="#">创建项目</a>
	标注任务	根据不同角色分配不同标注任务。	<a href="#">标注流程</a>
训练模型	训练算法	创建训练作业前需要先选择算法，可以使用Octopus内置的算法，也可以自定义算法。	<a href="#">训练算法</a>
	模型评测	在机器学习中，通常需要使用一定的方法和标准，来评测一个模型的预测精确度，用于衡量一个模型及其标注结果的可信度。自动驾驶领域的模型多用于目标检测，如识别并标注出图像中车辆、行人、可行区域等对象。	<a href="#">模型评测</a>
	编译镜像	编译镜像可以将训练模型转换为特定芯片支持的可识别的文件，编译镜像模块支持对编译镜像的增加、查询、删除以及编辑操作。	<a href="#">编译镜像</a>
	编译任务	训练产生的模型版本，不可直接被车载芯片识别，需要经过编译工具，将训练产生的模型编译成车载芯片识别的模型。	<a href="#">编译任务</a>
仿真任务	评测镜像	Octopus平台各服务均提供用户自定义镜像功能，此模块对镜像提供了统一管理。	<a href="#">仿真镜像</a>
	仿真场景	仿真场景模块支持对单个仿真场景的增删改查操作。用户可根据场景类型，依据平台提示，上传符合要求的场景文件。场景创建完毕后，用户可选择在线仿真机器加载场景，通过仿真器内置算法检验场景质量。	<a href="#">仿真场景</a>
	仿真任务	仿真任务列表提供对仿真任务的管理功能，支持停止任务、删除任务、修改任务等操作。	<a href="#">仿真任务</a>

## 1.2 准备工作

- 已[注册华为账号并开通华为云](#)，且在使用Octopus前检查账号状态，账号不能处于欠费或冻结状态。
- 当前账号已完成访问授权的配置。华为云账号已满足要求，如果需要进行精细的权限管理，请参考[创建用户并授权使用服务](#)。
- 已完成八爪鱼自动驾驶云服务公测申请。如未完成，请参考[申请公测](#)。
- 已购买八爪鱼自动驾驶云服务。如未完成，请参考[购买开通Octopus服务](#)。

## 1.3 数据准备

### 1.3.1 创建算子

**步骤1** 在左侧菜单栏中，选择“数据处理 > 数据处理”。

**步骤2** 在“算子管理”页签单击“新建算子”，填写算子信息。

表 1-2 新建算子参数

参数	说明
名称	算子名称，不得超过64个字符。支持中英文、数字、“-”、“_”，不支持特殊字符。
描述	算子内容、用途等的简要描述，不包含“@#%\$^&* < > \”，不得超过255个字符。
可见范围	算子的可见范围，支持私有或团队。 <ul style="list-style-type: none"> <li>• 私有：该模板只有创建者可操作，其他用户不可见。</li> <li>• 团队：该模板在当前工作空间下被授权的用户均可见。</li> </ul>
运行镜像	选择镜像仓库中已创建好的镜像。
镜像版本	选择镜像版本。
启动命令	镜像的启动命令，具体命令根据镜像启动脚本确定，例如“python3 main.py”。
输出类型	可选择“数据标记”，“数据集”，“数据回放”，“回放仿真”，“数据图表”和“数据脱敏”。 <ul style="list-style-type: none"> <li>• 数据标记：用于场景挖掘作业（Rosbag to 场景片段）。</li> <li>• 数据回放：输出结果是OpenData格式（Rosbag to OpenData）。</li> <li>• 数据集：用于数据抽取作业，输出至通用存储（Rosbag to Dataset）。</li> <li>• 回放仿真：用于Resim运行，对比回放（感知规划算法）。</li> <li>• 数据图表：用于数据回放时，数据图表展示。</li> </ul>

**步骤3** 单击“确认”。

在“算子”列表，可查看新创建的算子。

----结束

## 1.3.2 批导数据

原始数据采集完毕之后，需要将原始数据转换为Octopus平台适用的数据格式，以便于快速完成数据处理。

### 创建数据导入任务

**步骤1** 在左侧菜单栏中，选择“数据处理 > 数据批导”。

**步骤2** 在“数据导入”页签单击“导入”，填写具体信息。

选择目标数据包所在的对象存储路径，平台将自动扫描该目录下所有子目录。将此文件夹下的子目录都识别为有效数据包。上传数据前，请确保原始数据包包含必要的有效文件，具体可参考“上传数据格式”章节。

表 1-3 数据导入参数说明

参数	说明
对象存储访问密钥 (AK) 对象存储私有访问密钥 (SK)	包含访问密钥ID (AK) 和私有访问密钥 (SK) 两部分，导入数据时，通过AK识别访问用户的身份，通过SK对请求数据进行签名验证，用于确保请求的机密性、完整性和请求者身份的正确性。
对象存储目录	建议对象存储目录选择包含“Rosbag包和与数据包同名yaml”文件夹的上一级目录。
数据包筛选	数据包需包含符合平台要求的传感器数据文件。平台最多支持不超过10个有效数据包。

#### 📖 说明

对象存储访问密钥 (AK/SK) 需要具有OBS服务如下权限：

- obs:object:GetObject
- obs:object:PutObject
- obs:bucket:ListAllMyBuckets
- obs:bucket:ListBucket

**步骤3** 数据处理。

可选择数据是否进行OpenData转换，并且选用相对应的数据服务算子（数据回放）以及资源规格等。

#### 📖 说明

- 如果yaml和算子中有相同的信息，算子上传后，会覆盖yaml中的信息。
- 没有进行OpenData转换的数据，只能作为算子作业的输入使用。

**步骤4** 勾选“我已阅读并同意《八爪鱼自动驾驶云服务声明》”。

**步骤5** 单击“确认”，提交收集任务，界面跳转至数据导入列表。

**步骤6** 进入任务详情页。

在数据导入列表，单击操作栏中的“详情”，进入到任务详情页。

**步骤7** 预览数据导入任务信息。

**步骤8** 查看任务状态。

在任务列表，用户可通过查看任务所处状态了解任务当前进度。

----结束

### 1.3.3 处理数据

在作业总览中平台支持创建数据标记，数据图表、数据回放、数据集等作业，数据包选择相对应的算子就可以触发相对应的作业。

#### 说明

1. 数据回放类型的算子作业不需要选择输出仓库。
2. 当选择数据集算子时，数据类型可支持选择通用存储。

### 创建作业

**步骤1** 在左侧菜单栏中，选择“数据处理 > 数据处理”。

**步骤2** 选择“作业总览”页签，单击“创建作业”。

- 处理算子：根据需要选择算子。
- 资源规格：当前项目中可用的资源规格，资源配置需要平台管理员在集群纳管中创建。
- 优先级：设定任务的优先级，数值取[-50,50]的整数，数字越大，优先级越高。
- 环境变量：配置算子的环境变量。允许添加的环境变量个数不超过10个。
  - Key: 只能由英文、数字、和特殊符号(, -\_)组成，且需要以字母开头。长度不超过64个字符。
  - Value: 只能由英文、数字和特殊符号(\, ., [] -\_)组成。长度不超过64个字符。
- 数据类型：选择“数据包”。
- 选择数据：选择需要操作的数据包中的数据。
- 输出目录：选择可输出的通用存储的目录。

