

(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 2025/139570 A1

(43) 国际公布日
2025 年 7 月 3 日 (03.07.2025)

(51) 国际专利分类号:
B60W 40/00 (2006.01)

(21) 国际申请号: PCT/CN2024/135078

(22) 国际申请日: 2024 年 11 月 28 日 (28.11.2024)

(25) 申请语言: 中文

(26) 公布语言: 中文

(30) 优先权:
202311840519.6 2023 年 12 月 28 日 (28.12.2023) 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)。

(72) 发明人: 刘海鹏 (LIU, Haipeng); 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)。 房远征 (FANG,

Yuanzheng); 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)。 姜雨 (JIANG, Yu); 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, 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,

(54) Title: REARVIEW MIRROR DETECTION METHOD AND APPARATUS, AND INTELLIGENT DRIVING DEVICE

(54) 发明名称: 后视镜检测方法、装置和智能驾驶设备

400

S410, 获取第一图像和第二图像, 第一图像和第二图像分别为通过不同角度采集的包含目标车辆上第一后视镜的图像

S420, 根据第一图像和第二图像, 确定第一后视镜在目标车辆上的位置

S430, 根据第一后视镜在目标车辆上的位置, 控制智能驾驶设备

图 4

S410 Acquire a first image and a second image, wherein the first image and the second image are respectively images captured from different angles and each comprising a first rearview mirror of a target vehicle

S420 Determine the position of the first rearview mirror on the target vehicle on the basis of the first image and the second image

S430 Control an intelligent driving device on the basis of the position of the first rearview mirror on the target vehicle

(57) Abstract: Provided are a rearview mirror detection method (400) and apparatus, and an intelligent driving device (100). The method (400) comprises: acquiring a first image and a second image, wherein the first image and the second image are respectively images captured from different angles and each comprising a first rearview mirror (611) of a target vehicle (610) (S410); determining the position of the first rearview mirror (611) on the target vehicle (610) on the basis of the first image and the second image (S420); and controlling the intelligent driving device on the basis of the position of the first rearview mirror (611) on the target vehicle (610) (S430). The images captured from different angles and each comprising the first rearview mirror (611) of the target vehicle (610) help to improve the detection precision of the root position of the first rearview mirror (611), and can improve the precision of path planning of the ego vehicle based on the root position of the rearview mirror in an automatic parking process, thereby reducing the probability of collision between the ego vehicle and the first rearview mirror (611) of the target vehicle (610), helping to improve the parking efficiency and safety.

[见续页]

WO 2025/139570 A1

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, 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)。

本国际公布:
— 包括国际检索报告(条约第21条(3))。

(57) 摘要: 提供一种后视镜检测方法 (400)、装置和智能驾驶设备 (100), 方法 (400) 包括: 获取第一
图像和第二图像, 第一图像和第二图像分别为通过不同角度采集的包含目标车辆 (610) 的第一后视镜
(611) 的图像 (S410); 根据第一图像和第二图像, 确定第一后视镜 (611) 在目标车辆 (610) 上的位置
(S420); 根据第一后视镜 (611) 在目标车辆 (610) 上的位置, 控制智能驾驶设备 (S430)。通过不同
角度采集的包含目标车辆 (610) 的第一后视镜 (611) 的图像, 有助于提高第一后视镜 (611) 根部位置
的检测精度, 在自动泊车的过程中, 能够提高自车根据后视镜根部的位置规划路径的精度, 降低自车与
目标车辆 (610) 的第一后视镜 (611) 发生剐蹭的几率, 有助于提高泊车效率和安全性。