

(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 2023/024542 A1

(43) 国际公布日
2023 年 3 月 2 日 (02.03.2023)

(51) 国际专利分类号:
B60W 30/095 (2012.01) **B60W 40/00** (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2022/088532

(22) 国际申请日: 2022 年 4 月 22 日 (22.04.2022)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
202110984268.3 2021 年 8 月 25 日 (25.08.2021) CN
202111095293.2 2021 年 9 月 17 日 (17.09.2021) CN

(71) 申请人: 驭势科技(北京)有限公司(UISEE TECHNOLOGIES (BEIJING) LTD.) [CN/CN]; 中国北京市房山区弘安路 85 号 1 号楼 101 室, Beijing 102403 (CN)。

(72) 发明人: 邬杨明(WU, Yangming); 中国北京市房山区弘安路 85 号 1 号楼 101 室, Beijing 102403 (CN)。王锡贵(WANG, Xigui); 中国北京市房山区弘安路 85 号 1 号楼 101 室, Beijing 102403 (CN)。王璟旻(WANG, Junyang); 中国北京市房山区弘安路 85 号 1 号楼 101 室, Beijing 102403 (CN)。蔡祺

生(CAI, Qisheng); 中国北京市房山区弘安路 85 号 1 号楼 101 室, Beijing 102403 (CN)。周小成(ZHOU, Xiaocheng); 中国北京市房山区弘安路 85 号 1 号楼 101 室, Beijing 102403 (CN)。

(74) 代理人: 北京开阳星知识产权代理有限公司(BEIJING MIZAR STAR INTELLECTUAL PROPERTY AGENCY CO., LTD.); 中国北京市海淀区西三环北路 89 号中国外文大厦 A 座 604, Beijing 100089 (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, CZ, DE, DJ, DK, DM, DO, DZ, EC, EE, EG, ES, FI, GB, GD, GE, GH, GM, GT, HN, HR, HU, ID, IL, IN, IR, IS, IT, JM, JO, JP, KE, KG, KH, KN, KP, KR, KW, KZ, LA, LC, LK, LR, LS, LU, LY, MA, MD, ME, MG, MK, MN, 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, UZ, VC, VN, WS, ZA, ZM, ZW。

(54) Title: VEHICLE DECISION-MAKING PLANNING METHOD AND APPARATUS, AND DEVICE AND MEDIUM

(54) 发明名称: 车辆决策规划方法、装置、设备及介质

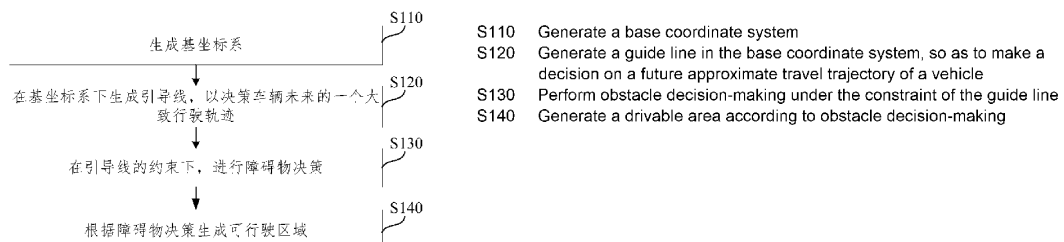


图 1

(57) Abstract: A vehicle decision-making planning method and apparatus, and a device and a medium. The method comprises: generating a base coordinate system; generating a guide line in the base coordinate system, so as to make a decision on a future approximate travel trajectory of a vehicle; performing obstacle decision-making under the constraint of the guide line; and generating a drivable area according to obstacle decision-making. By means of the method, unified decision-making with regard to grid-type and protrusion-type obstacles can be realized, so as to simplify an obstacle decision-making flow for a mixed-type obstacle, and accelerate an obstacle decision-making process, such that a decision-making planning module can conveniently and rapidly perform obstacle decision-making.

(57) 摘要: 一种车辆决策规划方法、装置、设备及介质。该方法包括: 生成坐标系; 在坐标系下生成引导线, 以决策车辆未来的一个大致行驶轨迹; 在引导线的约束下进行障碍物决策; 根据障碍物决策生成可行区域。该方法能够实现对栅格类型和凸包类型障碍物的统一决策, 简化混合类型障碍物的障碍物决策流程, 加速障碍物决策过程, 使得决策规划模块能够方便、快速地进行障碍物决策。

[见续页]

WO 2023/024542 A1

(84) 指定国(除另有指明, 要求每一种可提供的地区保护): ARIPO (BW, GH, GM, KE, LR, LS, MW, MZ, NA, RW, 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, 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))。