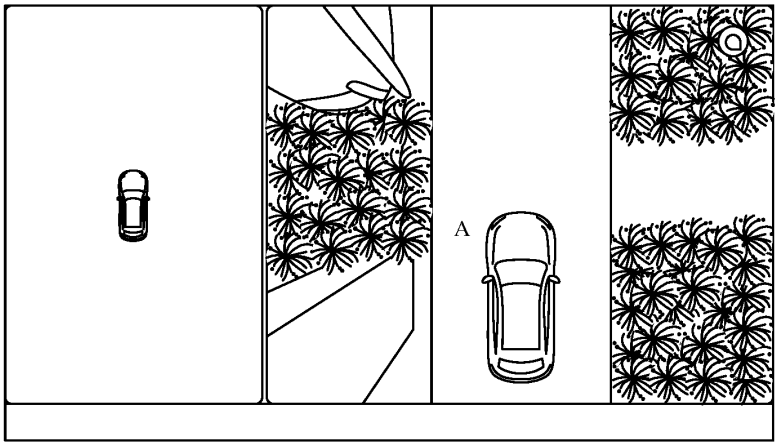


图 1

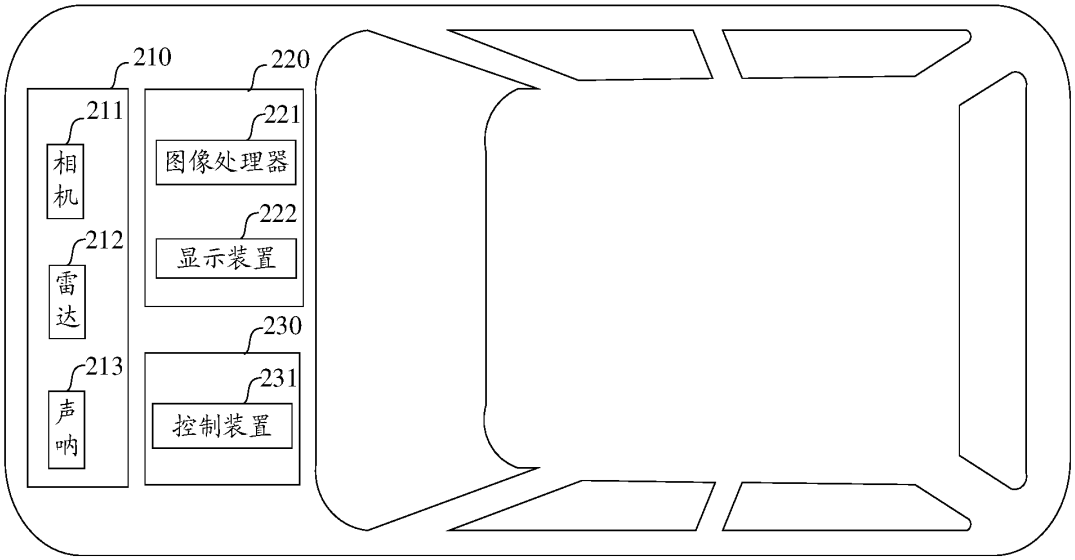


图 2

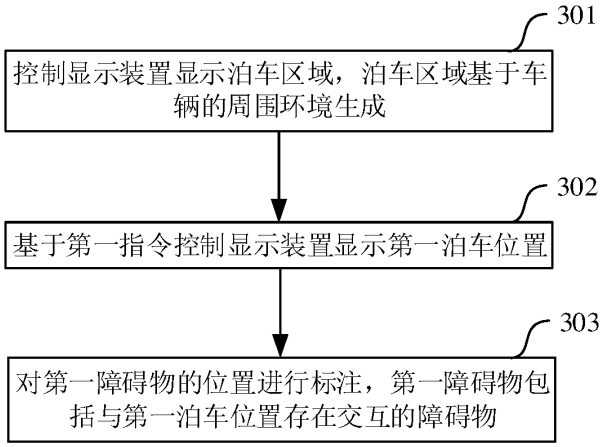

301
控制显示装置显示泊车区域，泊车区域基于车辆的周围环境生成
302
基于第一指令控制显示装置显示第一泊车位置
303
对第一障碍物的位置进行标注，第一障碍物包括与第一泊车位置存在交互的障碍物

