

WEBPAT

全球專利資訊網

新穎數位文創股份有限公司 李凱芸 專員

https://webpat.tw



專利檢索與分析的使用時機

前案檢索



新穎性評估

- 1.新穎性確認
- 2. 專利申請

新創事業投資



新技術 投資評估

- 投資事業評估 依據
- 2. 技術策略擬定
- 3. 技術監控

企業專利布局



技術監控

- 1.遏制競爭對手
- 2. 爭奪市場地位



Search 檢索

Q

- 全球資料庫
- 檢索機制
- Al檢索
- 輔助檢索

View

檢視



- 檢視模式
- 專利列表
- 關聯性排序
- 統計/再檢索

Information

詳細資訊



- 專利資料
- 列表呈現
- 記號關鍵字
- 法律資訊/引證/家族

Advance 加值服務



- 標準化專利權人
- 多元匯出
- 台灣上市櫃專利
- 檢索紀錄
- 預警通知

WEBPAT全球專利資料庫

Search 檢索

Q

- 全球資料庫
- 檢索機制
- Al檢索
- 輔助檢索

View

檢視

:=

- 檢視模式
- 專利列表
- 關聯性排序
- 統計/再檢索

Information

詳細資訊



- 專利資料
- 列表呈現
- 記號關鍵字
- 法律資訊/引證/家族

Advance 加值服務



- 標準化專利權人
- 多元匯出
- 台灣上市櫃專利
- 檢索紀錄
- 預警通知

WEBPAT全球專利資料庫

全球資料庫



國家	收錄年度	資料範圍		
美 國	1976~迄今	公開 核准 法律狀態(轉讓、年費、File Wrapper)		
台灣中文	1950~迄今	公開 核准 法律狀態(轉讓註記、年費)		
中國	中國 1985~迄今			
日本	1993~迄今	公開 公告(核准) 實用新型 PAJ 法律狀態(年費)		
歐 盟	1978~迄今	公開 核准		
PCT(WO)	1978~迄今	PCT專利		
DOCDB	1836~迄今	100個國家 4500萬筆 1T容量		
INPADOC	1978~迄今	53個國家 3億等等 35		
7中 安 火火斗	1979~迄今	第2 1		

資料更新



更新筆數 超過50,000,000+

2023年期間各資料庫數據整理

資料庫	期數	筆數
TW	69	107, 568
CN	101	5,946,932
JP	580	446,309
KR	451	351,436
US	104	778,540
EP	104	267,514
WO	52	281,733
DOCDB	50	41,737,892
NEW CA	48	499,616

專利檢索很重要

ĴÎPTECH ■ 管理面分析 INNOVUE 登出 Q 檢索 無 魚骨 佐 分類 **持**技術面分析 1 報告 團 專案 紀錄 1/8 阈 針對緊急車輛的自駕車路徑預測系統及自駕車路徑預測方法 有效 不知從何下手 公告號: TWI838994 比對 TW202423744 申請號: TW111146115 公開號:TW2024 公告日: 2024-04-11 申請日:2022-12-01 公開日: 2024-06-隨 摘要:一種自駕車路徑預測方法,包括:感測行駛於道路上的車輛並產生相應於車輛的感測訊號;根據車聯網以及車輛的感測訊號判斷車輛中是否更包含緊急車輛;當車輛中更包含緊急重 應於緊急車輛之緊急路徑預測;根據緊急路徑預測產生緊急自駕決策,並提供相應於緊急自駕決策的自駕車路徑規劃;以及根據自駕車路徑規劃控制自駕車於道路上變更行駛路徑 9 申請人(1): 財團法人工業技術研究院 (TW) ⑤ 專利權人(1): 財團法人工業技術研究院 (TW) IPC(2): B60W 30/08 G08G 1/16 CPC(12): G01C 21/3407 G08G 1/0965 G08G 1/162 證書號: 1838994 審查委員(1): 張人傑 專利代理人(2): 葉璟宗 卓俊傑 極 發明人(3): 李裕豐 (TW) 林渝恆 (TW) 應雨軒 (TW) 專利類型: 發明 Claims Chart 說明 嘗試排版 於一種路徑預測技術,且特別是有關於一種針對緊急車輛的自駕車路徑預測。 只要以表現以雷達、光學雷達、GPS及電腦視覺等技術感測其環境,將感測資料轉換成適當的導航。 断周遭物件 移動軌跡,作為自駕車行進控制之依據,如加減速、變換車道等,以確保自駕車運行安全。另外,自駕車能透過感測輸入的 持續追蹤其位置。通過多輛自駕車構成的無人車隊可以有效減輕交通壓力,並因此提高交通系統的運輸效率 該緊急車輛的目前狀態,根據地圖資訊以及該至少 目前的自駕車具有路徑預測的能力,能夠事先預測周邊車輛可能移動的範圍,做出防撞決策。但是,若道路上有緊急. 」值1

急自駕決策的一自駕車路徑規劃;以及一控制模組,用以根據該自駕車路徑規劃控制 該自翟車於該道路上變更行駛路徑以及翟駛模式。

2. 如請求項1所述的自駕車路徑預測系統,其中當該判斷模組判斷該些車輛中未包含該 緊急車輛時,該路徑預測模組取得該至少一周邊車輛的該些最終狀態,並且執行相應 於該至少一周邊車輛的——般路徑預測。