**步骤3** 单击“创建”，在作业总览页面可查看创建好的作业。

----结束

## 1.4 标注服务

## 1.4.1 创建团队

Octopus标注服务提供团队管理，为不同团队分配不同项目。未分配到标注项目的团队不能查看该标注项目信息，保证标注任务的私密性及安全性。

### 前提条件

- 用户已根据开通账号并创建子账号。
- 管理员已添加用户，并分配标注平台完全控制权限。

### 新增人员

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“标注服务 > 团队用户 > 用户管理”。

**步骤2** 单击“新增人员”，填写人员信息。

- 关联用户：下拉框中选择子用户。
- 用户名：简要标识该用户名称，与其他用户区分，包含中英文、数字、“\_”“-”，不得超过64个字符。
- 职能：下拉框中选择用户为标注员/审核员/验收员/管理员。

#### 说明

- 当前工作空间为非default（授权类型为INTERNAL）时，只能新增当前工作空间下的授权对象。
- 一个用户只能承担同一职能。

**步骤3** 单击“确认”，用户创建完毕。

----结束

### 创建团队

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“标注服务 > 团队用户 > 团队管理”。

**步骤2** 单击“创建团队”，填写团队信息。

- 团队名称：简要标识该团队名称，与其他团队区分，包含中英文、数字、“\_”“-”，不得超过64个字符。
- 团队描述：描述该团队补充信息。不能包含“@^#\#\$%&\*<>|'/"，不得超过255个字符。
- 选择成员职能：下拉框中选择成员为标注员/审核员/验收员/管理员。

#### 说明

- 当前工作空间为非default（授权类型为INTERNAL）时，选择成员职能时，只有选择当前工作空间下的授权对象。
- 一个用户可加入多个团队，但在多个团队中只能承担同一职能。

**步骤3** 单击“确认”，团队创建完毕。

----结束

## 1.4.2 创建项目

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“标注服务 > 项目管理”。

**步骤2** 选择“标注项目”页签，单击“创建项目”，参考下表填写项目信息。

**表 1-4** 标注项目参数

参数	说明
项目名称	项目名称不支持自定义，由需求方、项目类型、预计完成日期以及备注组成。其中，需求方、项目类型以及预计完成时间必填。
标注团队	负责完成该项目的标注团队。团队需提前创建完毕。
预计总量	预计项目内所有任务的总量，即图片、3D点云、音频文件或文本总帧数。
数据类型	标注任务的数据类型。当前支持图片、3D点云、音频和文本四种类型。不同数据类型支持的文件格式请参见表1-5。
项目任务流程	除交付节点为必选之外，可自由选择其他任务流程节点。 <b>说明</b> 数据类型为音频或文本时，项目任务流程不支持选择预初审和预终审。

**表 1-5** 数据类型支持的文件格式

数据类型	文件格式
图片	".bmp", ".jpg", ".jpeg", ".png", ".gif", ".tiff"。
点云	".pcd" (ascii和binary格式)。
音频	".wmv", ".flac", ".mp3", ".m4v"。
文本	".txt", ".yaml", ".csv", ".xml"。

**步骤3** 单击“确认”。

在项目列表可查看新创建的项目。

----结束

## 1.4.3 添加批次任务

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“标注服务 > 项目管理”。

**步骤2** 选择“标注项目”页签，单击操作栏中的“添加批次任务”。

**步骤3** 参考如下表格填写任务名称，备注和规范等信息。

表 1-6 创建标注任务

参数	说明
任务名称	为当前项目名称的“项目需求方-项目类型”组成，不可修改。
备注	备注信息可自定义。
规范	可根据需求选择规范，也单击“添加规范”添加新的规范，附上规范便于标注和审核人员在标注和审核过程中依据规范进行标注和审核，提高任务完成质量。
数据集	选择相对应的数据集或标注导入、导出数据集。 <ul style="list-style-type: none"> <li>• 数据集中的标注物如果已经存在，则标注物信息以数据集中为准。</li> <li>• 数据集中的帧数据是按照帧文件夹名称的字符编码（Unicode）大小进行排序，顺序可在标注界面前后帧体现。</li> </ul>
任务类型	任务类型分为“人工标注”或“预标注”。 预标注创建需排队，排队详情请在任务列表界面筛选状态为“队列中”进行查看。。
标注脚本	选择创建好的标注脚本。 任务类型为“预标注”时存在。
标注物	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 人工标注：标注模板和项目内标注物至少选取一种。当选取标注模板后，标注模板内标注物与项目内有重名标注物时会跳出弹窗，提示用户项目内有重名标注物，如需使用该标注物，单击确认后默认选择项目下标注物展示在下方显示框中展示。</li> <li>• 预标注：预标注模板关联模型，最终调用模型关联的镜像仓库，镜像由用户自行维护上传。</li> </ul>
资源规格	当前项目中可用的资源规格，资源规格需要平台管理员在运维配置纳管标注任务用途（人工标注或预标注）的作业集群后创建。
优先级	设定任务的优先级，数值取[-50,50]的整数，数字越大，优先级越高。

