

---

【54】名稱： 隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡

【21】申請案號：094121346

【22】申請日：中華民國94(2005)年6月27日

【72】發明人： 廖學隆；楊銘倫

【71】申請人：財團法人車輛研究測試中心  
彰化縣鹿港鎮鹿工南七路6號

【74】代理人：林鎰珠

1

2

[57]申請專利範圍：

1.一種隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，係包含有：

一微處理器，係包含有一自動調校程序；

至少一自動水平照準感測器，其輸出端係透過一信號轉換介面連接至該微處理器的輸入端，將檢測車姿變化的信號轉換為微處理器可讀取信號；其中自動水平照準感測器係用以感測車輛之車身前、後與地面

的差距；及

一馬達驅動器，係連接至該微處理器的輸出端及後視鏡內部馬達的控制端，該微處理器係依照該自動水平照準感測器的檢測信號變化，透過馬達驅動器控制車側後視鏡內馬達的轉向及轉速。

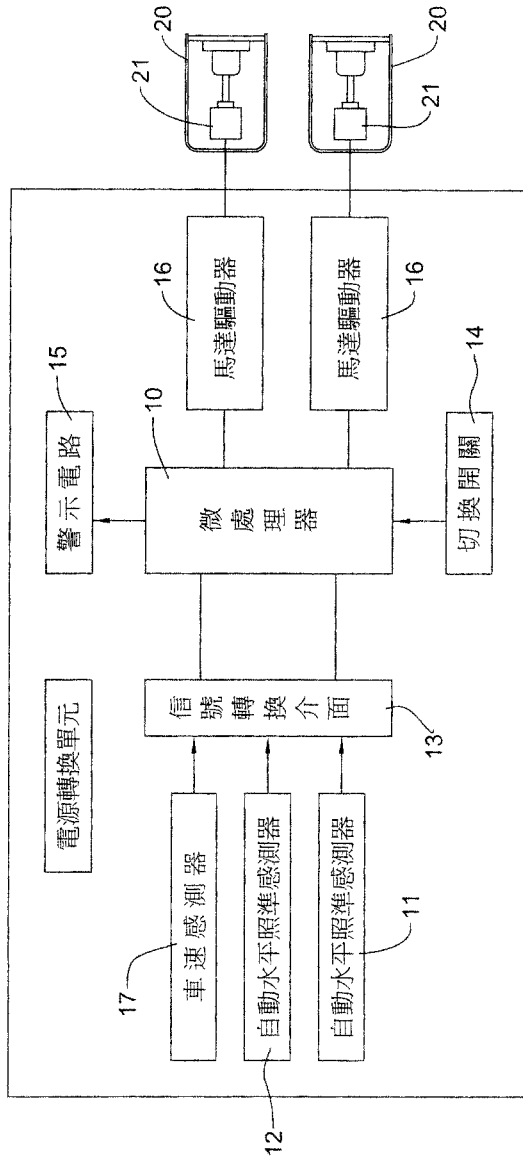
2.如申請專利範圍第1項所述隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，該微處理器輸入端係連接一切換開關。

- 3.如申請專利範圍第1或2項所述隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，該微處理器輸入端係連接一車速檢測信號。
- 4.如申請專利範圍第1或2項所述隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，係包含有二個自動水平照準感測器，係分別裝設於車輛前後的位置。
- 5.如申請專利範圍第1項所述隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，該微處理器的輸出端係連接一警示電路。
- 6.如申請專利範圍第1項所述隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，該警示電路係為一警報器。
- 7.如申請專利範圍第1項所述隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，該警示電路係為一燈號指示器。
- 8.如申請專利範圍第1項所述隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，該微處理器自動調程序係包含有：  
 初始檢測步驟，係控制兩車側後視鏡內的馬達呈上、下偏轉一定角度範圍，再回到預設角度位置；當兩車側後視鏡均能回到預設角度位置，則判斷兩車側後視鏡目前能正常運轉，反之，則啟動該警示電路；  
 判斷車身高度步驟，係接收自動水平照準感測器的檢測信號，判斷目前車身高度是否變化，若有，則依照檢測信號計算出高度差；及  
 調整後視鏡步驟，係依照高度差調整車側後視鏡或上或下偏轉以補償

