

手爪编号	控制模式	手爪角度	运动方向	运动速度	路径规划算法	精度	抓取力度	抓取时长	抓取物品材质	抓取物品形状	成功率	操作效率评分
SJ-001	自动	26	右转	0.5	遗传算法	0.01	20	35	塑料	无规则	95	90
SJ-002	手动	90	后退	0.5	随机选择	0.01	25	30	玻璃	方形	95	90
SJ-003	自动	27	左转	0.5	贪心算法	0.01	30	15	金属	方形	96	90
SJ-004	手动	68	前进	0.6	A*	0.02	35	56	纸张	长方形	95	91
SJ-005	自动	69	后退	0.6	Dijkstra	0.01	40	36	橡胶	无规则	96	92
SJ-006	手动	28	右转	0.7	遗传算法	0.02	45	31	橡胶	椭圆形	96	91
SJ-007	自动	91	上升	0.5	随机选择	0.02	50	20	橡胶	方形	97	90
SJ-008	自动	29	左转	0.6	Dijkstra	0.03	35	37	橡胶	长方形	95	91
SJ-009	手动	70	后退	0.8	遗传算法	0.04	35	57	塑料	无规则	96	90
SJ-010	自动	30	前进	0.5	随机选择	0.05	30	32	玻璃	长方形	97	92
SJ-011	自动	92	上升	0.9	遗传算法	0.03	40	58	金属	圆形	97	91
SJ-012	手动	71	左转	0.6	贪心算法	0.01	25	16	纸张	长方形	98	92
SJ-013	自动	31	前进	0.7	随机选择	0.03	20	38	橡胶	椭圆形	99	93
SJ-014	手动	72	上升	0.7	遗传算法	0.02	25	21	塑料	无规则	98	93
SJ-015	自动	32	后退	0.6	A*	0.03	30	59	玻璃	圆形	98	94
SJ-016	自动	93	前进	0.8	随机选择	0.04	35	33	金属	长方形	99	95
SJ-017	手动	94	右转	1.1	贪心算法	0.04	40	39	纸张	方形	97	96
SJ-018	自动	73	左转	0.8	遗传算法	0.05	45	17	橡胶	无规则	95	94
SJ-019	手动	33	上升	0.7	Dijkstra	0.04	50	60	塑料	无规则	95	97
SJ-020	手动	74	前进	0.9	随机选择	0.05	35	34	玻璃	无规则	99	98
SJ-021	自动	75	后退	1.2	A*	0.05	45	61	金属	椭圆形	96	95
SJ-022	手动	34	右转	0.9	遗传算法	0.02	25	22	纸张	长方形	97	99
SJ-023	自动	76	左转	1.3	Dijkstra	0.01	20	40	橡胶	方形	98	92
SJ-024	手动	95	上升	0.7	贪心算法	0.02	25	18	橡胶	椭圆形	99	93
SJ-025	自动	35	前进	1.0	随机选择	0.03	30	62	塑料	无规则	96	96
SJ-026	自动	36	右转	1.4	遗传算法	0.01	35	41	玻璃	方形	97	94
SJ-027	自动	77	左转	0.8	A*	0.02	40	35	金属	方形	98	95
SJ-028	手动	78	上升	1.5	随机选择	0.01	45	23	纸张	长方形	99	96
SJ-029	手动	96	前进	1.0	Dijkstra	0.02	50	63	橡胶	长方形	95	97
SJ-030	自动	97	右转	1.1	贪心算法	0.03	20	42	橡胶	椭圆形	95	90
SJ-031	手动	37	左转	1.6	遗传算法	0.04	35	19	橡胶	长方形	96	91
SJ-032	自动	79	后退	0.8	随机选择	0.05	40	43	橡胶	方形	97	92
SJ-033	手动	38	上升	0.9	A*	0.03	45	64	橡胶	无规则	98	93
SJ-034	自动	80	前进	1.7	贪心算法	0.04	20	36	塑料	无规则	99	94
SJ-035	手动	98	后退	1.2	Dijkstra	0.05	25	20	玻璃	长方形	96	98
SJ-036	自动	99	右转	1.8	遗传算法	0.04	30	44	金属	长方形	95	95
SJ-037	自动	81	上升	1.1	Dijkstra	0.05	35	24	纸张	方形	96	96
SJ-038	手动	39	左转	1.3	随机选择	0.01	40	65	橡胶	方形	97	97
SJ-039	手动	82	右转	1.0	A*	0.01	45	37	塑料	无规则	98	98
SJ-040	手动	40	前进	1.9	遗传算法	0.02	50	45	玻璃	长方形	95	99
SJ-041	自动	83	上升	1.2	贪心算法	0.03	35	66	金属	圆形	96	97
SJ-042	自动	100	左转	1.4	随机选择	0.04	20	46	纸张	方形	97	99
SJ-043	自动	84	后退	2.0	Dijkstra	0.05	25	38	橡胶	长方形	98	98
SJ-044	自动	41	上升	1.1	遗传算法	0.02	20	21	塑料	无规则	99	99
SJ-045	手动	85	后退	1.3	贪心算法	0.03	25	25	玻璃	方形	99	90
SJ-046	手动	86	前进	0.9	随机选择	0.04	30	47	金属	长方形	97	90
SJ-047	自动	101	后退	2.2	A*	0.05	35	48	纸张	方形	98	91
SJ-048	手动	102	右转	1.5	Dijkstra	0.03	40	67	橡胶	无规则	99	92
SJ-049	自动	43	上升	2.3	随机选择	0.01	45	39	橡胶	椭圆形	98	93