**步骤4** 以上信息填写无误后，单击“创建并返回”。如果需批量创建任务，单击“创建不返回”，参照上述步骤继续创建任务。

----结束

## 拆分批次任务

当样本数量庞大时，平台可对批次任务做拆分处理，具体步骤如下：

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“标注服务 > 项目管理”。

**步骤2** 选择“标注项目”页签，单击项目名称，进入项目内任务列表。

**步骤3** 选择“批次任务列表”页签，单击操作栏中的“拆分”。

**步骤4** 输入子任务样本数量并单击“确认”。子任务样本数量不可大于批次任务的样本总数。

**步骤5** 单击批次任务名称前的▼，可查看拆分后的子任务列表。

**步骤6** 查看子任务详情。单击子任务名称，可查看子任务详情。

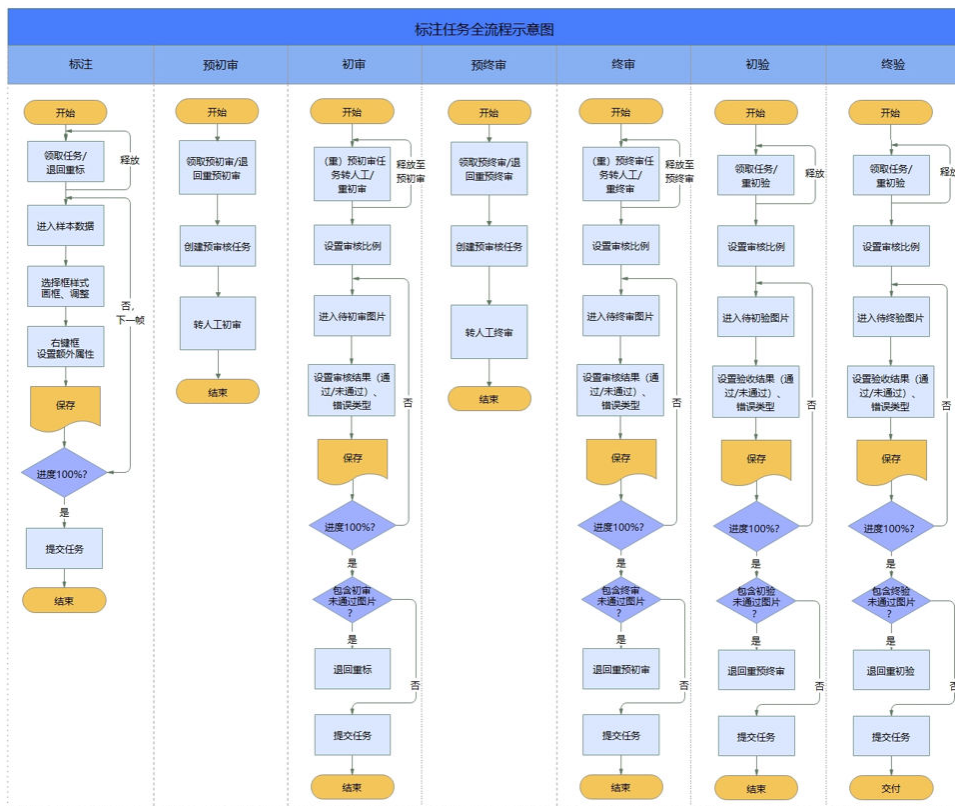
----结束

## 1.4.4 标注流程

### 流程图

标注任务创建成功后，由团队中的标注员认领任务，标注任务进入标注流程。标注任务全流程如下，根据项目流程，可对除标注和交付之外的其他流程进行裁剪。

图 1-2 标注任务全流程示意图



### 标注

**步骤1** 在左侧菜单栏中单击“标注服务 > 项目管理”。

**步骤2** 选择“标注项目”页签，单击项目名称，查看该项目包含的可认领或已认领未提交的标注批次任务列表。

**步骤3** 单击未指定标注员的任务名称后“操作”栏内的“认领”，认领该任务。

**步骤4** 单击该任务名称，单击任意一张图片，进行人工标注。

**步骤5** 标注完毕后，标注任务处于“标注中”或“重标注”，标注员可以提交任务进入下一步流程。

在任务列表中单击任务名称后“操作”一栏内的“提交”，提交任务。

----结束

## 审核

在全流程的情况下，标注任务标注完毕后提交进入审核阶段（预初审-初审-预终审-终审），初审阶段（预初审-初审）提交后进入终审阶段（预终审-终审），团队中的审核员可以根据阶段认领任务进行审核。以下步骤为认领初审任务（预初审-初审）或终审（预终审-终审）任务的操作步骤。

**步骤1** 在左侧菜单栏中单击“标注服务 > 项目管理”。

**步骤2** 选择“标注项目”页签，单击项目名称。

**步骤3** 选择“批次任务列表”，单击批次任务前的▼。

**步骤4** 单击子任务操作栏中的“认领”，认领该任务。

**步骤5** 单击子任务操作栏中的“更多 > 审核”，配置审核配置。

表 1-7 审核配置参数

参数	说明
任务名称	由“批次子任务名称-任务名称”组成，批次子任务名称不可修改，任务名称可自定义。
审核比例	预审核默认比例为100。
审核模型	选择审核模型和版本。
标注脚本	选择标注脚本。
资源规格	当前项目中可用的资源规格。
优先级	设定任务的优先级，数值取[-50,50]的整数，数字越大，优先级越高。
可一同预审核	选择需要一同审核的标注子任务。

**步骤6** 配置成功后，单击子任务名称，进入批次子任务详情，选择“预审核任务详情”。

### 📖 说明

当批次子任务配置并启动了预审核任务时，预审核任务界面才会显示预审核任务详情。

**步骤7** 预审核结束后，单击任务名称后“操作”一栏内的“审核”，设置审核比例。

**步骤8** 单击任务名称，单击任意一张图片，进行人工审核。

**步骤9** 审核图片标注符合规范，整张图片无错误，则该图片审核通过，勾选“审核通过”，并保存。

----结束

## 验收

验收员可以认领未绑定验收员的待验收任务，一个验收任务只能由一个验收员认领。以下步骤为认领初验或终验任务的操作步骤。

- 步骤1** 在左侧菜单栏中单击“标注服务 > 项目管理”。
- 步骤2** 选择“标注项目”页签，单击项目名称。
- 步骤3** 选择“批次任务列表”，单击批次任务前的▼。
- 步骤4** 单击子任务操作栏中的“认领”，认领该任务，认领该任务。
- 步骤5** 单击任务名称，单击任意图片，查看标注和审核结果。
- 步骤6** 验收完毕，且任务通过验收，验收员可提交任务。

----结束

## 1.5 训练服务

### 1.5.1 训练算法

#### 添加自定义算法

添加算法流程为“初始化训练算法 > 选择训练算法文件 > 上传训练算法文件”。具体操作步骤如下：

- 步骤1** 在左侧菜单栏中选择“训练服务 > 算法管理”。
- 步骤2** 单击“新建训练算法”，填写算法的名称和描述信息，其他参数参考如下。

表 1-8 新建训练算法

参数	说明
镜像	选择使用的镜像和版本，选定后不支持修改。
共享级别	算法的共享级别。 <ul style="list-style-type: none"><li>● 个人：当前操作用户。</li><li>● 团队：当前工作空间下被授权的用户。</li></ul>
样本类型	使用的样本类型，选定后不支持修改。 <ul style="list-style-type: none"><li>● 图片</li><li>● 3D点云</li></ul>

参数	说明
Boot文件路径	<p>输入训练算法启动文件的路径，该路径为启动文件在算法中的相对路径。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>如果启动文件“<i>main.py</i>”位于算法的一级目录下，则路径为“<i>main.py</i>”，文本框内只需输入“<i>main</i>”。</li> <li>如果启动文件“<i>main.py</i>”位于算法的二级目录下，则路径为“<i>目录名称/main.py</i>”，文本框内只需输入“<i>目录名称/main</i>”。</li> </ul> <p><b>说明</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>用户无需输入启动文件路径的后缀“.py”，平台会自动添加。</li> <li>当前只支持.py类型的启动文件。</li> <li>文件路径只能包含数字、英文、下划线、中划线、点、斜杠和空格，且不能超过256字符。</li> </ul>
参数列表	可以自定义boot文件的启动参数，需要在算法中定义。单击“新增参数”，填写key和value。
参数命令	<p>参数命令为运行启动脚本的shell命令，由配置的“Boot文件路径”和“参数列表中参数及参数值”自动生成，例如：</p> <pre>main.py --total_epochs=3 --img_size=[1333,800] --batch_size=1 --optimizer_name=SGD</pre>
环境变量	通过注入环境变量至容器中，用户可以快速获取业务相关常量。允许添加的环境变量个数不超过20个。单击“新增参数”，填写key和value。