图 3

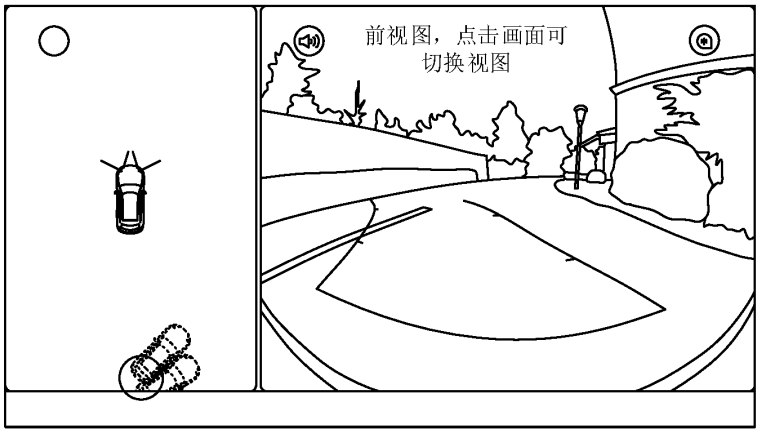

前视图，点击画面可切换视图

图 4a

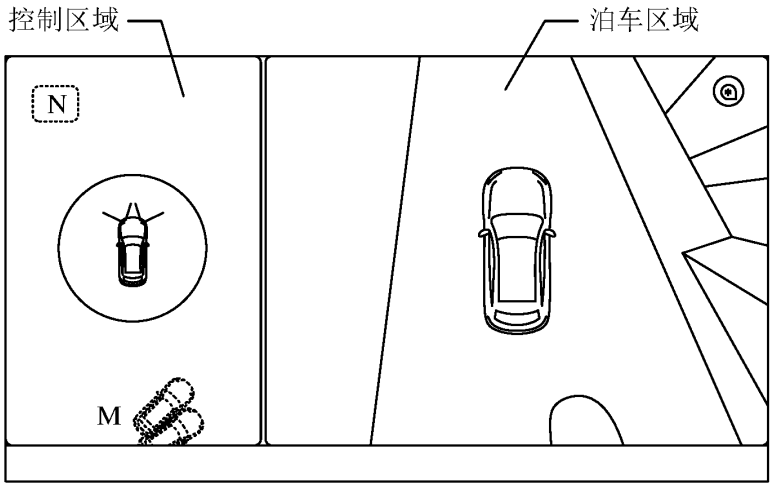

控制区域
泊车区域
N
M

图 4b

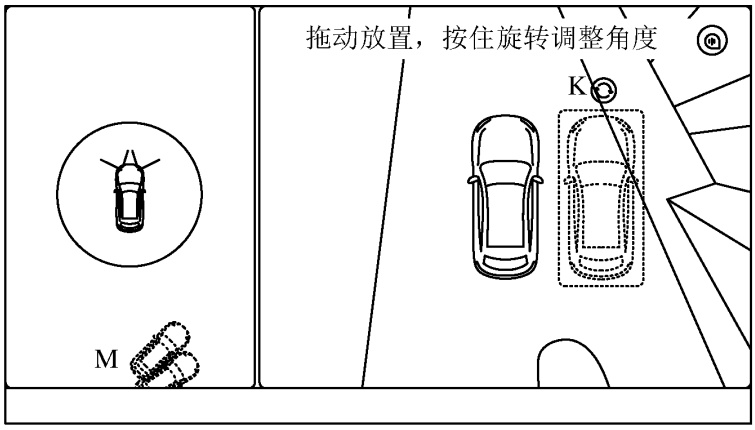


图 5a

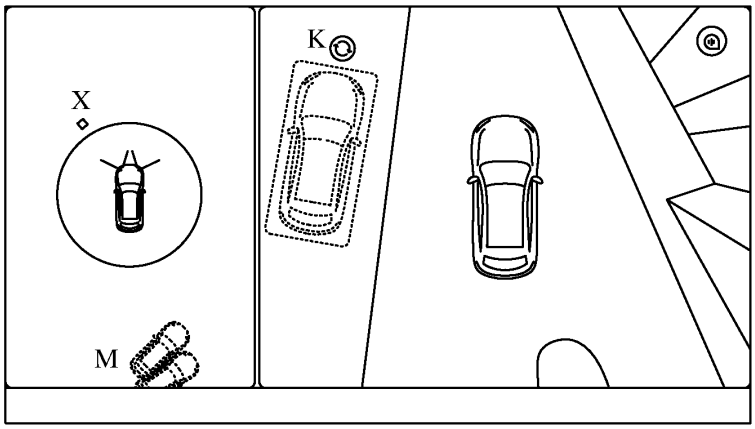