3. 如請求項2所述的自駕車路徑預測系統,其中該處理器更包括: --般決策模組,用

出讓到,甚至停靠在路 選等等規定。在這樣的情況下,一般車輛的行徑路徑和駕駛模式會在很短的時間內有較大的改變,如 偵測到緊急車輛的位置並依照交通法規讓道之外,也必須考量到周邊車輛而啟動緊急決策,將是亟需突破的課題

【發明內容】

本揭露提供一種自賀車路徑預測系統,適用於自賀車。自駕車路徑預測系統包括感測器以及題接於感測器的處理器。感測 相應於車輛的感測訊號,其中車輛包含至少一周邊車輛。處理器包括判斷模組、路徑預測模組、緊急 横組以及控制料 號判斷車輛中是否更包含緊急車輛;當判斷模組判斷車輛中更包含緊急車輛時,路徑預測模組取得周邊上 急車輛之緊急路徑預測;緊急決策模組根據緊急路徑預測產生緊急自駕決策,並提供相應於緊急自駕決策的自馬工程後期

本揭露提供一種自駕車路徑預測方法,適用於設置在自駕車上的自駕車路徑預測系統,其中自駕車路徑預測系統包括感源 上的多部車輛並產生相應於車輛的感測訊號,其中車輛包含周邊車輛,處理器用以執行自駕車路徑預測方法,包括:根據

....測訊 孰行相應於緊 規劃控制自駕

> 感測行駛於道路 判 斷車輛中是否 緊急路徑預測產

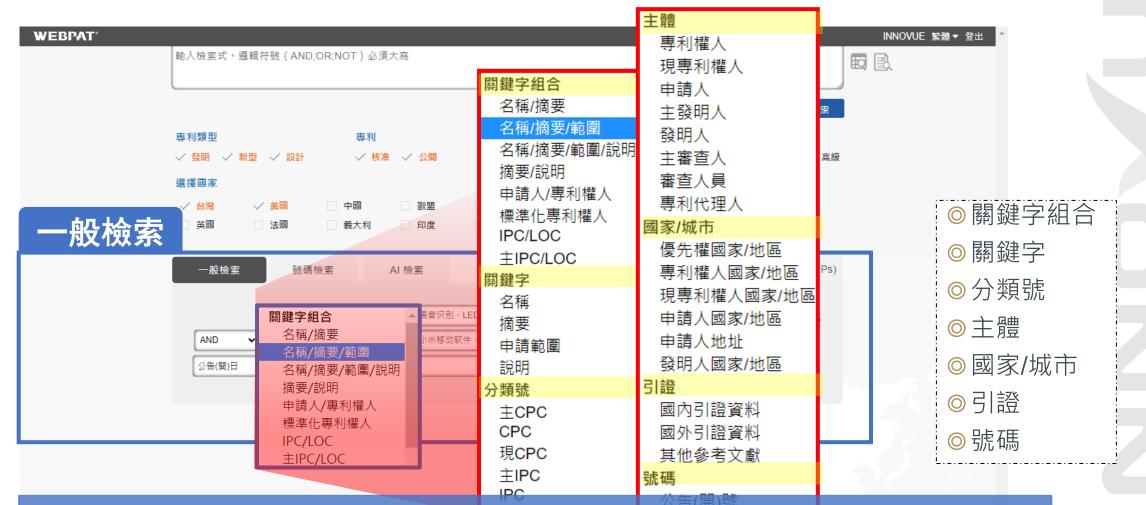
竪鸟跤颂辐测判

專利摘要

檢索機制-選擇檢索條件並輸入關鍵字



一般檢索-選擇檢索條件並輸入關鍵字



布林檢索SO EASY

F-Term 公告卷號

⊞ (# i

檢索機制-一般檢索



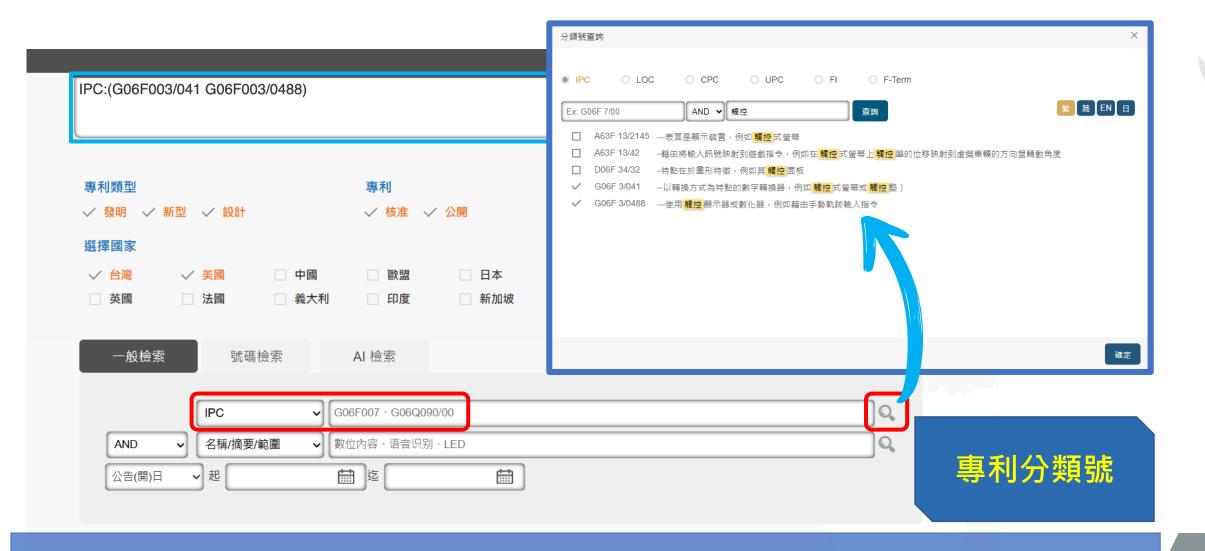
檢索機制-一般檢索(檢索語法)