**步骤3** 单击“下一步”，完成算法的初始化过程。

**步骤4** 选择训练算法文件。

将本地算法文件夹拖入框中，或单击此处选择本地文件夹，算法管理会将该文件下的所有子文件上传。

#### 说明

上传中刷新或关闭浏览器会导致文件上传中断，请谨慎操作！

**步骤5** 单击“上传”，等待算法创建成功。

----结束

## 1.5.2 模型评测

### 1.5.2.1 创建评测脚本

添加评测脚本流程为“初始化评测脚本 > 选择评测脚本文件 > 上传评测脚本文件”。具体操作步骤如下：

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“训练服务 > 模型评测”。

**步骤2** 选择“评测脚本”页签，单击“新建评测脚本”，填写脚本名称和描述信息。

**步骤3** 单击“初始化”，完成脚本的初始化过程。

#### 步骤4 上传文件

将本地脚本文件夹拖入框中，或单击此处选择本地文件夹。文件夹选择完毕后，单击“上传”。

#### 说明

上传中刷新或关闭浏览器会导致文件上传异常，请谨慎操作！

#### 步骤5 查看脚本详情

单击脚本名称，进入该脚本的详情页面。展示脚本ID、名称、描述、状态等信息。

----结束

### 1.5.2.2 创建评测任务

评测任务与评测参数和数据集有关。具体步骤如下：

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“训练服务 > 模型评测”。

**步骤2** 选择“评测任务”页签，单击“新建评测任务”，填写如下信息。

表 1-9 新建评测任务

参数	描述
名称	任务组名称，包含中英文、数字、“_”“-”，不得超过32个字符。
描述	简要描述任务，不包含“@^\#\$%&*<> "/”，不得超过256个字符。
类别	分“内置”或“用户”，然后选择对应类别： <ul style="list-style-type: none"> <li>内置：支持“分类”、“2D目标检测”、“3D目标检测”、“2D目标追踪”、“3D目标追踪”“2D语义分割”、“3D语义分割”、“车道线检测”八个类别。</li> <li>用户：不允许选择内置评测项，仅可使用自定义评测。</li> </ul>
资源规格	选择当前项目中可用的资源用途为“模型评测”的资源规格。
优先级	设定任务的优先级，数值取[-50,50]的整数，数字越大，优先级越高。
关联已有算法	可选择关联已有的算法。
模型	选择模型仓库和对应的模型版本，如果需要将模型对应的原始算法也挂载到用户评测容器中，可选择“关联已有算法”，系统默认选择模型创建时的关联算法，用户也可手动更改选择其他算法文件。选择该项后，会自动添加算法路径环境变量\${ALGORITHM}至容器中，并在“评测启动指令”文本框内输入环境变量提示信息。
数据集	选择普通数据集或缓存数据集。
评测配置	设置评测配置，详情请参考 <b>步骤3</b> 。

**步骤3** 选择自定义评测和内置指标评测（至少选择一项）。

- **自定义评测：**

- 创建自定义BadCase判别：当类别选择“2D、3D目标检测”时，可选择创建BadCase判别；自定义和内置的BadCase判别只能选择其中一种。
- 评测脚本：可选，如果用户有其他自定义评测脚本，可勾选该项将选择的脚本路径挂载至容器内部，用户可使用\${SCRIPT}进行引用。
- 评测启动指令：用户指定自定义评测的启动命令，根据用户选择注入以下环境变量：

表 1-10 环境变量

类型	启动命令	默认值
模型	\${MODEL}	/tmp/data/model
算法	\${ALGORITHM}	/tmp/data/algorithm
数据集	\${DATASET}	/tmp/data/dataset/dataset-0
自定义评测脚本	\${SCRIPT}	/tmp/data/script
评测结果路径	\${EVAL_RESULT}	/tmp/result/eval
坏例判别路径	\${BADCASE_RESULT}	/tmp/badcase \${BADCASE_RESULT}/annotations 用户提供坏例的标准Octopus标注数据。 \${BADCASE_RESULT}/records 用户保存坏例记录文件位置。

示例命令：

```
python ${SCRIPT}/eval.py --image ${DATASET} --output ${EVAL_RESULT} --model ${MODEL}/best.pt
```

● 内置指标评测：

- 创建内置BadCase判别：当类别选择“2D、3D目标检测”时，可选择创建BadCase判别；自定义和内置的BadCase判别只能选择其中一种。
- 推理启动命令：用户使用内置指标评测时需将数据推理结果存储在特定目录下，相关环境变量包括如下：

表 1-11 环境变量

类型	启动命令	默认值
模型	\${MODEL}	/tmp/data/model
算法	\${ALGORITHM}	/tmp/data/algorithm

类型	启动命令	默认值
数据集	`\${DATASET}`	/tmp/data/dataset/dataset-0
推理结果路径	`\${INFER_RESULT}`	/tmp/result/infer
坏例判别路径	`\${BADCASE_RESULT}`	/tmp/badcase `\${BADCASE_RESULT}/annotations 用户提供坏例的标准Octopus标注数据。 `\${BADCASE_RESULT}/records 用户保存坏例记录文件位置。

示例命令：

```
python ${MODEL}/detect.py --image ${DATASET} --output ${INFER_RESULT} --model ${MODEL}/best.pt
```

- 评测参数项：根据用户选择的模型类别，动态生成评测所需的参数项，用户可参考前端提示填写。
- 评测指标项：根据用户选择的模型类别，动态生成的平台支持的内置指标项，用户单击选中对应指标项则可加入到待评测指标中。

**步骤4** 单击“创建”，在评测任务页面显示新创建的任务信息。

----结束

### 1.5.3 编译镜像

编译镜像可以将训练模型转换为特定芯片支持的可识别的文件，编译镜像模块支持对编译镜像的增加、查询、删除以及编辑。

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“训练服务 > 编译管理”。

**步骤2** 选择“编译镜像”页签，单击“新建编译镜像”，填写如下信息。

表 1-12 新建编译镜像

参数	描述
名称	设置编译镜像名称，可包含中英文、数字、“_”“-”，不得超过64个字符。
描述	简要描述，不包含“@^#%&*<> "/”，不得超过256个字符。
芯片名称	设置芯片名称，可包含中英文、数字、“_”“-”，不得超过64个字符。
镜像	选择镜像仓库和版本。
Boot文件路径	Boot文件路径为在编译镜像中python脚本的绝对路径，不含.py后缀，比如/home/service/base_compiler_core/customer_service。

参数	描述
参数列表	<p>可以自定义boot文件的启动参数，需要在评测脚本中定义。允许添加的参数个数不超过20个。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>key: 只能由英文、数字、和特殊符号 (, _ ) 组成，且需要以字母开头。长度不超过64个字符。</li> <li>value: 只能由英文、数字和特殊符号 ( \, . [] _ ) 组成。长度不超过512个字符。</li> </ul>
参数命令	<p>参数命令为运行启动脚本的shell命令，由配置的Boot文件路径和参数列表中参数及参数值组成，填写后会自动生成命令。</p> <p><b>说明</b></p> <ul style="list-style-type: none"> <li>待编译模型挂载路径为\${MODEL}=/tmp/data/model。</li> <li>编译模型结果路径写入\${RESULT}=/tmp/result。</li> <li>用户可使用环境变量获取或直接写入绝对路径。</li> </ul>
环境变量	<p>通过注入环境变量至容器中，用户可以快速获取业务相关常量。允许添加的环境变量个数不超过20个。</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>key: 只能由英文、数字、和特殊符号 (, _ ) 组成，且需要以字母开头。长度不超过64个字符。</li> <li>value: 只能由英文、数字和特殊符号 ( \, . [] _ ) 组成。长度不超过512个字符。</li> </ul>