图 5b

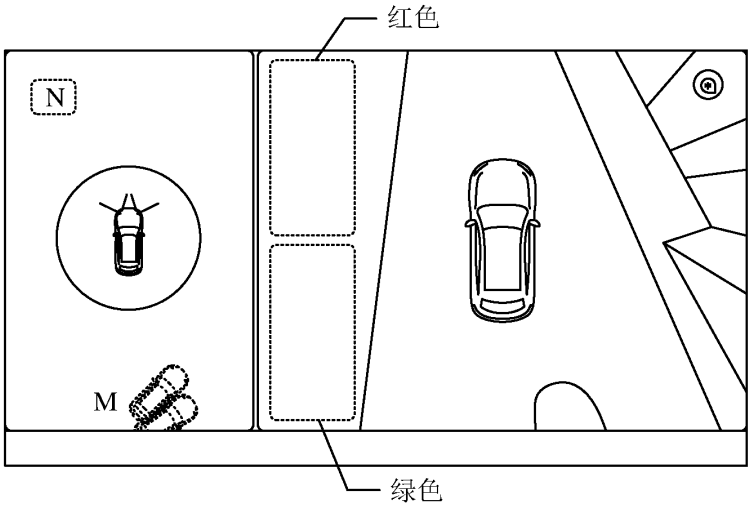


图 6a

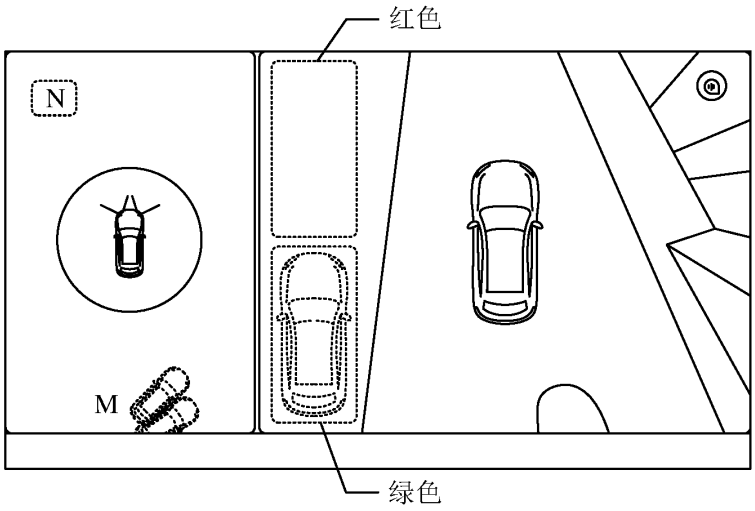


图 6b

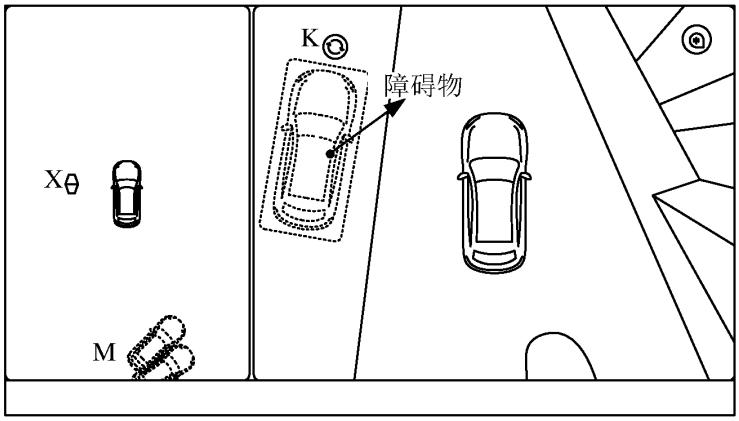


图 7a

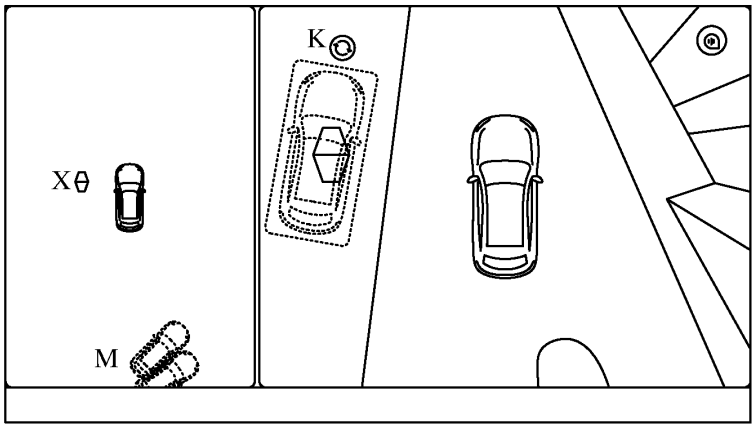


图 7b