運算符號	說明	範例	備註
*	萬用字元。代表 0 個 ~N 的字符,可在任一文字欄 位使用。	1. apple* (apple 後可有 0~N 個數量的字符) 2. app*le (app 和 le 中可有 0~N 個數量的字符) 3.*apple (apple 前可有 0~N 個數量的字符)	1. 凡分類號檢索後面自動補*,若條件已加入雙引號則不補上*。 EX: (1)IPC:(G06F),可查詢G06F001/00、G06F003/00 (2)IPC:("G06F")只限查詢G06F 2. *萬用字元 限使用在數字和英文字上,中文字無法使用。
" "	限定搜尋。片語、英文姓 名檢索模式	片語multi touch → TTL:("multi touch") 片語barry daniel → IN:("barry daniel")	中文查詢字詞間若有空格,會自動被忽略。EX: TTL:("手機 殼") 等同於查詢 TTL:("手機殼")
[]	範圍區間。用於數字或日 期型欄位	1. PD:[2012-01-01 TO 2012-12-31]可結合萬用字元 (*)2. PD:[2016-01-01 TO *] (2016/01/01 迄今)3. PD:[* TO 2012- 01-01] (資料庫數據起始日~2012/01/01)	
()	檢索條件的群組	TTL:(phone screen) AND (IPC:(H04*) OR ASSG:(Apple))這會取到 第一組 - 「TTL:(phone) 或 TTL:(screen)」和 第二組 - 「IPC:(H04*) 或 ASSG:(Apple)」的交集	當 AND 和 OR 混搭使用時,請加上正確的群組括號。
OR = 空格	聯集。符合A或B的檢索 條件。	TTL:(phone) OR TTL:(screen) TTL:(phone screen) 只須符合 phone 或 screen	
AND	交集。須符合A和B的檢索條件。	TTL:(phone) AND TTL:(screen) 須符合 phone+screen	
NOT	差集。符合A排除B的檢 索條。	TTL:(phone) NOT TTL:(screen) 須符合 phone 但得排除 screen	
~	NEAR。以「""」將要查詢的兩個單字包起來,並在後方加上「~」與數字,表示兩個單字間可以插入多少個字或是兩個字可調換 <i>順序</i> 。	1. "water pump"~2 檢索結果:「water mixing pump」為 NEAR 1「Control apparatus for a water powered sump pump」為 NEAR 22. "dog fox"~5 檢索結果:「The quick brown fox jumps over the dog!」為正確的檢索結果。「dog」和「fox」互相調換後為 NEAR 2, 而中間插入「jumps」、「over」、「the」3個字後需要再加上3。因此總共的距離為 NEAR 5	

輔助檢索-中英同義詞庫



輔助檢索-分類號



檢索機制-號碼檢索



批次檢索上限高達1000篇

Search

檢索

Q

- 全球資料庫
- 檢索機制
- Al檢索
- 輔助檢索

View

檢視



- 檢視模式
- 專利列表
- 關聯性排序
- 統計/再檢索

Information

詳細資訊



- 專利資料
- 列表呈現
- 記號關鍵字
- 法律資訊/引證/家族

Advance 加值服務



- 標準化專利權人
- 多元匯出
- 台灣上市櫃專利
- 檢索紀錄
- 預警通知

WEBPAT全球專利資料庫

檢視模式



:

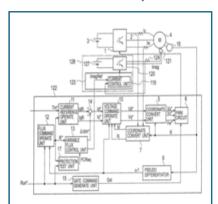
檢視模式



:

檢視模式

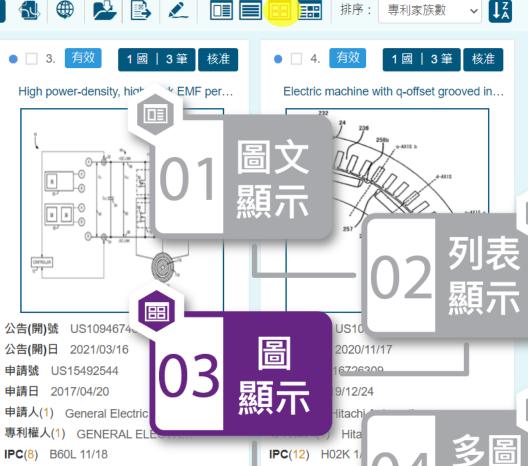




公告(開)號 US09680406 公告(開)日 2017/06/13 申請號 US14198189 申請日 2014/03/05 申請人(1) Kabushiki Kaisha To... 專利權人(1) Kabushiki Kaisha To...

IPC(10) H02P 23/00

公告(開)號 US07446448 公告(開)日 2008/11/04 申請號 US11509619 申請日 2006/08/25 申請人(6) Fumio Tajima 專利權人(2) Hitachi, Ltd. IPC(2) H02K 1/27



示:集中顯示,掌握訊息更快速

nagnet machine with offset ...