因目前高度差造成的視野縮減範圍。

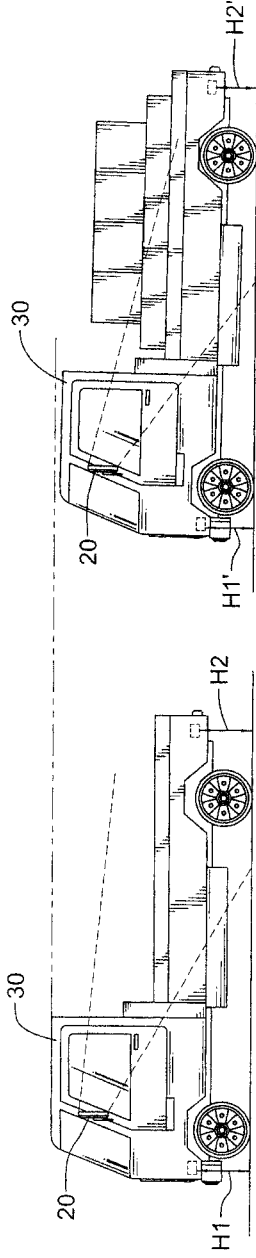
- 9.如申請專利範圍第3項所述隨車姿自動調整角度的汽車後視鏡，該微處理器自動調程序係包含有：  
 初始檢測步驟，係控制兩車側後視鏡內的馬達呈上、下偏轉一定角度範圍，再回到預設角度位置；當兩車側後視鏡均能回到預設角度位置，則判斷兩車側後視鏡目前能正常運轉，反之，則啟動該警示電路；  
 車速檢測步驟，係接收車速信號以判斷車速是否超過預定車速，若是，則依照目前車速輸出一補償車速控制信號，微調後視鏡角度；若否，則持續判斷直到超過預定車速後進行下一步驟；  
 判斷車身高度步驟，係接收自動水平照準感測器的檢測信號，判斷目前車身高度是否變化，若有，則依照檢測信號計算出高度差；及  
 調整後視鏡步驟，係依照高度差調整車側後視鏡或上或下偏轉以補償  
 因目前高度差造成的視野縮減範圍。
  - 10.
  - 15.
  - 20.
  - 25.
  - 30.
- 圖式簡單說明：
- 第一圖：係本發明車側後視鏡之一較佳實施例的電路方塊圖。
- 第二圖 A、B：係本發明裝設於一載重車輛前後的示意圖。
- 第三圖：係本發明微處理內建自動調校程序的流程圖。

(3)



第一圖

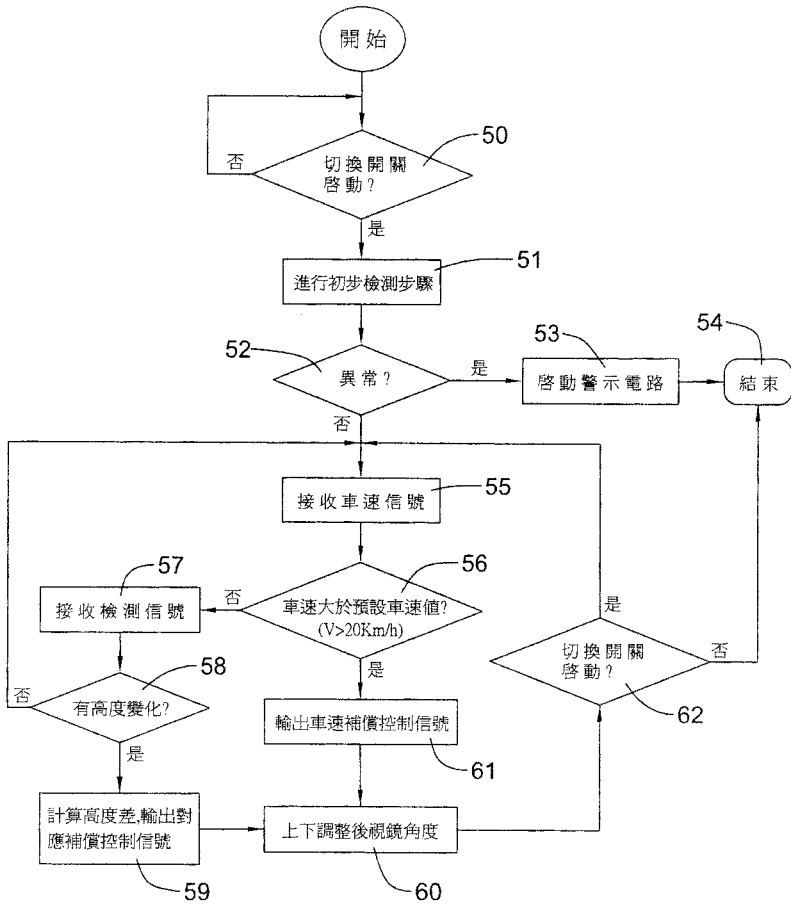
(4)



第二圖 A

第二圖 B

(5)



第三圖