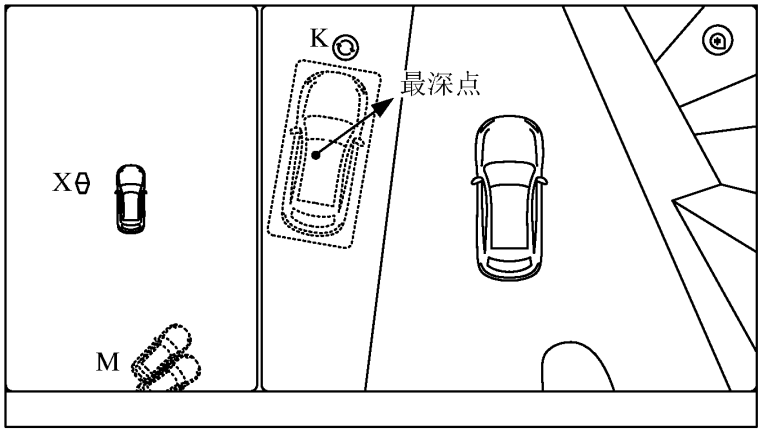


图 7c

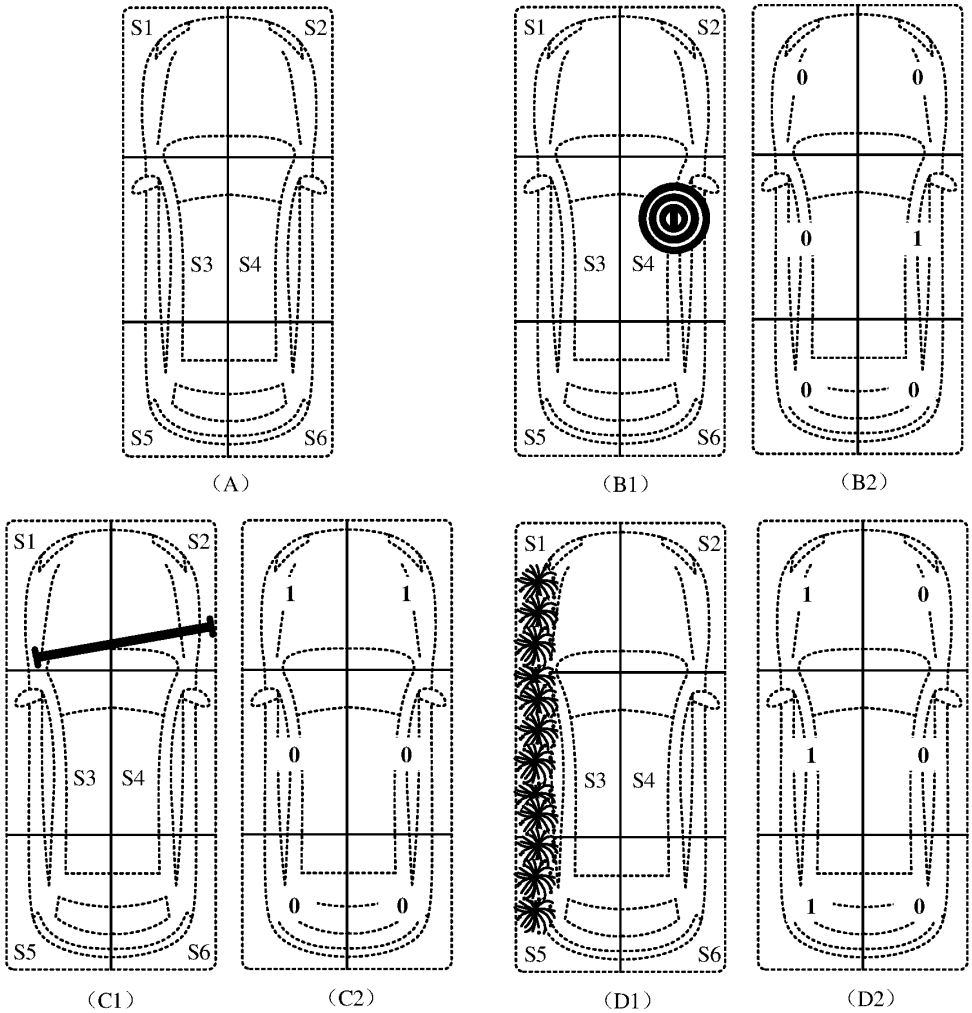


图 8

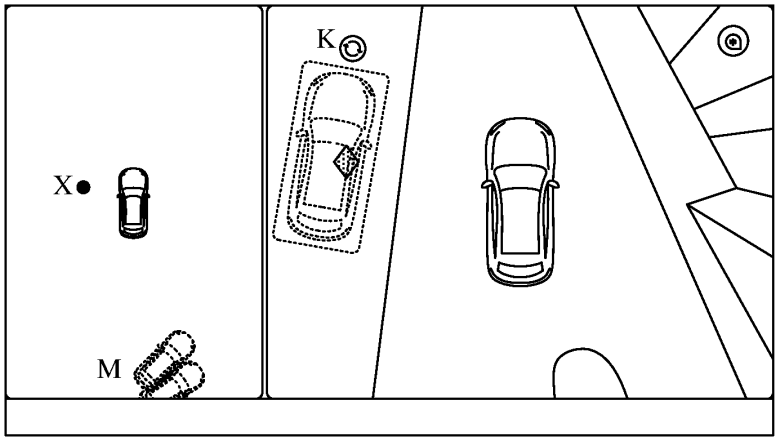


图 9a

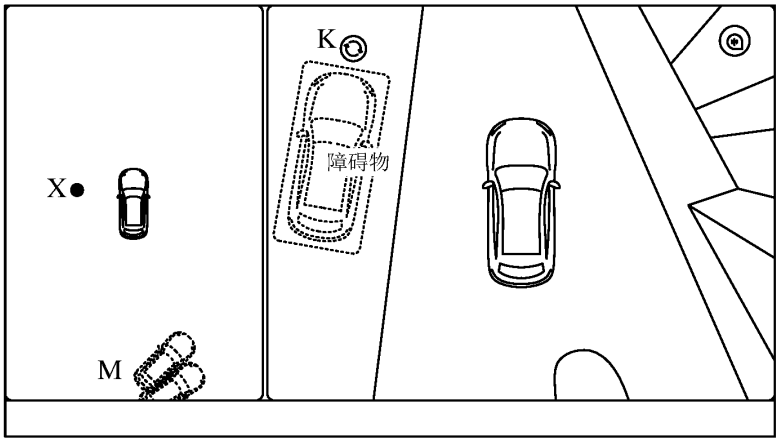


图 9b

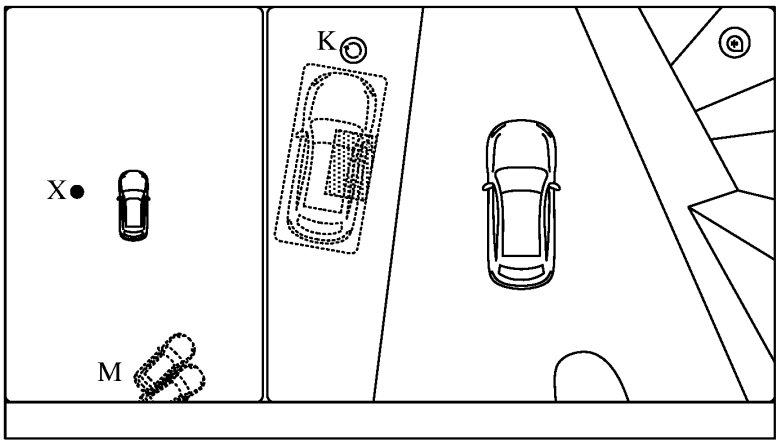