:

檢視模式



iii iii

篩選-合併+AI排序



專利列表-代表專利顯示



i

統計/再檢索



Search

檢索

Q

- 全球資料庫
- 檢索機制
- Al檢索
- 輔助檢索

View

檢視



- 檢視模式
- 專利列表
- 關聯性排序
- 統計/再檢索

Information

詳細資訊



- 專利資料
- 列表呈現
- 記號關鍵字
- 法律資訊/引證/家族

Advance 加值服務



- 多元匯出
- 檢索紀錄
- 預警通知

WEBPAT全球專利資料庫

專利資料

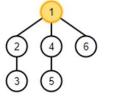


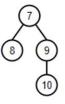
24

專利資料

WEBPAT'

INNOVUE 登出 專利全文 法律資訊 引證資料 專利家族(9) SEP 紀錄 1/340 控制方法及控制單元 A- A A+ 😃 PDF 🧥 檢視 PDF 🚃 🚄 Claims tree Claims Chart







- 號:游標顯示控制單元連接該**多點觸控**感測器及**多點觸控**事件判斷單元.根據該各接觸點之座槽資訊及該事件訊號產生游標訊號.傳送至該**多點觸控**作業環境.以及**多點觸控**事件傳送器連接該**多點觸控**事件判斷 單元,將該事件訊號傳送至該多點觸控作業環境。
- Ы… 7. 一種用於**廖點觸控**作業環境下的控制方法,包含:因應物件感測而產生包含各接觸點之座標資訊的感測訊號,根據該感測訊號及控制訊號產生事件訊號,根據該各接觸點之座標資訊及該事件訊號產生游標訊號,以 及傳送該游標訊號及事件訊號至該多點觸控作業環境。
- 损。 11. 一種用於**多點觸控**作業環境下的控制單元,包含:**多點觸控**事件判斷單元,根據感測訊號及控制訊號產生事件訊號:游標顯示控制單元連接該**多點觸控**事件判斷單元,根據該感測訊號包含的各接觸點之座標資訊及 該事件訊號產生游標訊號,傳送至該客點觸控作業環境;以及客點觸控事件傳送器連接該客點觸控事件判斷單元,將該事件訊號傳送至該露點觸控作業環境。

說明嘗試排版

用於多點觸控作業環境下的觸控裝置、控制方法及控制單元

【技術領域】

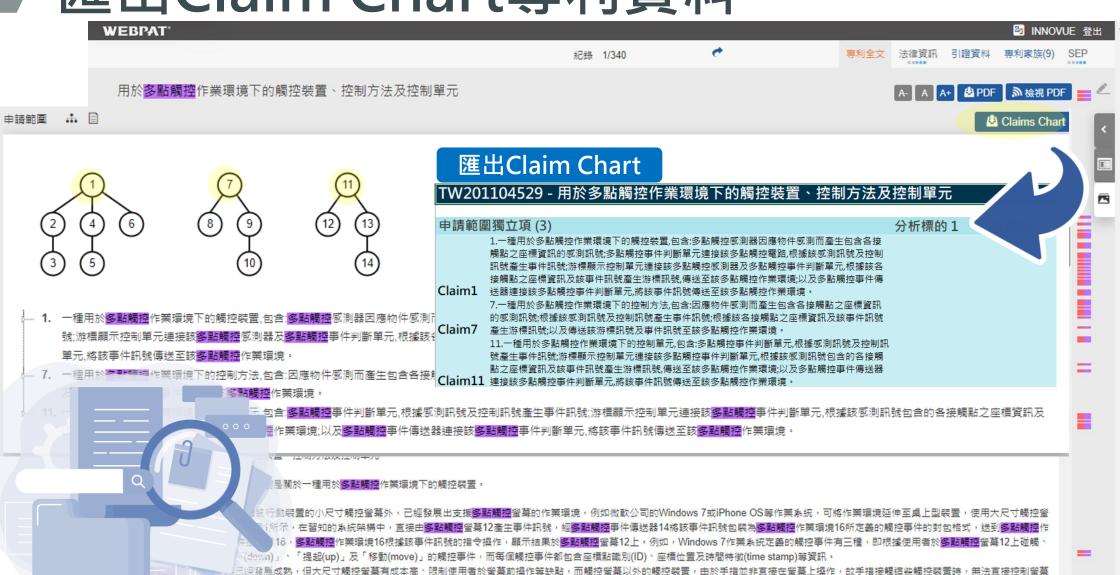
本發明係有關一種觸控裝置,特別是關於一種用於多點觸控作業環境下的觸控裝置。

【先前技術】

現今的觸控技術發達,除了傳統行動裝置的小尺寸觸控螢幕外,已經發展出支援**多點觸控**螢幕的作業環境,例如微軟公司的Windows 7或iPhone OS等作業系統,可將作業環境延伸至桌上型裝置,使用大尺寸觸控螢 幕,讓使用者依直覺操作。如圖1所示,在習知的系統架構中,直接由<mark>露點觸控</mark>等第12產生事件訊號,經**露點觸控**事件傳送器14將該事件訊號包裝為<mark>多點觸控</mark>作業環境16所定義的觸控事件的對包格式,送到**露點觸控**作 業環境16中的**多點觸控**事件接收器18,**多點觸控**作業環境16根據該事件訊號的指令操作,顯示結果於**多點觸控**螢幕12上。例如,Windows 7作業系統定義的觸控事件有三種,即根據使用者於<mark>多點觸控</mark>螢幕12上碰觸、 離開及移動而產生的「放下(down)」、「提起(up)」及「移動(move)」的觸控事件,而每個觸控事件都包含座標點識別(ID)、座標位置及時間特徵(time stamp)等資訊。

