

(12) 按照专利合作条约所公布的国际申请

(19) 世界知识产权组织  
国际局



(10) 国际公布号  
**WO 2025/176125 A1**

(43) 国际公布日  
2025 年 8 月 28 日 (28.08.2025)

(51) 国际专利分类号:  
**B60W 30/06** (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2025/077860

(22) 国际申请日: 2025 年 2 月 18 日 (18.02.2025)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:  
202410194397.6 2024年2月20日 (20.02.2024) CN

(71) 申请人: 深圳引望智能技术有限公司 (SHENZHEN YINWANG INTELLIGENT TECHNOLOGIES CO., LTD.) [CN/CN]; 中国广东省深圳市龙华区福城街道九龙山社区景悦路1号A1栋101 518110 (CN)。

(72) 发明人: 梁冠群 (LIANG, Guanqun); 中国广东省深圳市龙岗区坂田街道万科城社区华为公司华为总部办公楼101 518129 (CN)。王小康 (WANG, Xiaokang); 中国广东省深圳市龙岗区坂田街

道万科城社区华为公司华为总部办公楼101 518129 (CN)。张玉 (ZHANG, Yu); 中国广东省深圳市龙岗区坂田街道万科城社区华为公司华为总部办公楼101 518129 (CN)。佟留住 (TONG, Liuzhu); 中国广东省深圳市龙岗区坂田街道万科城社区华为公司华为总部办公楼101 518129 (CN)。张良和 (ZHANG, Lianghe); 中国广东省深圳市龙岗区坂田街道万科城社区华为公司华为总部办公楼101 518129 (CN)。

(74) 代理人: 北京龙双利达知识产权代理有限公司 (LONGSUN LEAD IP LTD.); 中国北京市海淀区北清路81号院二区3号楼8层801-1室 100094 (CN)。

(81) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的国家保护): AE, AG, AL, AM, AO, AT, AU, AZ, BA, BB, BG, BH, BN, BR, BW, BY, BZ, CA, CH, CL, CN, CO, CR, CU, CV, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IQ, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, MG, MK, MN,

(54) Title: PARKING METHOD AND APPARATUS, AND VEHICLE

(54) 发明名称: 泊车方法、装置和车辆

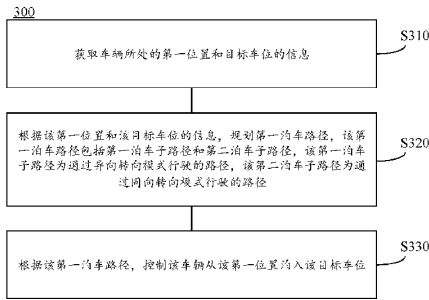


图 3

S310 Acquire a first position where a vehicle is located and information of a target parking space  
S320 Plan a first parking path on the basis of the first position and the information of the target parking space, wherein the first parking path comprises a first parking sub-path and a second parking sub-path, the first parking sub-path is a path traveled in an opposite-direction steering mode, and the second parking sub-path is a path traveled in a same-direction steering mode  
S330 Control the vehicle to be parked in the target parking space from the first position on the basis of the first parking path

(57) Abstract: A parking method and apparatus, and a vehicle. The method comprises: acquiring a position where a vehicle is located and information of a target parking space; planning a parking path on the basis of the position and the information of the target parking space, wherein the parking path comprises paths traveled in an opposite-direction steering mode and in a same-direction steering mode, in the opposite-direction steering mode, the direction of a front wheel steering angle and the direction of a rear wheel steering angle of the vehicle are opposite, and in the same-direction steering mode, the direction of the front wheel steering angle and the direction of the rear wheel steering angle are identical; and controlling the vehicle to be parked in the target parking space from a first position on the basis of a first parking path.

(57) 摘要: 一种泊车方法、装置和车辆。该方法包括: 获取车辆所处的位置和目标车位的信息; 根据该位置和目标车位的信息, 规划泊车路径, 该泊车路径包括通过异向转向模式行驶的路径和通过同向转向模式行驶的路径, 该异向转向模式下该车辆的前轮转角的方向和后轮转角的方向相反, 该同向转向模式下该车辆的前轮转角的方向和后轮转角的方向相同; 根据该第一泊车路径, 控制该车辆从该第一位置泊入该目标车位。

[见续页]

WO 2025/176125 A1

MU, MW, MX, MY, MZ, NA, NG, NI, NO, NZ, OM, PA, PE, PG, PH, PL, PT, QA, RO, RS, RU, RW, SA, SC, SD, SE, SG, SK, SL, ST, SV, SY, TH, TJ, TM, TN, TR, TT, TZ, UA, UG, US, UY, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW。

- (84) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的地区保护): ARIPO (BW, CV, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, SC, SD, SL, ST, SZ, TZ, UG, ZM, ZW), 欧亚 (AM, AZ, BY, KG, KZ, RU, TJ, TM), 欧洲 (AL, AT, BE, BG, CH, CY, CZ, DE, DK, EE, ES, FI, FR, GB, GR, HR, HU, IE, IS, IT, LT, LU, LV, MC, ME, MK, MT, NL, NO, PL, PT, RO, RS, SE, SI, SK, SM, TR), OAPI (BF, BJ, CF, CG, CI, CM, GA, GN, GQ, GW, KM, ML, MR, NE, SN, TD, TG)。

本国际公布:

- 包括国际检索报告(条约第21条(3))。