



一种自主泊车路径反向生成规划方法

文献类型: 专利

作者 王少平¹; 邹仁杰; 王智灵¹; 梁华为¹; 赵盼¹

发表日期 2022-02-11

专利号 ZL202010098379.X

著作权人 中国科学院合肥物质科学研究院

国家 中国

文献子类 发明专利

英文摘要 本发明涉及一种自主泊车路径反向生成规划方法,包括如下步骤:步骤1、目标停车位信息获取,包括车位类型及位置信息;步骤2、根据目标停车位信息,确定泊车初始状态和目标状态;步骤3、根据停车位信息和目标状态,利用几何法,生成相应的目标路径树;步骤4、根据车辆的初始状态,利用采样法生成连接目标路径树终点的多条路径;步骤5、根据代价函数从多条路径选取最优路径。本文提出的泊车方法利用先验的停车位信息,针对不同的停车位,不同的车辆起始位姿,都能从起始位置生成泊入停车位内的路径。

申请日期 2022-02-18

语种 中文

源URL [http://ir.hfcas.ac.cn:8080/handle/334002/132315]

专题 合肥物质科学研究院_中科院合肥智能机械研究所

作者单位 中国科学院合肥物质科学研究院

推荐引用方式 王少平,邹仁杰,王智灵,等. 一种自主泊车路径反向生成规划方法. ZL202010098379.X. 2022-02-11.
GB/T 7714

入库方式: OAI收割

来源: [合肥物质科学研究院](#)

浏览

9

下载

0

收藏

0

其他版本

除非特别说明,本系统中所有内容都受版权保护,并保留所有权利。