支援**多點觸控**的作業環境已經發展成熟,但大尺寸觸控螢幕有成本高、限制使用者於螢幕前操作等缺點,而觸控螢幕以外的觸控裝置,由於手指並非直接在螢幕上操作,故手指接觸這些觸控裝置時,無法直接控制螢幕





法律資訊/引證/家族



mixpanel MOBILE

列表呈現

專利家族(2) 族譜分析

Personal ledger blockchain

申請號: US15957142 公告號: US10621376 公開號: US20180268162 公告日:2020-04-14 申請日: 2018-04-19 公開日: 2018-09-20

摘要: A system, method, and computer readable storage medium configured for storing encrypted data in a blockchain. To write additional data in a blockchain, a request is received at a computing node. The request is typically cryptographically signed by a user system to include a new transaction with additional data in the blockchain. The additional data is previously encrypted with an encryption key. A new block that records the new transaction with additional data in the blockchain is added. To read the additional data in a blockchain, a request is received at a computing node with a transaction identifier and a decryption key from a user system to access data journaled as part of the blockchain in the transaction database. The transaction database is searched using the identifier. In response, to finding the corresponding block in the blockchain, the data is decrypted using the decryption key.

申請人(1): International Business Machines Corpora...

現專利權人(1): INTERNATIONAL BUSINESS MACHINE...

CPC(8): G06F 21/6227 G06F 16/2379 G06F 1...

專利代理人(2): Fleit Intellectual Property Law Jon Gibb...

檢索範圍(8): G06F0021/6227 G06F0016/27 G06F0...

關聯案(1): 14971027

申請範圍 (18) 👬 📋

專利權人(1): International Business Machines Corpora...

IPC(5): G06F 21/62 G06F 21/10 G06F 16/23

審查委員(1): Gheng-Feng Huang

發明人(1): Donna N. Dillenberger (US)