**步骤3** 以上信息填写无误，单击“创建”。

----结束

## 1.5.4 编译任务

训练产生的模型版本，不可直接被车载芯片识别，需要经过编译工具，将训练产生的模型编译成车载芯片识别的模型。

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“训练服务 > 编译管理”。

**步骤2** 选择“编译任务”页签，单击“新建编译任务”，填写如下信息。

**表 1-13** 新建编译任务

参数	描述
名称	设置编译任务名称，只能包含数字、英文、中文、下划线、中划线，不得超过32个字符。
描述	简要描述任务信息。不得包含“@^\#\$%&*<> '/'”，不得超过256个字符。
资源规格	选择当前项目中可用的资源用途为“模型编译”的资源规格。
优先级	设定任务的优先级，数值取[-50,50]的整数，数字越大，优先级越高。
编译镜像	选择编译镜像，需提前创建编译镜像。

参数	描述
参数列表	由编译镜像携带，参数名不支持修改，参数值支持修改。
环境变量	由编译镜像携带，参数名不支持修改，参数值支持修改。
模型	选择待编译模型和版本，模型可以为训练任务产生的模型版本或者通过本地模型文件上传产生的模型版本。

**步骤3** 以上信息填写无误，单击“创建”。

----结束

## 1.6 仿真服务

### 1.6.1 仿真镜像

#### 新建镜像仓库

**步骤1** 用平台管理员账号登录Octopus平台。

**步骤2** 在左侧菜单栏中，单击“镜像仓库”。

**步骤3** 单击“新建”，填写基本信息。

- 名称：输入镜像仓库的名称，只能包含数字、英文、中文、下划线、中划线。
- 描述：简单描述镜像仓库，最大长度为255。
- 用途：根据需求在下拉框选择用途。
- 使用范围：仅支持团队，即租户内所有配置了该镜像相关权限的用户都可见可编辑。

**步骤4** 单击“确认”，在镜像仓库列表即可查看新建的镜像仓库。

**步骤5** （可选）管理已创建的镜像仓库。

在“镜像仓库”列表，还可以完成以下操作。

- 查看镜像仓库详情：单击操作栏内的“详情”，可查看镜像仓库详情。
- 查询镜像仓库：在搜索框中输入搜索条件，按回车键即可查询。
- 删除镜像仓库：单击操作栏内的“删除”，可删除镜像仓库。
- 编辑镜像仓库：单击操作栏内的“编辑”，可编辑镜像仓库名称和描述。

----结束

#### 新建镜像版本

**步骤1** 在左侧菜单栏中，单击“镜像仓库”。

**步骤2** 在镜像仓库列表，单击操作栏中的“详情”，进入到镜像仓库的详情页。

**步骤3** 单击左上角“新建”，填写镜像版本描述信息。

**步骤4** 单击“确认”，在镜像版本列表，可查看镜像版本信息。

----结束

## 1.6.2 仿真场景

仿真场景支持用户上传符合仿真器场景规范的自定义场景。添加场景的步骤可参考如下：

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“仿真服务 > 场景管理”。

**步骤2** 选择“场景”页签，单击“创建场景”，填写基本信息。

- 场景名称：只能包含数字、英文、中文、下划线、中划线、点，且不支持以点结尾，不得超过256个字符。
- 仿真器：支持仿真器B。
- 优先级：当前支持S、A、B、C、D。级别顺序为：S > A > B > C > D，默认级别是D。
- 场景描述：简要描述场景，不包含“@#\$\$%^&\* < > \”，不超过255个字符。

**步骤3** 上传文件。

仿真器B为动态场景描绘文件。上传场景文件需包含以下类型。

- 场景文件版本：选择对应的场景文件版本。
- 动态场景文件：动态场景描绘文件（文件格式为“.xosc”）。
- 地图文件：开放格式和实际上的公路网络在驾驶模拟应用程序中的描述标准（文件格式为“.xodr”）。
- 3d模型文件：文件格式为“.osgb”。

**步骤4** 添加场景标签，标签数量不超过50个。

- 直接选择：单击“添加标签”，从场景标签中直接选择标签，也可新建标签。
  - 多项搜索：可根据需要决定是否启用多项搜索，输入多个关键字，中间用“;”隔开，可搜索多个关键字。
  - 推荐标签：平台可解析场景文件中的内容推荐标签，目前场景格式支持OpenSCENARIO系列（推荐标签开关显示的前提是文件上传）。

自动推荐标签的依据为：OpenSCENARIO元素到OpenLABEL标签体系元素的映射，主要为OpenSCENARIO的Environment和Entity字段到OpenLABEL的Weather和RoadUser标签树的映射。

推荐标签有以下约束：

- 不支持使用参数引用ParameterDeclaration的OpenSCENARIO场景文件。
  - 不支持根据场景文件中引用的外置文件Catalogs的内容进行标签推荐。
  - 推荐标签的范围为OpenLABEL体系的VehicleBus, VehicleCar, VehicleCycle, VehicleMotorcycle, VehicleTrailer, VehicleTruck, VehicleVan, HumanWheelchairUser, RoadUserAnimal, HumanPedestrian, WeatherWind, WeatherRain, WeatherSnow, MotionStop, Traffic。
- Json文件导入：单击“选择json文件”，可选择本地的json文件，直接导入标签。

**步骤5** 勾选“我已阅读并同意《八爪鱼自动驾驶云服务使用声明》”。

**步骤6** 单击“创建”。

----结束

## 1.6.3 仿真任务

### 任务配置

创建仿真任务配置时需要完成基本配置、算法配置，评测项配置和选择场景几部分的内容。创建任务配置的步骤可参考如下：

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“仿真服务 > 并行仿真”。

**步骤2** 选择“任务配置”页签，单击“新建任务配置”，参考下表配置仿真任务基本信息。

表 1-14 仿真任务配置基础信息说明

参数	说明
任务配置名称	包含中英文、数字、“_”“-”，不得超过64个字符。
任务配置描述	简要描述任务内容，不得超过255个字符。
最大运行时长（秒）	仿真任务中一个仿真场景的运行时间或一个场景组中每个场景的运行时间，单位为秒。运行时长选择范围[60, 600]。
重复次数	同一个场景在一个任务中多次运行指定次数。重复次数选择范围[1, 1000000]。
录制策略	回放场景直观查看主车在仿真场景中的运行情况。目前支持的录制策略：不录制、录制所有场景。 录制所有场景，录制的是一个回放文件，保存时间为永久。删除任务时，同步删除回放文件。
优先级	当前支持S、A、B、C。级别顺序为：S > A > B > C。