图 9c

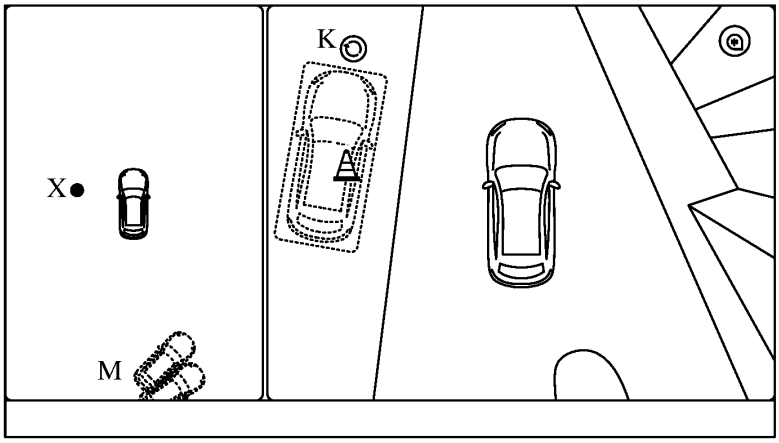


图 9d

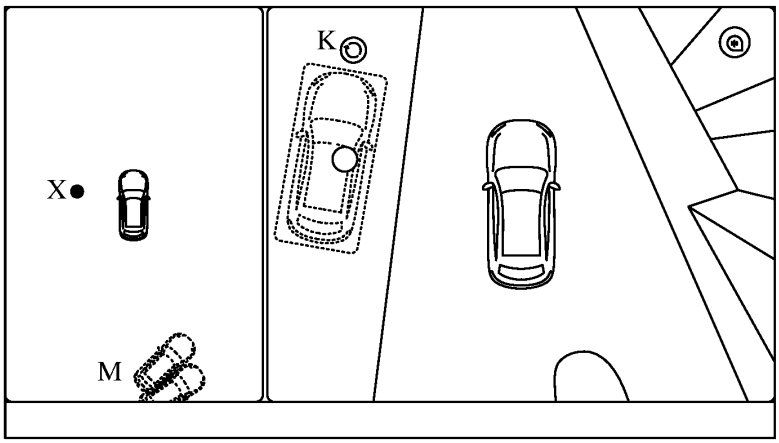


图 9e

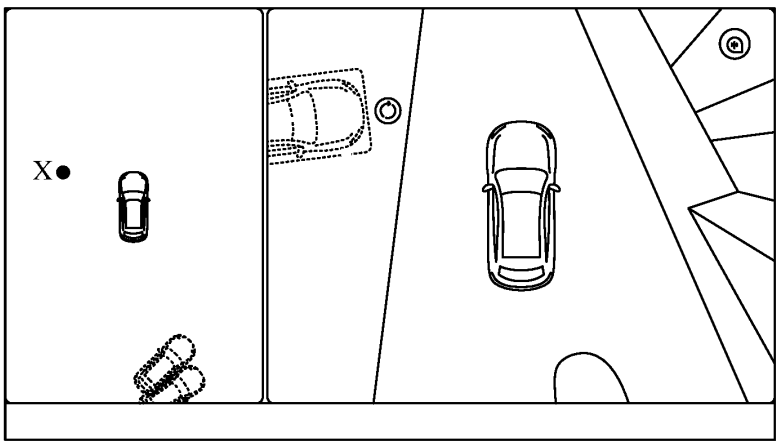


图 10a

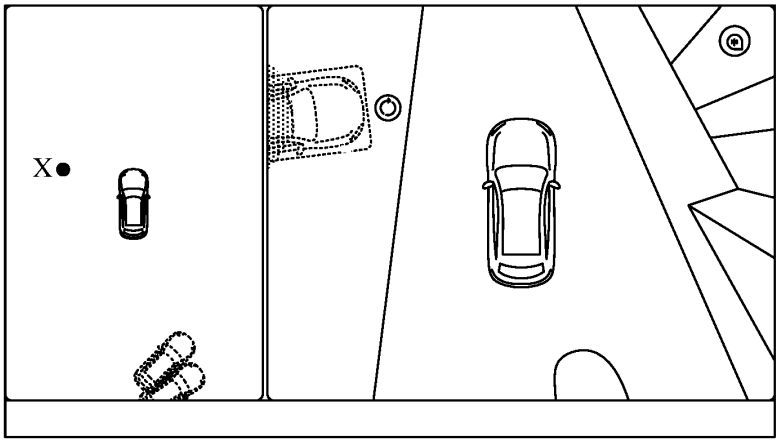


图 10b