專利類型: 發明

Decentralized immutable storage blockchain

• 7. US10554746

Decentralized immutable storage blockchain



檢索結果列表

Claims Chart

Personal ledger blockchain

2. US10833844

Blockchain lifecycle management

3. US10878518

Blockchain enabled quality control in construction projects

4. US10805094

Blockchain timestamp agreement

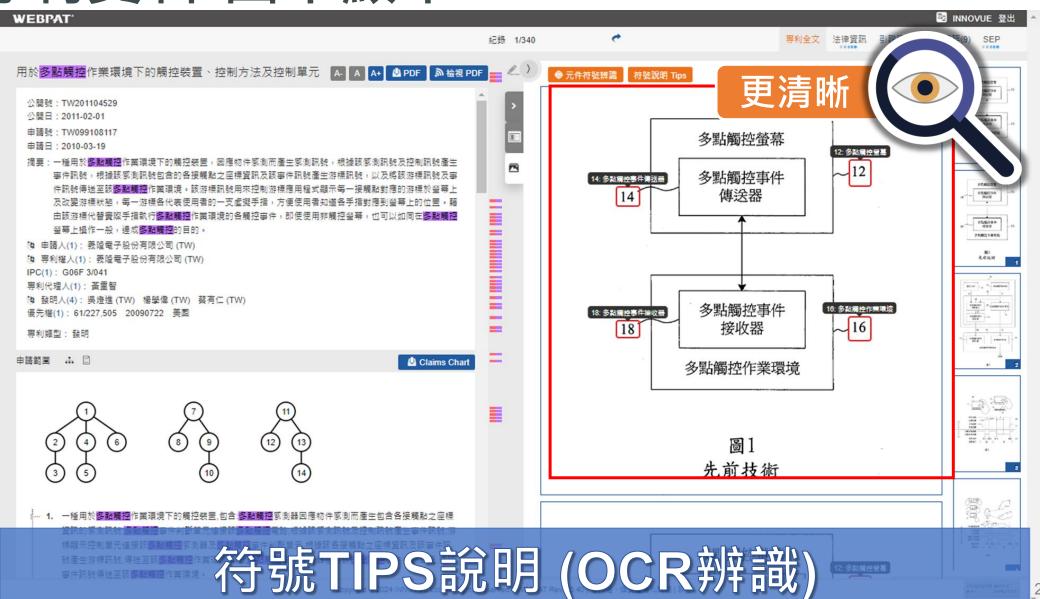
5. US10355869

Private blockchain transaction management and termination

• 6. US10887389

configuration

專利資料-圖示顯示



記號關鍵字快篩/選法



Search 檢索

Q

- 全球資料庫
- 檢索機制
- Al檢索
- 輔助檢索

View

檢視



- 檢視模式
- 專利列表
- 關聯性排序
- 統計/再檢索

Information

詳細資訊

- 專利資料
- 列表呈現
- 記號關鍵字
- 法律資訊/引證/家族

Advance 加值服務



- 標準化專利權人
- 多元匯出
- 台灣上市櫃專利
- 檢索紀錄
- 預警通知

WEBPAT全球專利資料庫

標準化專利權人

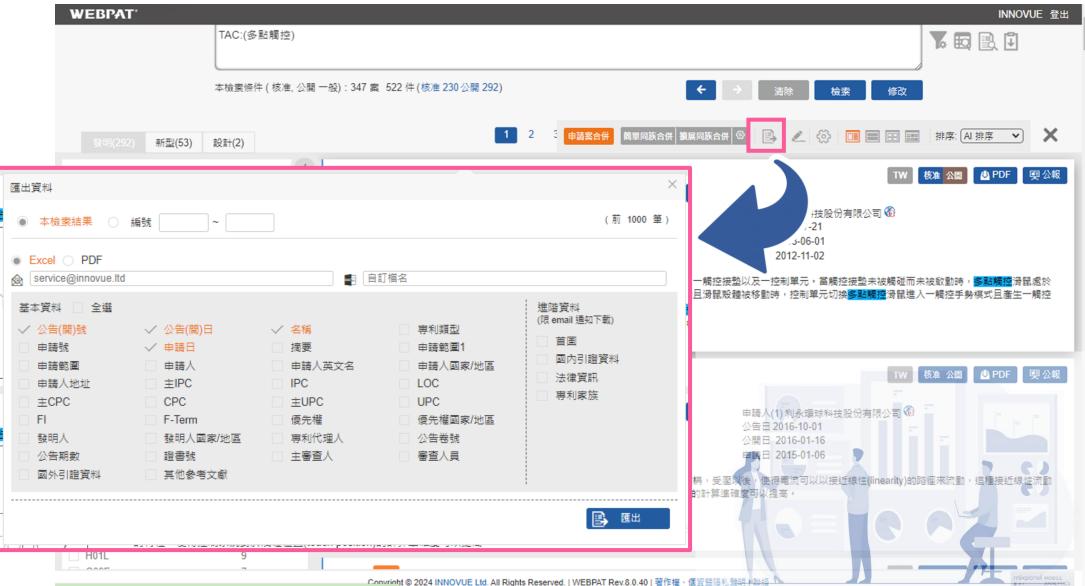


台灣上市櫃公司專利





多元匯出



檢索紀錄

TAC:(清潔 機器人)

本檢索條件(核准,公開一般): 25357 案 31172件(核准 20732公開 10440)

修改



本次檢索

編號	檢索式	國家	專利/檢索模式	筆數	更多
1	TAC:(清潔 機器人)	TW	核准, 公開 (一般)	25357	000

≦ 加入紀錄



檢索紀錄

	編號	檢索式	國家	專利/檢索模式	筆數	日期	警示	更多	
	1	AN:("Macronix International")	US	核准	3003	2019/07/02	(G)	000	<u> </u>
	2	PN:(M576031) OR APN:(M576031)	TW	核准,公開(一般)	1	2019/06/03	(©)	000	
	3	PN:(CN108284608 CN108215335 CN207389	CN	核准, 公開 (高級)	6	2018/08/29	(D)	000	
	4	PN:(201627380 00280792 201728564) OR AP	TW	核准,公開(高級)	3	2018/08/29	(G)	000	
	5	TAC:(抗菌 除臭 吸濕 抗黴) AND TAC:(牡蠣 珍珠	TW	核准, 公開 (高級)	393	2018/06/13	(G)	000	
	6	TAC:(抗菌 除臭 吸濕 抗黴) AND TAC:(牡蠣 珍珠	TW	核准, 公開 (高級)	278	2018/06/13	(13)	000	
	7	IPC:(g06k009/00)	TW	核准, 公開 (高級)	1610	2017/05/04	(B)	000	
-	"	スI用jiji ZUIJIZUJJ		스m 디 Z019-04	1 -01				

申請號 TW106128225

摘要

本發明係為一種撥吸裝置及其集塵盒及其清潔機器人,清潔機器人包含結合撥吸裝置之集塵盒,其中,清潔機器人運轉行進時,撥吸裝置的突出管體撥動被清潔 面,使被清潔面的髒汙物經撥動而離開被清潔面,進而隨著清潔機器人導引外界環境的氣體由突出管體進入集塵盒,藉由此撥吸裝置的撥動及伸入被清潔面,可

申請日 2017-08-21

該滾刷 動時, 地毯之

冥 公報

冥 公報



預警通知



「公告號」vs「公開號」文字比對

紀錄 2/9419

專利全文

法律資訊

引證資料

利家族 S

並列内嵌

SEP

新增3% 刪除7%

公告號:I761018

申請範圍

音資料與一目標語者資訊判斷一目標語者是否存在

以產生一偵測結果;藉由該處理器依據該些語音資料與該目標語者資訊判斷該目標語者的方向以產生一估 測方向;藉由該處理器依據該偵測結果、該估測方向以及一先前追蹤方向判斷該目標語者是否存在

且判斷該目標語者的方向是否改變;若該目標語者存在且該目標語者的方向自 該先前追蹤方向改變為一當前追蹤方向,將該些語音資料中對應於該先前追蹤方向的一語音片段插入該些語音資料中一當前位置以產生一混合語音資料,其中該語音片段為N秒;藉由該處理器依據該當前追蹤方向對該混合語音資料執行一語音強化程序以產生一強化後語音資料,其中該語音強化程序包含一雜訊消除程序;藉由該處理器對該強化後語音資料執行一語音縮減程序以將該強化後語音資料縮減N秒進而產生一語音輸出資料;以及藉由一播放電路播放該語音輸出資料。如請求項1所述的語音擷取方法,其中藉由該處理器依據該