**步骤3** 仿真器配置。

表 1-15 仿真器配置信息说明

参数	说明
仿真器	选择在线仿真器，当前支持仿真器B、仿真器C（支持的仿真器列表取自基础包选择的仿真器类型和扩展包选择的仿真器类型的并集）。
仿真器来源	可选择“内置仿真器”和“仿真器镜像”。
仿真器配置文件	单击“编辑”，展开仿真器配置文件编辑窗，支持自定义仿真器配置文件。
仿真器镜像	仿真器来源为仿真器镜像时，需要选择仿真器镜像配置。

参数	说明
仿真器版本	仿真器来源为仿真器镜像时，选择仿真器镜像后，需要配置仿真器版本。

#### 步骤4 算法配置。

仿真任务支持用户使用内置算法，用户也可选择自研控制算法。

- 算法配置：如果使用自定义算法，请选择在算法管理中创建成功的仿真算法。如果不选择，则默认使用仿真器内置驾驶员模型。
- 使用Datahub：勾选该项后，仿真任务在3D回放时可展示预测、规控、定位等算法内部信息，用户还能根据算法内部数据的pb文件实现算法的白盒化评测。

#### 说明

Datahub模式，目前暂不支持配合仿真器的帧同步模式。

#### 步骤5 评测项配置。

用户可选择“内置评测配置”和“自定义评测镜像”，设置评测标准。

- 内置评测配置：请选择评测管理服务中创建成功的内置评测配置。
- 自定义评测镜像：请选择在评测管理服务中创建成功的自定义评测镜像。
- 测试结果通过标准。可自定义测试结果通过标准的分数。区间为0-100分。

#### 步骤6 选择场景。

支持场景库、测试套件和逻辑场景。选择相应的场景库或测试套件，如果数量过多，可在搜索框内输入搜索内容，进行筛选。

#### 步骤7 单击“创建”。

----结束

## 仿真任务

仿真任务列表提供对仿真任务的管理功能，支持停止任务、删除任务、修改任务等操作。

**步骤1** 在左侧菜单栏中，选择“仿真服务 > 并行仿真”。

**步骤2** 在“任务配置”页签，单击仿真任务配置名称，进入仿真任务配置详情页。

**步骤3** 在“仿真任务列表”，单击“运行”，根据界面提示填写相关信息。

**步骤4** 单击“确认”，仿真任务创建完成。

**步骤5** 创建完毕的任务，在任务配置详情页的“仿真任务列表”可查看详情。也可在“仿真任务”页签查看详情。

----结束

### 1.6.4 仿真评测结果

评测任务结束后，可查看评测任务结果。

1. 单击仿真任务名称，进入该任务的详情页。
2. 查看任务详情。  
任务详情包含任务名称、任务使用的仿真算法、任务类型等信息。
3. 查看仿真场景的运行结果。  
仿真任务包含的仿真场景运行成功后，用户可以关注该仿真场景的得分，以及是否通过评测指标的检测。仿真任务得分大于等于60分为及格。
4. 回放场景。  
场景已运行成功且创建任务时选择录制所有场景，则支持回放场景。仿真场景在操作栏单击“回放”，选择进行3D回放或一台空闲状态的机器进行在线仿真回放。
5. 历史结果对比：平台支持多个历史结果进行对比，进入仿真配置详情页，单击操作栏中的“更多 > 历史结果对比”，选择任务查看对比结果。
6. 算法日志下载。  
用户可将仿真任务的日志下载至本地查看。

#### 说明

- 自定义算法支持下载日志，内置算法不支持日志下载。
7. 评测日志下载：仅支持自定义评测镜像下载评测日志。任务运行成功，且录制模式下关联了自定义评测镜像的情况下，可下载评测日志至本地。
  8. 仿真pb下载：任务运行成功，且录制策略选择录制所有场景，用户可以下载仿真pb文件。仿真pb文件以osi标准存储了仿真器在整个仿真过程中的数据，用户可以利用该仿真pb进行数据分析。
  9. 评测pb下载：任务运行成功后，用户可以下载评测pb文件。评测pb文件用于存储评测输出的结果，支持用户自定义评测指标输出为Octopus的评测pb格式，从而在前端进行展示。
  10. 算法pb下载：任务运行成功后，用户可以下载算法pb文件。算法pb文件包含感知、规控、定位等算法信息。
  11. 信号查看器：在已完成的任务中，在任务详情页，单击操作栏中的“信号查看器”，页面跳转至信号查看器页面，以图表的形式展现该场景自动驾驶过程中的关键数据的变化。
  12. 下载任务报告  
任务完成后，用户可下载PDF格式的任务报告至本地，便于查看。单击任务名称后“操作”栏的“更多 > 下载PDF”即可。

# 2 仿真服务快速入门

## 2.1 流程指引

本文旨在帮助您了解Octopus仿真服务入门使用的基本流程，帮助您更快上手Octopus仿真服务。

### 操作流程

Octopus仿真服务的流程如图2-1所示。

图 2-1 Octopus 仿真服务全流程

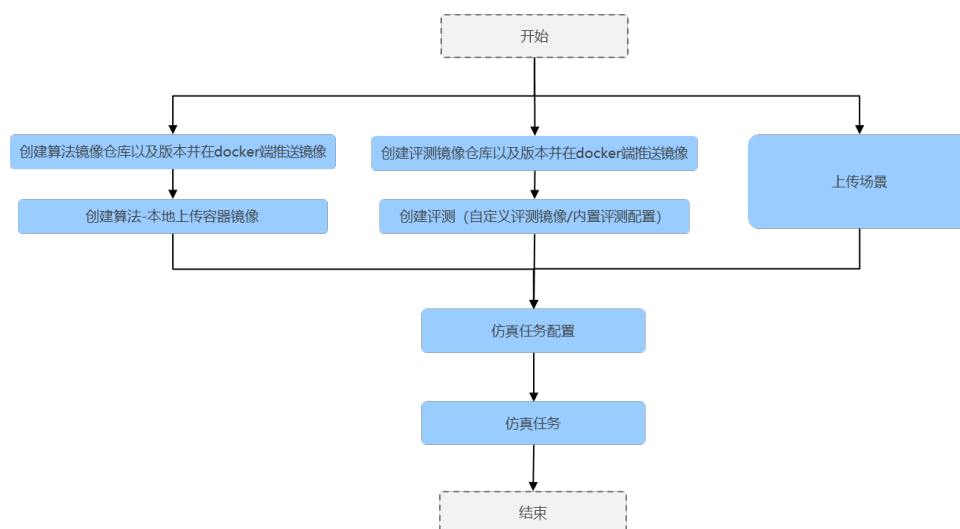


表 2-1 使用流程说明

流程	子任务	说明	详细指导
镜像仓库	镜像仓库	平台为用户提供了自定义镜像功能，为了方便用户对镜像进行统一管理，平台设置了镜像仓库管理。	<a href="#">创建镜像仓库</a>
仿真服务	算法管理	在创建任务前，需要创建算法，用户可从本地上传容器镜像。	<a href="#">创建仿真算法</a>
	评测管理	支持内置评测配置和自定义评测镜像，对仿真任务中的算法展开评测。	<a href="#">创建评测</a>
	场景管理	创建仿真场景，仿真场景库、测试套件、测试用例和逻辑泛化场景用于仿真开发。	<a href="#">创建仿真场景</a>
	任务管理	选择仿真算法和仿真场景创建仿真任务，从行车安全、驾驶行为、乘员舒适性等角度衡量仿真算法控制效果，支持可视化仿真结果，生成任务报告。	<a href="#">创建仿真任务</a>

