

(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 2023/115909 A1

(43) 国际公布日
2023 年 6 月 29 日 (29.06.2023)

(51) 国际专利分类号:
G05D 1/10 (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2022/104641

(22) 国际申请日: 2022 年 7 月 8 日 (08.07.2022)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
202111560238.6 2021 年 12 月 20 日 (20.12.2021) CN

(71) 申请人: 北京三快在线科技有限公司
(**BEIJING SANKUAI ONLINE TECHNOLOGY CO., LTD.**) [CN/CN]; 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。

(72) 发明人: 李颖杰(**LI, Yingjie**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。

杨威(**YANG, Wei**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。刘宝旭(**LIU, Baoxu**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。陈刚(**CHEN, Gang**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。毛一年(**MAO, Yinian**); 中国北京市海淀区北四环西路 9 号 2106-030, Beijing 100080 (CN)。

(74) 代理人: 北京曼威知识产权代理有限公司(**BEIJING MAVAIP INTELLECTUAL PROPERTY LAW FIRM**); 中国北京市海淀区上地三街 9 号嘉华大厦 B 座 411 室, Beijing 100085 (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,

(54) **Title:** UNMANNED DEVICE CONTROL METHOD AND APPARATUS, STORAGE MEDIUM AND ELECTRONIC DEVICE

(54) 发明名称: 一种无人设备控制方法、装置、存储介质及电子设备

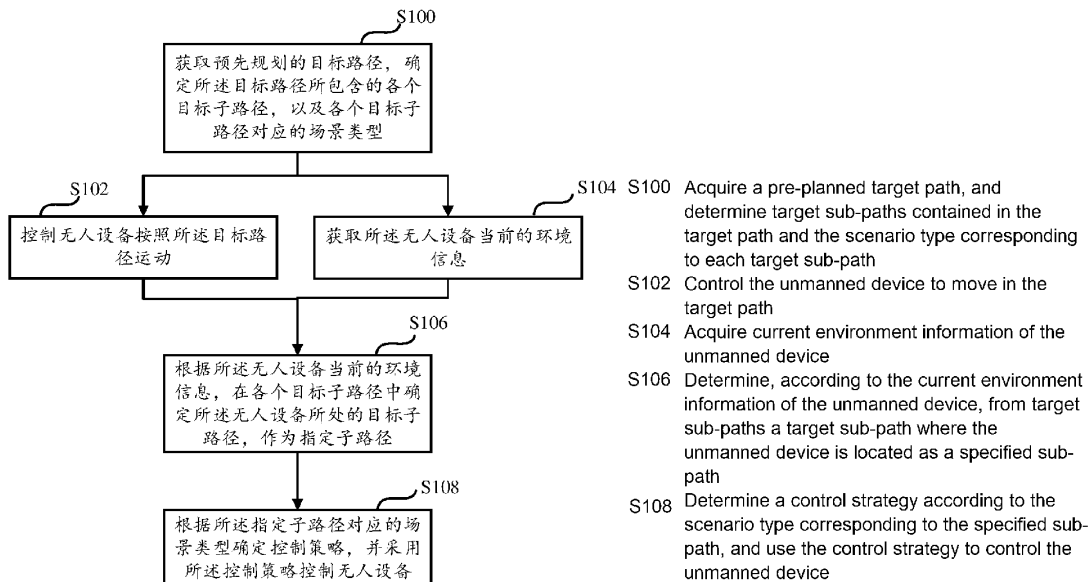


图 1

(57) **Abstract:** An unmanned device control method and apparatus, a storage medium, and an electronic device. The method comprises: controlling an unmanned device to move in a pre-planned target path (S102); acquiring current environment information of the unmanned device (S104); determining, according to the current environment information of the unmanned device, from target sub-paths a target sub-path where the unmanned device is located as a specified sub-path (S106); and determining a control strategy according to the scenario type corresponding to the specified sub-path, and using the control strategy to control the unmanned device (S108).

[见续页]

WO 2023/115909 A1

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, 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。

- (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))。

(57) 摘要: 一种无人设备控制方法、装置、存储介质及电子设备, 控制无人设备按照预先规划的目标路径运动 (S102); 获取无人设备当前的环境信息 (S104); 根据无人设备当前的环境信息, 在各个目标子路径中确定无人设备所处的目标子路径, 作为指定子路径 (S106); 根据指定子路径对应的场景类型确定控制策略, 并采用控制策略控制无人设备 (S108)。