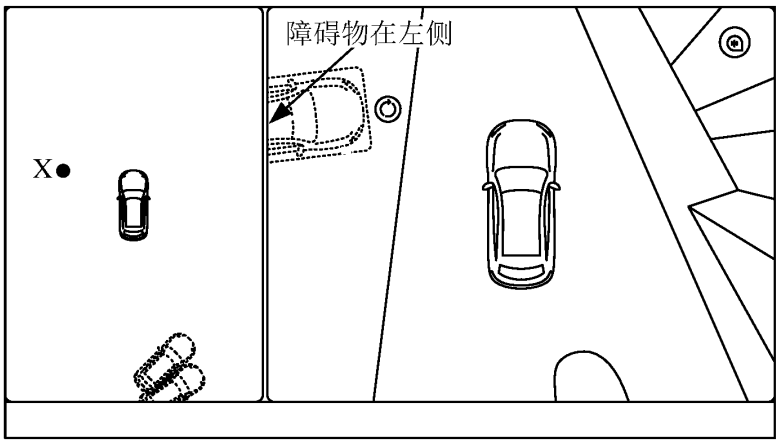


图 10c

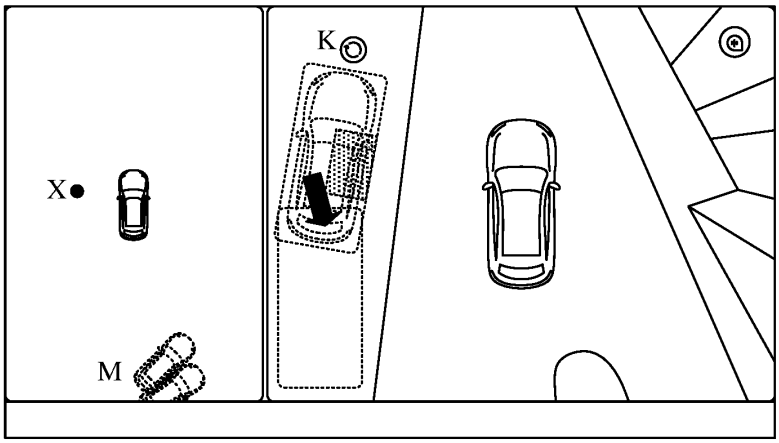


图 11a

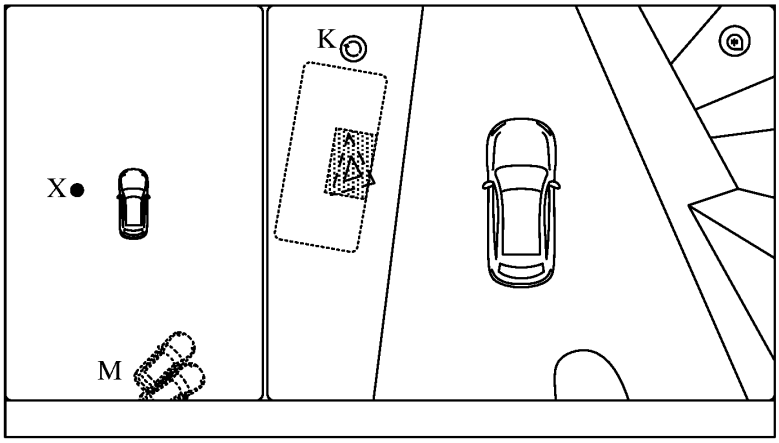
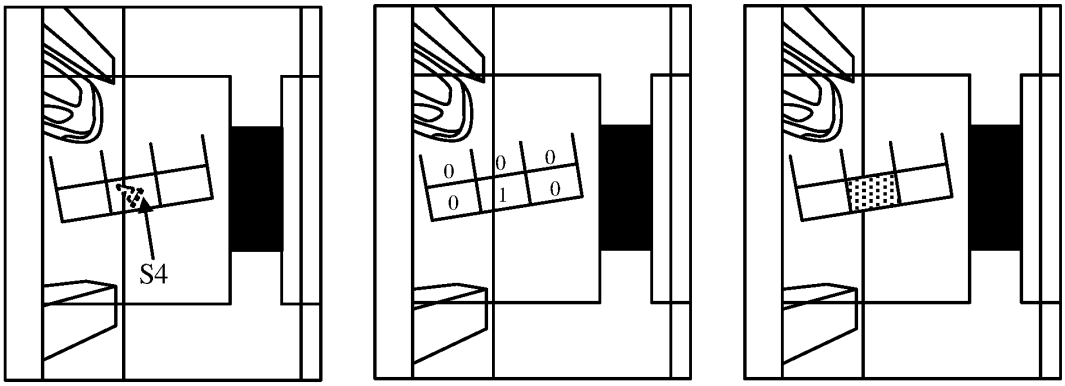
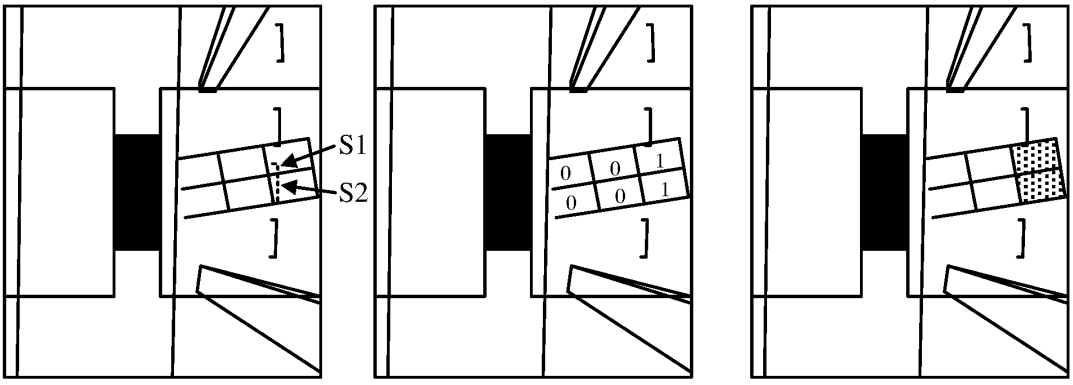