## 2.2 步骤一：创建镜像仓库

### 新建镜像仓库

**步骤1** 用平台管理员账号登录Octopus平台。

**步骤2** 在左侧菜单栏中，单击“镜像仓库”。

**步骤3** 单击“新建”，填写基本信息。

- 名称：输入镜像仓库的名称，只能包含数字、英文、中文、下划线、中划线。
- 描述：简单描述镜像仓库，最大长度为255。
- 用途：根据需求在下拉框选择用途。
- 使用范围：仅支持团队，即租户内所有配置了该镜像相关权限的用户都可见可编辑。

**步骤4** 单击“确认”，在镜像仓库列表即可查看新建的镜像仓库。

**步骤5** （可选）管理已创建的镜像仓库。

在“镜像仓库”列表，还可以完成以下操作。

- 查看镜像仓库详情：单击操作栏内的“详情”，可查看镜像仓库详情。
- 查询镜像仓库：在搜索框中输入搜索条件，按回车键即可查询。
- 删除镜像仓库：单击操作栏内的“删除”，可删除镜像仓库。
- 编辑镜像仓库：单击操作栏内的“编辑”，可编辑镜像仓库名称和描述。

----结束

## 新建镜像版本

**步骤1** 在左侧菜单栏中，单击“镜像仓库”。

**步骤2** 在镜像仓库列表，单击操作栏中的“详情”，进入到镜像仓库的详情页。

**步骤3** 单击左上角“新建”，填写镜像版本描述信息。

**步骤4** 单击“确认”，在镜像版本列表，可查看镜像版本信息。

----结束

## 2.3 步骤二：创建仿真算法

**步骤1** 在左侧菜单栏中单击“仿真服务 > 算法管理”。

**步骤2** 单击“新建算法”，填写算法基本信息。

- 算法类型：固定为“容器镜像”。
- 算法名称：只能包含数字、英文、中文、下划线、中划线，不得超过64个字符。
- 算法描述：不得包含“@#\$\$%^&\*<>`”特殊字符，不得超过255个字符。
- 镜像选择：下拉选择仿真算法镜像。

### 说明

如果镜像仓库中的算法镜像已被其他仿真算法引用，需要在镜像仓库中重新创建算法镜像。

**步骤3** 配置运行环境。

- 运行命令：输入运行算法的命令，具体命令根据仿真算法镜像启动脚本确定。示例命令如：bash start.sh, python main.py等。

### 说明

运行命令需满足以下条件：

- 不能为空。
- 必须是满足ASCII码的字符串。
- 不能包含特殊字符\@#\$\$%^&\*<>`。
- 不能超过255个字符。
- 关键字：根据需要填写算法启动关键字。
- CPU：输入CPU核数。
- 内存：输入内存大小。

●  说明

如果需要使用关键字功能，请确保算法程序可以在前台（stdout）打印该日志。建议使用日志库实现输出，如果使用printf等调试打印，可能结果会无效。

**步骤4** 以上信息填写完成后，单击“创建”新建算法。

**步骤5** 查看算法详情。

算法新建后，在“算法列表”可以查看新建的算法，单击指定“算法名称”，可以查看算法的基本信息和算法详情。

----结束

## 2.4 步骤三：创建评测

Octopus支持自定义内置评测配置和自定义评测镜像，并根据评测指标或评测镜像对仿真算法开展评测。

本节以创建内置评测配置为例。

### 创建内置评测配置

**步骤1** 在左侧菜单栏中单击“仿真服务 > 评测管理”。

**步骤2** 单击“新建评测”，填写基本信息。

- 评测名称：只能包含数字、英文、中文、下划线、中划线，不得超过64个字符。
- 评测描述：不得包含“@#\$\$%^&\* < > \”特殊字符，不得超过255个字符。
- 评测类型：选择“内置评测配置”。
- 评测模式：选择“实时评测”和“延时评测”。

**步骤3** 以上信息填写无误后，单击“确认”。仿真评测创建成功。

----结束

### 编辑评测指标

评测类型为内置评测配置时，可为评测添加或删除评测指标，便于管理。

**步骤1** 单击评测名称，在评测项目详情页，自定义评测配置部分，单击“编辑”。

**步骤2** 单击“添加评测指标”，选择需要添加的指标，单击“确认”。

**步骤3** 设置指标的阈值和重要度。

- 阈值设置：单击“阈值设置”列中的编辑按钮，可设置对应阈值。部分指标支持设置阈值，请以界面展示为准。
- 重要度：在“重要度”列选择主要或次要。

**步骤4** 设置评分方案。

可选主要次要log函数、主要次要均匀权重、全部均匀权重。

**步骤5** 删除评测指标。

单击评测指标“操作”列内的“删除”，删除该评测指标。

### 📖 说明

被任务使用的评测项目和镜像不能删除。

**步骤6** 以上信息选择无误后，单击“保存”，评测指标编辑完成。

----结束

## 2.5 步骤四：创建仿真场景

用户可以上传场景文件创建自定义场景，开展仿真评测任务。本节以创建自定义仿真场景为例。

仿真场景支持用户上传符合仿真器场景规范的自定义场景。添加场景的步骤可参考如下：

**步骤1** 在左侧菜单栏中选择“仿真服务 > 场景管理”。

**步骤2** 选择“场景”页签，单击“创建场景”，填写基本信息。

- 场景名称：只能包含数字、英文、中文、下划线、中划线、点，且不支持以点结尾，不得超过256个字符。
- 仿真器：支持仿真器B。
- 优先级：当前支持S、A、B、C、D。级别顺序为：S > A > B > C > D，默认级别是D。
- 场景描述：简要描述场景，不包含“@#%\$^&\* < > \”，不超过255个字符。

**步骤3** 上传文件。

仿真器B为动态场景描绘文件。上传场景文件需包含以下类型。

- 场景文件版本：选择对应的场景文件版本。
- 动态场景文件：动态场景描绘文件（文件格式为“.xosc”）。
- 地图文件：开放格式和实际上的公路网络在驾驶模拟应用程序中的描述标准（文件格式为“.xodr”）。
- 3d模型文件：文件格式为“.osgb”。

**步骤4** 添加场景标签，标签数量不超过50个。

- 直接选择：单击“添加标签”，从场景标签中直接选择标签，也可新建标签。
  - 多项搜索：可根据需要决定是否启用多项搜索，输入多个关键字，中间用“;”隔开，可搜索多个关键字。
  - 推荐标签：平台可解析场景文件中的内容推荐标签，目前场景格式支持OpenSCENARIO系列（推荐标签开关显示的前提是文件上传）。

