

【11】證書號數：M575113

【45】公告日：中華民國 108 (2019) 年 03 月 01 日

【51】Int. Cl. : *G01S13/08* (2006.01) *G01S13/32* (2006.01)
 G01S13/42 (2006.01) *G01S13/93* (2006.01)
 G01S13/94 (2006.01) *G06F3/14* (2006.01)
 G08B3/00 (2006.01)

新型

全 2 頁

【54】名稱：智慧勘察系統

【21】申請案號：107215430

【22】申請日：中華民國 107 (2018) 年 11 月 14 日

【72】新型創作人：李粵堅 (TW)；吳文德 (TW)；周志翔 (TW)；許孟煒 (TW)；李正竑 (TW)；楊維新 (TW)；張建宏 (TW)

【71】申請人：東南科技大學

新北市深坑區北深路 3 段 152 號

【57】申請專利範圍

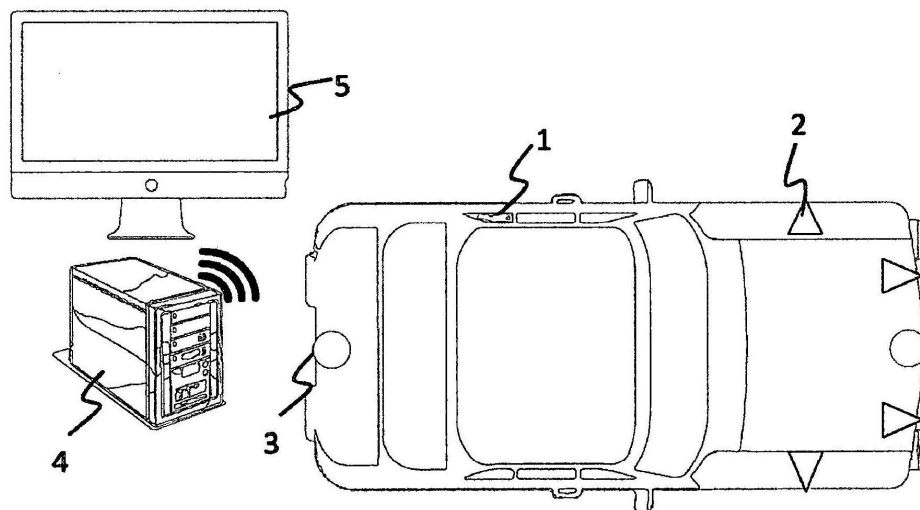
1. 一種智慧勘察系統，包含一載具；一終端機，使用者得以利用該終端機控制該載具的進行方向；一距離偵測模組，得以偵測該載具與一障礙物的距離；一鏡頭，設於該載具的前端及後端；其中，該終端機與該載具、該距離偵測模組及該鏡頭具有電性連結。
2. 如申請專利範圍第 1 項所述之智慧勘察系統，進一步包含一燈具，設於該載具的前端及後端，且該燈具與該終端機具有電性連結，又該燈具包含一光線感測器。
3. 如申請專利範圍第 1 項所述之智慧勘察系統，進一步包含一蜂鳴器，設於該載具的任一端，且該蜂鳴器與該終端機具有電性連結。
4. 如申請專利範圍第 1 項所述之智慧勘察系統，其中該載具得以為遙控車或遙控飛機。
5. 如申請專利範圍第 1 項所述之智慧勘察系統，其中該距離偵測模組可為紅外線模組或是超音波模組。
6. 如申請專利範圍第 1 項所述之智慧勘察系統，其中該終端機包含一顯示器，得以顯示該鏡頭回傳之影像。
7. 如申請專利範圍第 6 項所述之智慧勘察系統，其中當該距離偵測模組偵測到該障礙物距離該載具一預設距離時，在該顯示器顯示該障礙物與該載具的距離。
8. 如申請專利範圍第 7 項所述之智慧勘察系統，其中該預設距離得以設定多個閾值，並利用不同燈號表示該障礙物與該載具的閾值。
9. 如申請專利範圍第 1 項所述之智慧勘察系統，其中當該距離偵測模組偵測到該障礙物距離該載具一預設距離時，發出警示。
10. 如申請專利範圍第 1 項所述之智慧勘察系統，進一步包含一定位系統，並得以將行進路徑回傳至該終端機並儲存記錄。

圖式簡單說明

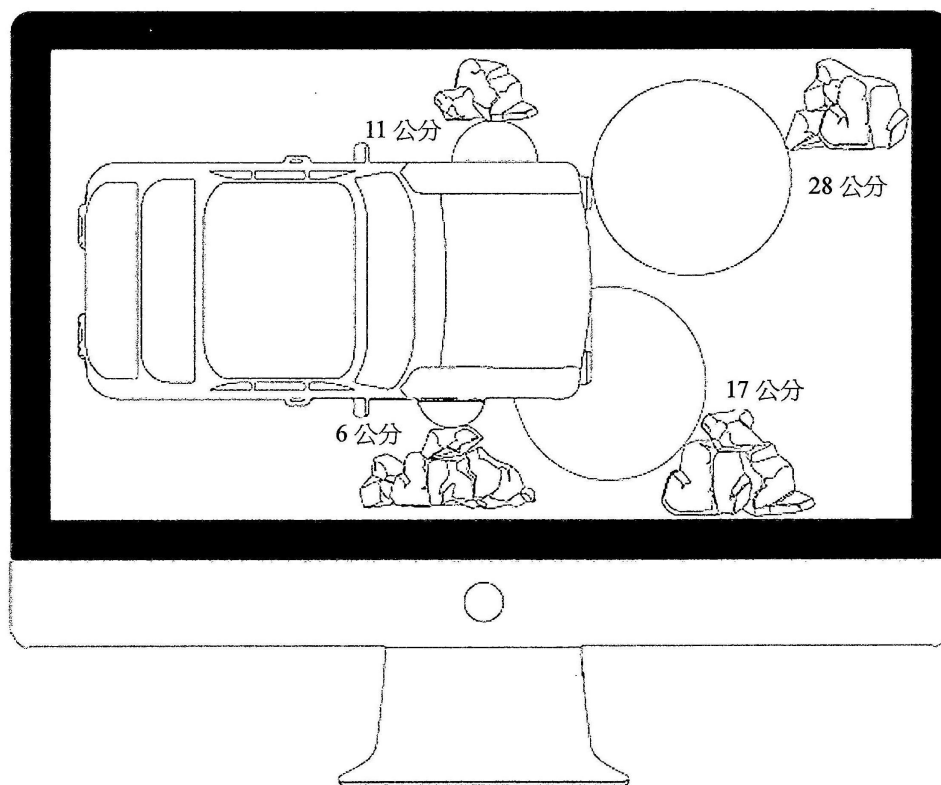
第一圖係為創作之示意圖。

第二圖係為本創作之顯示載具與障礙物距離的示意圖。

(2)



第一圖



第二圖