(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
2025 年 8 月 28 日 (28.08.2025)

WIPO | PCT

(10) 国际公布号
WO 2025/176190 A1

(51) 国际专利分类号:
B60W 30/06 (2006.01) *B60W 40/02* (2006.01)
B60W 30/08 (2012.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2025/078492

(22) 国际申请日: 2025 年 2 月 21 日 (21.02.2025)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
202410193467.6 2024年2月21日 (21.02.2024) CN
202411107046.3 2024年8月12日 (12.08.2024) 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: 秦彩 (**QIN, Cai**); 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)。 郁浩 (**YU, Hao**); 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)。 沈玉杰 (**SHEN, Yujie**); 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)。 王文晓 (**WANG, Wenxiao**); 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,

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

(54) 发明名称: 泊车方法、装置和车辆

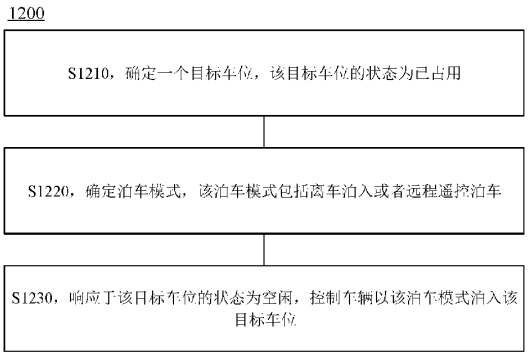

图 20

S1210 Determine a target parking space, wherein the state of the target parking space is that the target parking space has been occupied
S1220 Determine a parking mode, which comprises egress parking or remote parking
S1230 In response to the state of the target parking space being that the target parking space is vacant, control a vehicle to park in the target parking space in the parking mode

(57) **Abstract:** A parking method, comprising: receiving a first instruction from a user, wherein the first instruction instructs to park in a target parking space by means of a remote parking assist (RPA) function, and a temporary obstacle is placed in the target parking space; in response to the received first instruction, sending a second instruction to a mobile terminal, and controlling a prompting apparatus to prompt a user to get out and remove the temporary obstacle, wherein the second instruction is used for instructing to park in the target parking space by means of the RPA function; and when it is detected that the user gets out and a third instruction sent by the mobile terminal has been received, controlling a vehicle to park in the target parking space, wherein the third instruction is used for instructing the vehicle to park in the target parking space. Further disclosed are a parking apparatus, a vehicle (100), a mobile terminal, a computer-readable storage medium, a computer program product and a chip. The parking method can be applied to intelligent vehicles or electric vehicles, and facilitates a reduction in cumbersome operations when a user uses a RPA function, thereby facilitating an improvement in the parking experience of the user.

WO 2025/176190 A1

[见续页]

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, 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)。

根据细则4.17的声明:

— 关于申请人有权要求在先申请的优先权(细则4.17(iii))

本国际公布:

— 包括国际检索报告(条约第21条(3))。

(57) 摘要: 一种泊车方法，包括：接收用户的第一指令，第一指令指示通过遥控泊车辅助RPA功能泊入目标车位，目标车位上放置有临时障碍物；响应于接收到的第一指令，向移动终端发送第二指令且控制提示装置提示用户下车移走临时障碍物，第二指令用于指示通过RPA功能泊入目标车位；在检测到用户下车且接收到移动终端发送的第三指令时，控制车辆泊入目标车位，第三指令用于指示车辆泊入目标车位。还公开了一种泊车装置、一种车辆(100)、一种移动终端、一种计算机可读存储介质、一种计算机程序产品以及一种芯片。该泊车方法可以应用于智能汽车或者电动汽车中，有助于减少用户在使用RPA功能时繁琐的操作，从而有助于提升用户的泊车体验。