自动推荐标签的依据为：OpenSCENARIO元素到OpenLABEL标签体系元素的映射，主要为OpenSCENARIO的Environment和Entity字段到OpenLABEL的Weather和RoadUser标签树的映射。

推荐标签有以下约束：

- 不支持使用参数引用ParameterDeclaration的OpenSCENARIO场景文件。
- 不支持根据场景文件中引用的外置文件Catalogs的内容进行标签推荐。

- 推荐标签的范围为OpenLABEL体系的VehicleBus, VehicleCar, VehicleCycle, VehicleMotorcycle, VehicleTrailer, VehicleTruck, VehicleVan, HumanWheelchairUser, RoadUserAnimal, HumanPedestrian, WeatherWind, WeatherRain, WeatherSnow, MotionStop, Traffic。
  - Json文件导入：单击“选择json文件”，可选择本地的json文件，直接导入标签。
- 步骤5** 勾选“我已阅读并同意《八爪鱼自动驾驶云服务使用声明》”。
- 步骤6** 单击“创建”。
- 结束

## 2.6 步骤五：创建仿真任务

### 任务配置

仿真任务配置主要由仿真算法、评测项配置和场景三部分组成。仿真算法提供自动驾驶控制算法；评测配置提供评测依据；场景作为自动驾驶模拟场景，测试仿真算法的控制效果。

创建仿真任务配置时需要完成基本配置、算法配置，评测项配置和选择场景几部分的内容。创建任务配置的步骤可参考如下：

- 步骤1** 在左侧菜单栏中选择“仿真服务 > 并行仿真”。
- 步骤2** 选择“任务配置”页签，单击“新建任务配置”，参考下表配置仿真任务基本信息。

表 2-2 仿真任务配置基础信息说明

参数	说明
任务配置名称	包含中英文、数字、“_”“-”，不得超过64个字符。
任务配置描述	简要描述任务内容，不得超过255个字符。
最大运行时长（秒）	仿真任务中一个仿真场景的运行时间或一个场景组中每个场景的运行时间，单位为秒。运行时长选择范围[60, 600]。
重复次数	同一个场景在一个任务中多次运行指定次数。重复次数选择范围[1, 1000000]。
录制策略	回放场景直观查看主车在仿真场景中的运行情况。目前支持的录制策略：不录制、录制所有场景。 录制所有场景，录制的是一个回放文件，保存时间为永久。删除任务时，同步删除回放文件。
优先级	当前支持S、A、B、C。级别顺序为：S > A > B > C。

- 步骤3** 仿真器配置。

表 2-3 仿真器配置信息说明

参数	说明
仿真器	选择在线仿真器，当前支持仿真器B、仿真器C（支持的仿真器列表取自基础包选择的仿真器类型和扩展包选择的仿真器类型的并集）。
仿真器来源	可选择“内置仿真器”和“仿真器镜像”。
仿真器配置文件	单击“编辑”，展开仿真器配置文件编辑窗，支持自定义仿真器配置文件。
仿真器镜像	仿真器来源为仿真器镜像时，需要选择仿真器镜像配置。
仿真器版本	仿真器来源为仿真器镜像时，选择仿真器镜像后，需要配置仿真器版本。

#### 步骤4 算法配置。

仿真任务支持用户使用内置算法，用户也可选择自研控制算法。

- 算法配置：如果使用自定义算法，请选择在算法管理中创建成功的仿真算法。如果不选择，则默认使用仿真器内置驾驶员模型。
- 使用Datahub：勾选该项后，仿真任务在3D回放时可展示预测、规控、定位等算法内部信息，用户还能根据算法内部数据的pb文件实现算法的白盒化评测。

#### 说明

Datahub模式，目前暂不支持配合仿真器的帧同步模式。

#### 步骤5 评测项配置。

用户可选择“内置评测配置”和“自定义评测镜像”，设置评测标准。

- 内置评测配置：请选择评测管理服务中创建成功的内置评测配置。
- 自定义评测镜像：请选择在评测管理服务中创建成功的自定义评测镜像。
- 测试结果通过标准。可自定义测试结果通过标准的分数。区间为0-100分。

#### 步骤6 选择场景。

支持场景库、测试套件和逻辑场景。选择相应的场景库或测试套件，如果数量过多，可在搜索框内输入搜索内容，进行筛选。

#### 步骤7 单击“创建”。

----结束

## 仿真任务

**步骤1** 在左侧菜单栏中，选择“仿真服务 > 并行仿真”。

**步骤2** 在“任务配置”页签，单击仿真任务配置名称，进入仿真任务配置详情页。

**步骤3** 在“仿真任务列表”，单击“运行”，根据界面提示填写相关信息。

**步骤4** 单击“确认”，仿真任务创建完成。

**步骤5** 创建完毕的任务，在任务配置详情页的“仿真任务列表”可查看详情。也可在“仿真任务”页签查看详情。

----结束

## 2.7 步骤六：查看仿真评测结果

评测任务结束后，可查看评测任务结果。

1. 单击仿真任务名称，进入该任务的详情页。
2. 查看任务详情。  
任务详情包含任务名称、任务使用的仿真算法、任务类型等信息。
3. 查看仿真场景的运行结果。  
仿真任务包含的仿真场景运行成功后，用户可以关注该仿真场景的得分，以及是否通过评测指标的检测。仿真任务得分大于等于60分为及格。
4. 回放场景。  
场景已运行成功且创建任务时选择录制所有场景，则支持回放场景。仿真场景在操作栏单击“回放”，选择进行3D回放或一台空闲状态的机器进行在线仿真回放。
5. 历史结果对比：平台支持多个历史结果进行对比，进入仿真配置详情页，单击操作栏中的“更多 > 历史结果对比”，选择任务查看对比结果。
6. 算法日志下载。  
用户可将仿真任务的日志下载至本地查看。

### 说明

- 自定义算法支持下载日志，内置算法不支持日志下载。
7. 评测日志下载：仅支持自定义评测镜像下载评测日志。任务运行成功，且录制模式下关联了自定义评测镜像的情况下，可下载评测日志至本地。
  8. 仿真pb下载：任务运行成功，且录制策略选择录制所有场景，用户可以下载仿真pb文件。仿真pb文件以osi标准存储了仿真器在整个仿真过程中的数据，用户可以利用该仿真pb进行数据分析。
  9. 评测pb下载：任务运行成功后，用户可以下载评测pb文件。评测pb文件用于存储评测输出的结果，支持用户自定义评测指标输出为Octopus的评测pb格式，从而在前端进行展示。
  10. 算法pb下载：任务运行成功后，用户可以下载算法pb文件。算法pb文件包含感知、规控、定位等算法信息。
  11. 信号查看器：在已完成的任务中，在任务详情页，单击操作栏中的“信号查看器”，页面跳转至信号查看器页面，以图表的形式展现该场景自动驾驶过程中的关键数据的变化。
  12. 下载任务报告  
任务完成后，用户可下载PDF格式的任务报告至本地，便于查看。单击任务名称后“操作”栏的“更多 > 下载PDF”即可。