图 11b



（A） （B） （C）

图 12a



（A） （B） （C）

图 12b

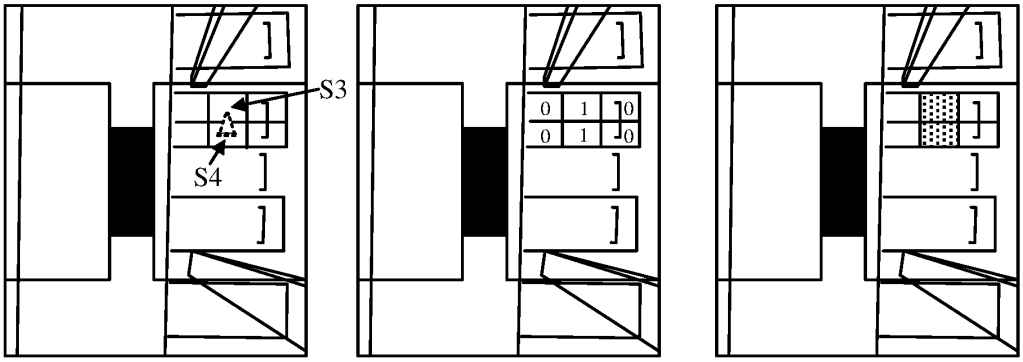


图 12c

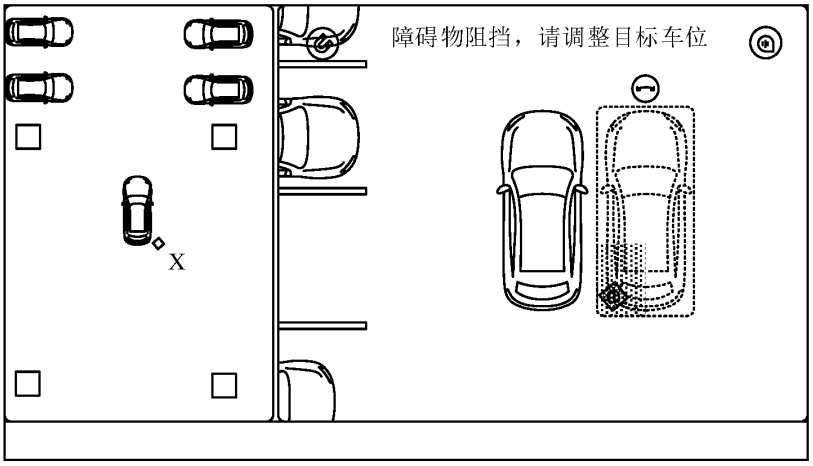


图 12d

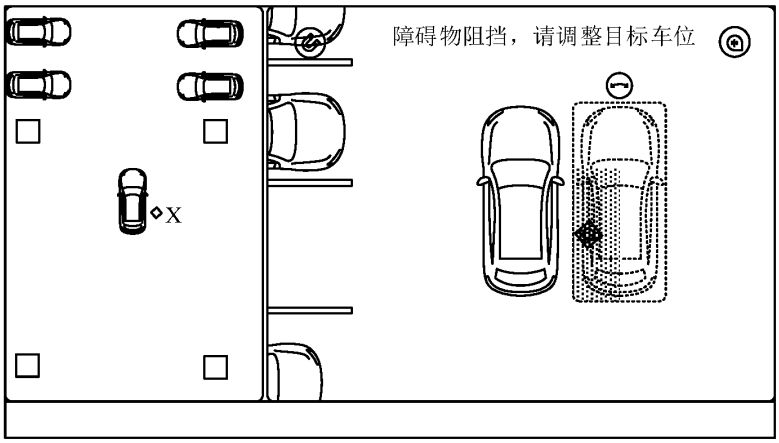


图 12e

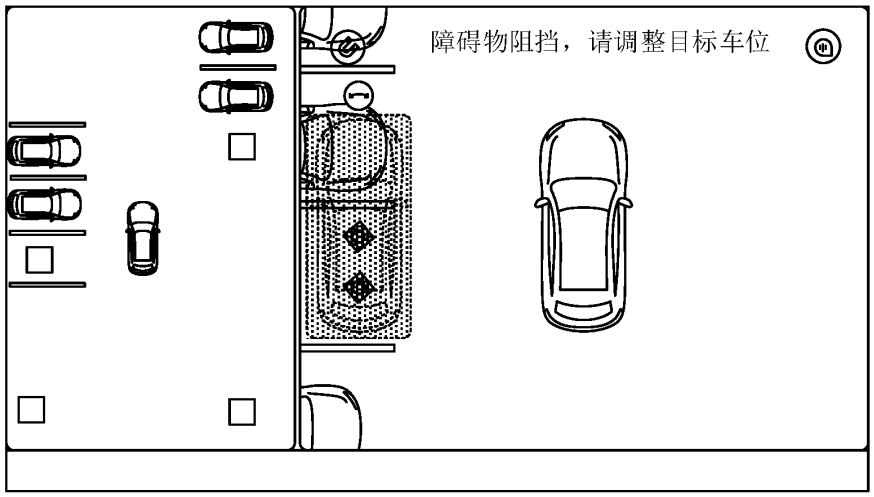


图 12f

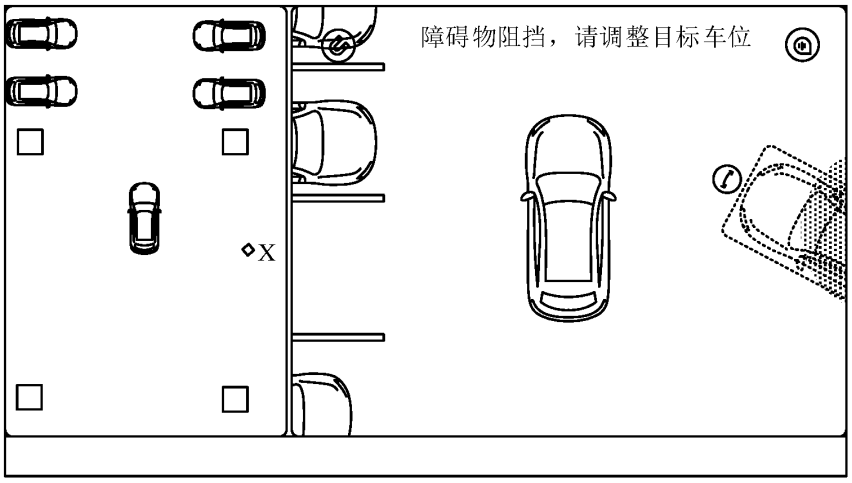


图 12g

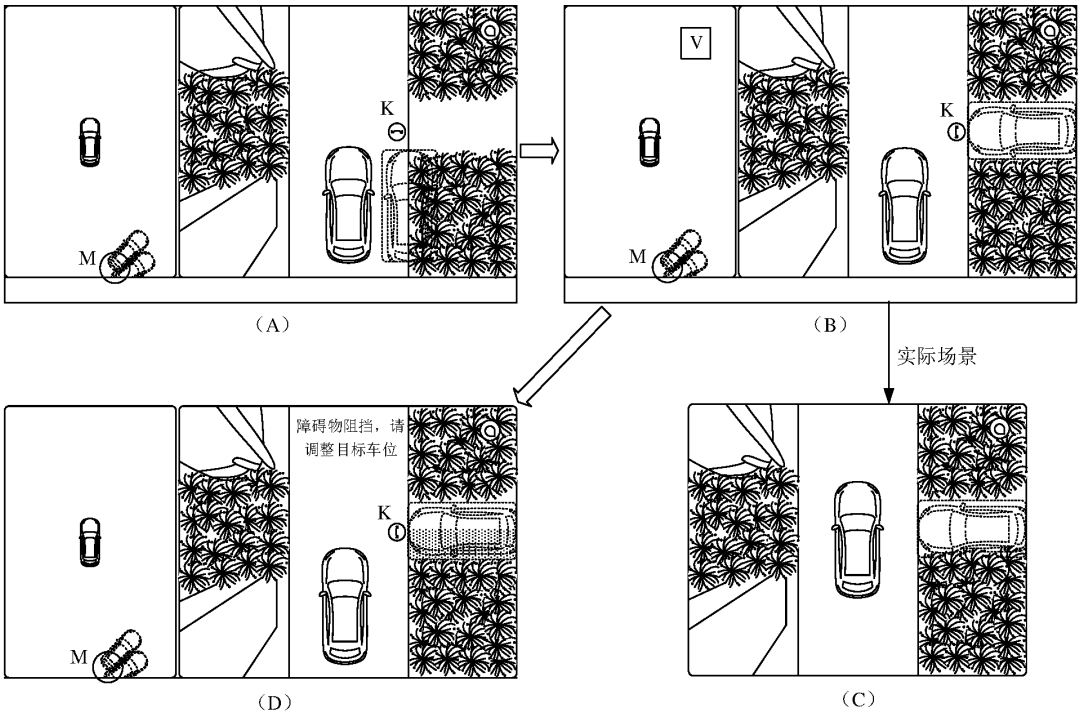

K
M