公開號:202228124

申請範圍

音資料與一目標語者資訊判斷一目標語者是否存在

一語音強化程序以產生一強化後語音資料

: 藉由該處理器對該

強化後語音資料執行一語音縮減程序以

產生一語音輸出資料;以及藉由

一播放電路播放該語音輸出資料。 如請求項1所述的語音擷取方法,其中藉由該處理器依據該

語音資料與該目標語者資訊判斷該目標語者是否存在且判斷該目標語者的方向是否改變包含: 藉由該處理器依據該些語音資料中的其中一者以及該目標語者資訊判斷該目標語者是否存在以產生一偵測結果; 藉由該處理器依據該

些語音資料與該目標語者資訊判斷該目標

語音



專利新攻略,讓閱讀專利更智慧

將公告與公開的申請範圍進行比對·快速了解對應的段落·協助您飆速判斷專利技術

估測方向以及一當前追蹤方向判斷

亥目標語者資訊判斷該目標語者

(化該些語音資料中擷取出對應該 行一空間分布計算程序以產生該 前追蹤方向對該混合語音資料執

mixpanel MOBILE

ANALYTICS

訊息通知





2025年 IPTECH AI通更新功能或服務



CONTACT US!

新穎 李凱芸 03-4024200#203



新穎 李婉瑄 03-4024200#215



攻略檢索利器-AI 檢索通





智慧檢索新利器,讓搜尋更簡單!

全新「AI 檢索通」功能,只需輸入技術主題或關鍵描述,系統即能自動產出結構化檢索式,提升檢索效率。

掌握專利重點-AI速讀通



專利速讀新體驗,快速理解技術!

全新「AI 速讀通」功能,運用AI分析技術,自動擷取專利摘要與關鍵詞,協助您一眼掌握專利內容重點。

5 筆







解密專利內文-AI閱讀通

申請號: US18306658

Unmanned vehicle control and operation in a marine environment 有效

公開號: US20230259128

申請日:2023-04-25 公開日: 2023-08-17

摘要: Many different types of systems are utilized or tasks are performed in a marine environment. The present invention provides various configurations of unmanned vehicles, or drones, that can be operated and/or controlled for such systems or tasks. One or more unmanned vehicles can be integrated with a dedicated marine electronic device of a marine vessel for autonomous control and operation. Additionally or alternatively, the unmanned vehicle can be manually remote operated during use in the marine environment. Such unmanned vehicles can be utilized in many different marine environment systems or tasks, including, for example, navigation, sonar, radar, search and rescue, video streaming, alert functionality, among many others. However, as contemplated by the present invention, the marine environment provides many unique challenges that may be accounted for with operation and control of an unmanned vehicle.

申請人(1): Navico, Inc. (US)

公告日:2024-12-10

現專利權人:

CPC(23): G05D 1/0038 B63B 35/00 B63G 8/001

公告號: US12164295 比對 US20230259128

審查委員(2): Peter D Nolan Luke Huynh

發明人(3): Mark N. Harnett (NZ) Alan Peter Davis (GB) Thomas E.

專利類型: 發明

專利權人(1): Navico, Inc. (US)

IPC(16): G05D 1/00 B63B 35/00 B63G 8/00



掌握專利重點,閱讀技術更有感

一鍵掌握專利內容結構,快速提取技術核心、功效與應用說明。 是您專利研讀的最佳幫手!

❸ 研讀通 技術摘要

本專利的主要目的是提供一種能在海洋環境中進行自動控制或遠端操作的無人載具(無人機)系統,解決傳統方式在海上的監控、探測與救援等問題。其特點是結合 載具與船舶上的電子裝置,讓無人載具能根據預設路線自動航行、收集數據,並即時傳輸到船上的顯示器上。

生活化範例

就像你用手機控制家裡的智能燈泡一樣,這項技術可以讓你透過船上的設備(類似於車載導航)來遠端操控無人機,讓它去探測水下情況、監視周圍環境,甚至在 人時協助投放救牛裝備。

解密專利內文-AI閱讀通(續)

Unmanned vehicle control and operation in a marine environment 有效





A- A A+ 😃 PDF 🧥 檢視 PDF

重點說明

- 1. 無人載具可自動或手動控制,在海洋環境中執行多種任務。
- 2. 與船舶上的電子設備整合,能接收指令並回傳數據。
- 3. 支援多種感測器(如聲納、紅外線、風速等), 收集不同類型的資料。
- 4. 無人載具可自動追蹤船隻或根據預設路線移動。
- 5. 能夠在水面上或水面下操作,並支援多種載具類型(空中、水面、水下)。

現有技術與改進對照表

現有技術或方法的標題	現有的技術或方法的原況背景說明	本篇專利的改進部分
傳統無人機在海上的操作	需要人工控制,無法自動導航且容易受環境影響	可與船用電子設備整合,實現自動導航與遠端控制
海上監測方式	依賴固定裝置或人員視察,效率低	無人載具可主動巡邏、收集數據並即時回傳



掌握專利重點,閱讀技術更有感

一鍵掌握專利內容結構,快速提取技術核心、功效與應用說。 是您專利研讀的最佳幫手!