SJ-050	手动	87	左转	1.2	Dijkstra	0.02	50	49	塑料	无规则	99	94
SJ-051	自动	103	前进	1.4	贪心算法	0.01	25	68	玻璃	无规则	95	95
SJ-052	手动	44	后退	2.4	遗传算法	0.02	30	26	金属	长方形	95	96
SJ-053	自动	88	上升	1.6	A*	0.03	35	50	纸张	长方形	96	97
SJ-054	手动	104	右转	1.0	随机选择	0.04	40	22	橡胶	长方形	97	98
SJ-055	手动	45	后退	1.3	贪心算法	0.05	45	69	橡胶	方形	98	99
SJ-056	自动	89	左转	1.1	遗传算法	0.03	50	51	塑料	无规则	99	91
SJ-057	自动	46	上升	1.7	Dijkstra	0.01	35	40	玻璃	长方形	96	92
SJ-058	自动	90	前进	2.5	遗传算法	0.02	45	70	金属	圆形	97	93
SJ-059	手动	105	左转	1.5	Dijkstra	0.03	252	52	纸张	方形	98	94
SJ-060	自动	47	后退	1.8	随机选择	0.04	20	23	橡胶	无规则	99	95
SJ-061	手动	106	右转	1.4	A*	0.05	25	41	橡胶	椭圆形	95	90
SJ-062	自动	91	上升	1.2	遗传算法	0.01	30	71	塑料	无规则	95	91
SJ-063	手动	107	左转	1.6	贪心算法	0.02	35	53	玻璃	方形	95	92
SJ-064	自动	48	前进	1.7	遗传算法	0.03	40	27	金属	椭圆形	96	93
SJ-065	自动	92	后退	1.9	随机选择	0.01	45	72	纸张	方形	97	94
SJ-066	自动	108	右转	1.5	Dijkstra	0.02	50	54	塑料	无规则	98	95
SJ-067	手动	93	后退	2.0	遗传算法	0.03	35	24	玻璃	无规则	99	96
SJ-068	自动	109	上升	1.3	随机选择	0.04	25	42	金属	长方形	96	97
SJ-069	自动	49	左转	1.6	贪心算法	0.05	20	55	纸张	方形	97	98
SJ-070	手动	94	前进	1.8	Dijkstra	0.04	25	43	橡胶	长方形	98	99
SJ-071	手动	50	上升	2.1	随机选择	0.01	30	73	橡胶	无规则	99	96
SJ-072	自动	95	左转	1.9	Dijkstra	0.02	35	25	塑料	无规则	95	97
SJ-073	手动	96	后退	2.2	A*	0.03	40	28	玻璃	方形	96	98
SJ-074	自动	51	右转	2.0	Dijkstra	0.04	45	56	金属	椭圆形	97	99

SJ-075	自动	97	后退	1.4	随机选择	0.01	50	74	纸张	方形	95	90
SJ-076	手动	52	上升	1.7	Dijkstra	0.02	40	26	玻璃	无规则	96	91
SJ-077	手动	110	后退	2.1	A*	0.03	20	57	金属	长方形	97	92
SJ-078	自动	111	左转	2.3	贪心算法	0.04	25	75	塑料	方形	98	93
SJ-079	自动	98	后退	2.2	Dijkstra	0.05	30	44	玻璃	长方形	99	94
SJ-080	手动	53	上升	1.5	A*	0.05	35	27	金属	长方形	95	95
SJ-081	自动	99	右转	1.8	Dijkstra	0.05	40	58	纸张	方形	96	96
SJ-082	手动	54	左转	2.4	A*	0.04	45	76	纸张	长方形	97	90
SJ-083	自动	100	前进	1.9	贪心算法	0.01	50	77	橡胶	椭圆形	98	91
SJ-084	自动	112	左转	2.3	Dijkstra	0.02	20	29	塑料	无规则	99	92
SJ-085	手动	55	上升	2.5	随机选择	0.03	25	45	玻璃	方形	98	93
SJ-086	手动	101	后退	2.4	A*	0.04	30	59	金属	椭圆形	99	94
SJ-087	手动	113	右转	2.0	Dijkstra	0.01	35	28	纸张	方形	96	95
SJ-088	自动	56	上升	1.6	遗传算法	0.02	40	78	塑料	无规则	95	96
SJ-089	手动	102	后退	2.6	贪心算法	0.03	45	60	玻璃	圆形	95	97
SJ-090	自动	103	左转	2.5	遗传算法	0.04	50	46	金属	圆形	96	98
SJ-091	手动	57	前进	2.7	A*	0.05	35	29	纸张	方形	97	99
SJ-092	自动	104	右转	2.1	随机选择	0.05	40	79	橡胶	无规则	98	97
SJ-093	自动	58	前进	1.7	A*	0.05	45	61	纸张	方形	99	98
SJ-094	手动	105	左转	2.8	贪心算法	0.04	50	30	金属	方形	96	99
SJ-095	自动	59	上升	2.6	遗传算法	0.05	35	62	纸张	长方形	97	93
SJ-096	自动	114	前进	2.2	Dijkstra	0.01	20	31	塑料	无规则	98	94
SJ-097	自动	106	右转	2.3	A*	0.02	25	80	玻璃	圆形	99	95
SJ-098	手动	60	前进	1.8	遗传算法	0.03	30	63	金属	长方形	97	96
SJ-099	手动	115	左转	2.7	贪心算法	0.04	35	30	纸张	方形	98	97
SJ-100	自动	61	后退	2.8	A*	0.05	40	47	橡胶	长方形	99	98