

权 利 要 求 书

1、一种自动停车方法，包括：

获取目标距离修正值；所述目标距离修正值是根据目标时刻之前的历史停车误差值确定的；所述目标时刻为存储所述目标距离修正值时的时刻；

5 根据所述目标距离修正值对获取到的目标距离值进行修正，得到修正后的目标距离值；所述目标距离值为车辆当前的位置与目标停车位置之间的距离值；

根据修正后的目标距离值，执行本次自动停车。

2、根据权利要求1所述的自动停车方法，所述获取目标距离修正值
10 之前，还包括：

获取所述目标时刻之前的历史停车误差值；所述历史停车误差值包括所述目标时刻之前的n次停车中的每一次停车对应的停车误差值；n为自然数；

15 根据所述历史停车误差值确定所述目标时刻之前的n次停车中的每一次停车对应的目标距离修正值；

根据所述目标时刻之前的n次停车中的每一次停车对应的目标距离修正值，以及所述目标时刻之前的n次停车中的第n次停车的停车误差值，确定所述目标距离修正值。

3、根据权利要求2所述的自动停车方法，所述确定所述目标距离修正值的计算公式如下：
20

$$\text{AdjValue} = (\text{AdjValue}_1 + \text{AdjValue}_2 + \dots + \text{AdjValue}_{n-1} + \text{AdjValue}_n + \text{stopErr}_n) / n$$

其中，AdjValue为所述目标距离修正值，AdjValue₁为所述目标时刻之前的n次停车中的第1次停车对应的目标距离修正值，AdjValue₂为所述目标时刻之前的n次停车中的第2次停车对应的目标距离修正值，
25 AdjValue_{n-1}为所述目标时刻之前的n次停车中的第n-1次停车对应的目标距离修正值，AdjValue_n为所述目标时刻之前的n次停车中的第n次停车对应的目标距离修正值，stopErr_n为所述目标时刻之前的n次停车中的第n次停车的停车误差值。

30 4、根据权利要求1所述的自动停车方法，所述执行本次自动停车之

后, 还包括:

若本次停车的停车误差值符合预设停车精度的要求, 且当前目标距离修正值的状态标识为第二标识, 则将目标距离修正值的状态标识更新为第一标识, 所述第一标识用于表征使用当前的目标距离修正值进行自动停车符合预设停车精度的要求, 所述第二标识用于表征使用当前的目标距离修正值进行自动停车不符合预设停车精度的要求。

5、根据权利要求 1 所述的自动停车方法, 所述执行本次自动停车之后, 还包括:

若本次停车的停车误差值不符合预设停车精度的要求, 且当前目标距离修正值的状态标识为第一标识, 且精度异常次数小于等于预设次数, 则将精度异常次数加一, 所述第一标识用于表征使用当前的目标距离修正值进行自动停车符合预设停车精度的要求, 所述精度异常次数为累计的停车误差值不符合预设停车精度的次数。

6、根据权利要求 1 所述的自动停车方法, 所述执行本次自动停车之后, 还包括:

若本次停车的停车误差值不符合预设停车精度的要求, 且当前目标距离修正值的状态标识为第一标识, 且同一类精度异常次数大于预设次数, 则将目标距离修正值的状态标识更新为第二标识, 所述第一标识用于表征使用当前的目标距离修正值进行自动停车符合预设停车精度的要求, 所述第二标识用于表征使用当前的目标距离修正值进行自动停车不符合预设停车精度的要求。

7、根据权利要求 1 所述的自动停车方法, 所述执行本次自动停车之后, 还包括:

若本次停车的停车误差值不符合预设停车精度的要求, 且当前目标距离修正值的状态标识为第二标识, 则根据当前的历史停车误差值确定新的目标距离修正值, 并存储所述新的目标距离修正值, 所述第二标识用于表征使用当前的目标距离修正值进行自动停车不符合预设停车精度的要求。

8、一种自动停车装置, 包括:

获取模块, 用于获取目标距离修正值; 所述目标距离修正值是根据目标时刻之前的历史停车误差值确定的; 所述目标时刻为存储所述目标距离

修正值时的时刻；

修正模块，用于根据所述目标距离修正值对获取到的目标距离值进行修正，得到修正后的目标距离值；所述目标距离值为车辆当前的位置与目标停车位置之间的距离值；

- 5 执行模块，用于根据修正后的目标距离值，执行本次自动停车。

9、一种电子设备，包括存储器、处理器，以及存储在所述存储器上并可在所述处理器上运行的计算机程序，所述处理器执行所述计算机程序时，实现如权利要求 1 至 7 任一项所述自动停车方法的步骤。

- 10、一种计算机可读存储介质，其上存储有计算机程序，当所述计算机程序被处理器执行时，实现如权利要求 1 至 7 任一项所述自动停车方法的步骤。