

(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

(43) 国际公布日
2026 年 7 月 30 日 (30.07.2026)



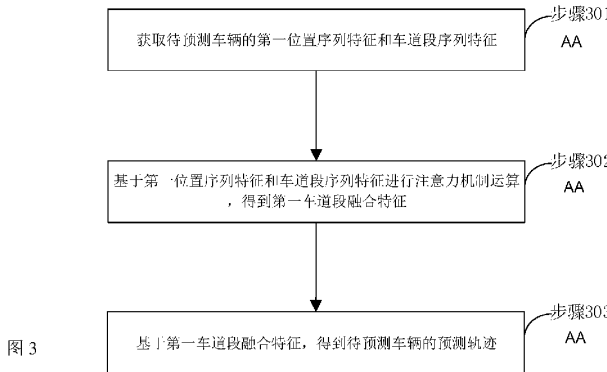
(10) 国际公布号
WO 2026/157298 A1

- (51) 国际专利分类号:
B60W 60/00 (2020.01) **G06F 18/213** (2023.01)
- (21) 国际申请号: PCT/CN2025/123761
- (22) 国际申请日: 2025 年 9 月 24 日 (24.09.2025)
- (25) 申请语言: 中文
- (26) 公布语言: 中文
- (30) 优先权:
202510095366.X 2025年1月21日 (21.01.2025) CN
- (71) 申请人:重庆长安科技有限责任公司(CHONGQING CHANGAN TECHNOLOGY CO., LTD.) [CN/CN]; 中国重庆市渝北区两江新区龙兴镇现代大道120号1幢 401133 (CN)。

- (72) 发明人:杨东方(YANG, Dongfang); 中国重庆市渝北区两江新区龙兴镇现代大道120号1幢 401133 (CN)。李硕贤(LI, Shuoxian); 中国重庆市渝北区两江新区龙兴镇现代大道120号1幢 401133 (CN)。谢乐成(XIE, Lecheng); 中国重庆市渝北区两江新区龙兴镇现代大道120号1幢 401133 (CN)。李昊宇(LI, Haoyu); 中国重庆市渝北区两江新区龙兴镇现代大道120号1幢 401133 (CN)。连静(LIAN, Jing); 中国重庆市渝北区两江新区龙兴镇现代大道120号1幢 401133 (CN)。
- (74) 代理人: 北京同立钧成知识产权代理有限公司(LEADER PATENT & TRADEMARK FIRM); 中国北京市海淀区西直门北大街32号枫蓝国际A座8F-6 100082 (CN)。

(54) Title: TRAJECTORY PREDICTION METHOD AND APPARATUS, AND VEHICLE

(54) 发明名称: 轨迹预测方法、装置及车辆



- 301 ACQUIRE A FIRST POSITION SEQUENCE FEATURE AND A LANE SEGMENT SEQUENCE FEATURE OF A VEHICLE TO BE PREDICTED
- 302 ON THE BASIS OF THE FIRST POSITION SEQUENCE FEATURE AND THE LANE SEGMENT SEQUENCE FEATURE, PERFORM AN ATTENTION MECHANISM OPERATION TO OBTAIN A FIRST LANE SEGMENT FUSED FEATURE
- 303 ON THE BASIS OF THE FIRST LANE SEGMENT FUSED FEATURE, OBTAIN A PREDICTED TRAJECTORY OF THE VEHICLE TO BE PREDICTED
- AA STEP

(57) Abstract: A trajectory prediction method and apparatus, and a vehicle, relating to the technical field of vehicle trajectory prediction. The method comprises: acquiring a first position sequence feature and a lane segment sequence feature of a vehicle to be predicted (step 301); the first position sequence feature being used for representing a position feature of the vehicle to be predicted at a plurality of historical moments, and the lane segment sequence feature being used for representing a positional relationship between the vehicle to be predicted and a surrounding lane segment; on the basis of the first position sequence feature and the lane segment sequence feature,

[见续页]

(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, 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, MU, 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))。

performing an attention mechanism operation to obtain a first lane segment fused feature (step 302); and on the basis of the first lane segment fused feature, obtaining a predicted trajectory of the vehicle to be predicted (step 303).

(57) 摘要: 一种轨迹预测方法、装置及车辆, 涉及汽车轨迹预测技术领域。方法包括: 获取待预测车辆的第一位置序列特征和车道段序列特征(步骤301); 第一位置序列特征用于表征多个历史时刻的待预测车辆的位置特征; 车道段序列特征用于表征待预测车辆与周边车道段的位置关系; 基于第一位置序列特征和车道段序列特征进行注意力机制运算, 得到第一车道段融合特征(步骤302); 基于第一车道段融合特征, 得到待预测车辆的预测轨迹(步骤303)。