（A）
V
K
M
（B）
实际场景
障碍物阻挡，请调整目标车位
K
M
（D）
（C）

图 12h

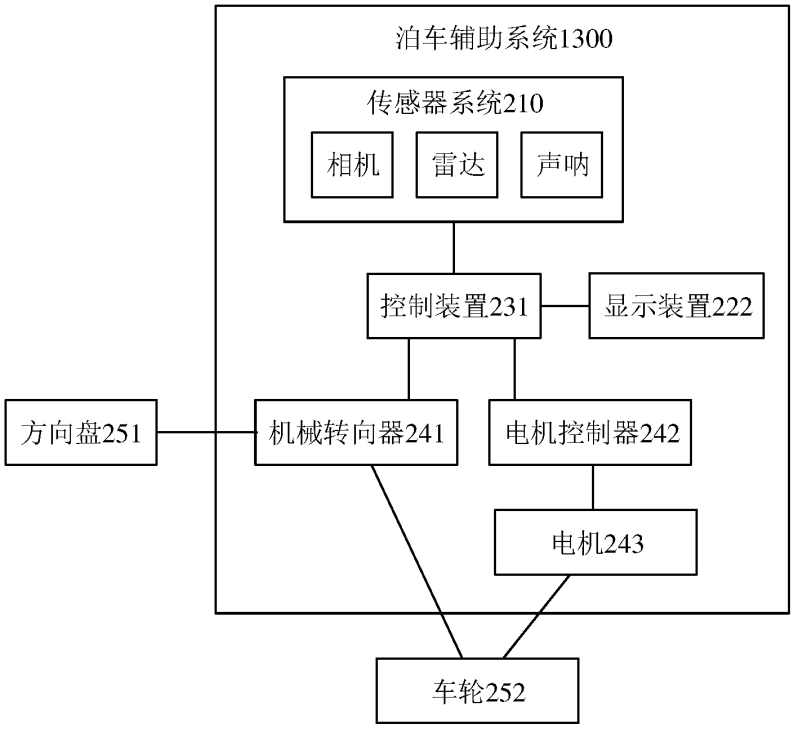

泊车辅助系统1300
传感器系统210
相机
雷达
声呐
控制装置231
显示装置222
方向盘251
机械转向器241
电机控制器242
电机243
车轮252

图 13

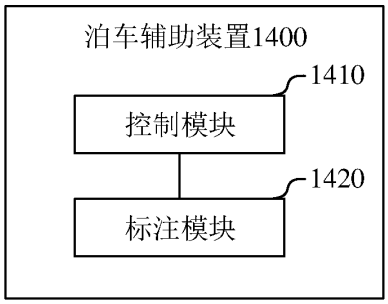

泊车辅助装置1400
1410
控制模块
1420
标注模块

图 14

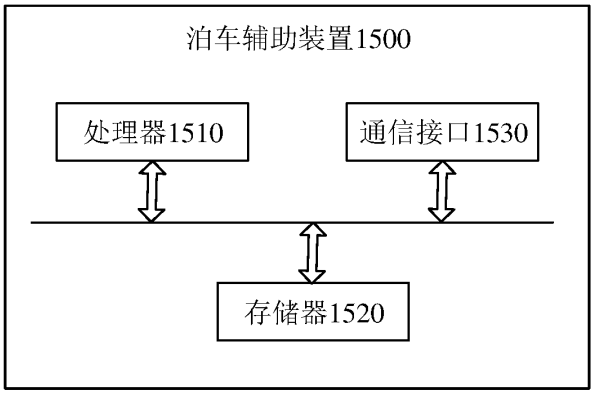

泊车辅助装置1500
处理器1510
通信接口1530
存储器1520

图 15