探測水下情況

小穎AI客服

放牛裝備或發光標記

牛與即時回傳能力



解構技術精髓-AI 魚骨通(檢視魚骨)2026年



全新魚骨圖視覺化功能,自動萃取專利技術要素,一鍵展開技術與功效架構。

解構技術精髓-AI 魚骨通(檢視分類) 2026年



掌握魚骨通,技術解構更直覺!

全新魚骨圖視覺化功能,自動萃取專利技術要素,一鍵展開技術與功效架構。

打造分類架構-AI分類通2026年



入検索

● 魚骨

見 🎉 分類

☞ 管理面分析

🦸 技術面分析

■ 報告

重 專案



admin 登出

自動駕駛技術 共 1290 筆

自動駕駛技術 ▼

技術分類











申請案合併

AI篩選

相關



公告(開)日 2024-02-11

search







1 /65 ()

v [

母節點

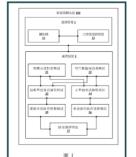
技術分類(1290)



- 感知 (Perception) (410)
 - + 1.1 電腦視覺 (Computer Vision) (152)
 - + 1.2 雷達 (Radar) (242)
 - + 1.3 光達 (LiDAR) (17)
- ◆ 定位與地圖構建 (Localization and Mapping) (381
- → 決策與規劃 (Decision Making and Planning)(355
- + 控制 (Control) (5)
- + 車聯網 (V2X)(147)

技術分類(1290) @

□ 1. 有效 路徑規劃系統及其路徑規劃方法



公告(開)號 TWI832686

專利權人(1) 國立陽明交通大學

摘要

一種路徑規劃系統及其路徑規劃方法。路徑規劃系統將道路距離點雲圖投影至道路影像,產生道路影像點雲合成圖,再輸入至深度學習模型及概率圖模型,以獲得路面分割圖。對路面分割圖計算連通域,基於道路影像點雲合成圖獲得相鄰車道資訊點雲及主車道資訊點雲,並對相鄰車道資訊點雲及主車道資訊點雲進行聚類,以及計算相鄰車道群中心及主車道群中心,再將相鄰車道群中心及主車道群中心之光達座標轉換為車身座標,對車身座標進行平滑處理以獲得變換車道路徑點及主車道路徑點,根據障礙物資訊選擇變換車道路徑點或主車道路徑點作為行駛路徑。

無相關

IPC

路徑搜索;路徑導引 [7]

技術特徵

本發明之目的在於提供一種路徑規劃機制,其透過攝影機以及光學雷達掃描器(LiDAR)產生影像,並基於深度學習模型及概率圖模型,分析 影像並在各種情境之下分割出路面,以識別出車道線、可行駛區域與相鄰車道區域,且深度學習模型將道路線分割及道路線偵測進行整合,

·個LiDAR即可即時規劃車輛當前行駛路徑,節省建置高精向量地...

掌握技術重點,讓分類更精準

全新AI分類通功能,幫助您快速定義技術節點,讓分類更快、 更高效、更智慧! ₹道路之一道路影像;以及一光學雷達掃描器,用以擷取該目標道₹底測裝置,且包含:一相機光達校準模組,用以自該攝影機接收₹離點雲圖投影至該道路影像,以產生一道路影像點雲合成圖;...

建議分類(2)



1.1 電腦視覺 ,3.1 路徑規劃 ...

46

打造分類架構-AI分類通(續) 2026年

ÎPTECH

☞ 管理面分析

🤣 技術面分析

admin 登出

自動駕駛技術 共 1290 筆

自動駕駛技術 ▼

技術分類 ▼













簡單同族合併



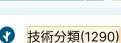
















- + 1.1 電腦視覺 (Computer Vision) (152)
- + 1.2 雷達 (Radar) (242)
- + 1.3 光達 (LiDAR) (17)
- ★ 定位與地圖構建 (Localization and Mapping) (381)
- → 決策與規劃 (Decision Making and Planning)(355)
- + 控制 (Control) (5)
- + 車聯網 (V2X)(147)

技術分類(129







專利權人 (4)

國立陽明交通大學

埼亜

覆蓋全數分類

劃方法

行駛路徑。

IPC

路徑搜索;路徑導引 [7]

技術特徵

本發明之目的在於提供一種路徑規劃機制,其透過攝影機以及光學雷達掃描器(LiDAR)產生影像,並基於深度學習模型及概率 影像並在各種情境之下分割出路面,以識別出車道線、可行駛區域與相鄰車道區域,且深度學習模型將道路線分割及道路線偵測進行整合,

個LiDAR即可即時規劃車輛當前行駛路徑,節省建置高精向量地...

掌握技術重點,讓分類更精準

全新AI分類通功能,幫助您快速定義技術節點,讓分類更快、 更高效、更智慧!





search

1 /65 ()















IB距離點雲圖投影至道路影像,產生道路影像點雲合成圖,再輸入至深度學習模型

[通域,基於道路影像點雲合成圖獲得相鄰車道資訊點雲及主車道資訊點雲,並對相 3鄰車道群中心及主車道群中心,再將相鄰車道群中心及主車道群中心之光達座標轉

宣路徑點及主車道路徑點,根據障礙物資訊選擇變換車道路徑點或主車道路徑點作為

擷取該目標道 |該攝影機接收 南 合 出 回 ・ ■1路徑規劃

聯絡資訊

Facebook粉絲團



◎電話:03-4024200 #203 李小姐

©E-mail : service@innovue.ltd

Line@官方帳號







敬請指教,謝謝!

