#### 汽車智慧座艙系統解決方案

機構名稱	英屬開曼群島商麥迪創科技股份有限公司台灣分公司								
機構地址	台北市	文山區羅斯福路六段21	8號7樓						
機構負責人	陳顯真		資本	額	暫不提供				
創立時間	2017年		員工	人數	20人				
主力技術/產品	汽車AI	汽車AI與軟體解決方案,包含汽車智慧座艙、DMS和ADAS等。							
機構網址	https://	/www.mindtronicai.co	m/						
希望專利合作模式	專利授权	權、合作開發							
專利/技術簡介	表板、 理」座 供了邊 經濟有 1) 3D 2) 3D	各大國際車廠均在追求智慧化、沉浸式和個性化座艙體驗,由中控台、儀表板、抬頭顯示器(HUD)和車載娛樂系統(IVI)所衍生出的「智慧助理」座艙系統,整合巨型曲面顯示螢幕正成為車廠技術發展重點,公司提供了邊緣學習視覺AI和軟體設計套件(SDK)以及開發工具平台,讓車廠經濟有效地快速打造產品原型並推向量產,SDK可應用產品如下:  1) 3D擴增實境抬頭顯示器(3D AR-HUD)  2) 3D人機交互(HMI)與顯示  3) 適應性人車共駕系統							
目標合作對象	車用電	子廠、整車廠							
專利/技術照片	Interested Subject.								
- <u>-</u>	姓名	陳韋廷	職稱	BD					
主講人資訊	電話	02-27200846	信箱	Lewi	s.chen@mindtronicai.com				

# 智慧車隊管理解決方案

機構名稱	英屬開曼群島商麥迪創科技股份有限公司台灣分公司							
機構地址	台北市	文山區羅斯福路六段21	3號7樓					
機構負責人	陳顯真		資本	額	暫不提供			
創立時間	2017年		員工	人數	20人			
主力技術/產品	汽車AI	汽車AI與軟體解決方案,包含汽車智慧座艙、DMS和ADAS等。						
機構網址	https://	https://www.mindtronicai.com/						
希望專利合作模式	專利授	權、產品代理						
專利/技術簡介	隨著最新歐洲新車評估計畫(NCAP)和歐洲通用安全法規(GSR)要求 駕駛監控系統(DMS)與高級輔助駕駛系統(ADAS)的整合已成行車安 全標準配備,公司提供了用於安全駕駛和雲端車隊管理平台的多功能一站 式解決方案,整合了DMS、DVR和ADAS等多種功能,產品特色和優勢簡介如下:  1) 先進的 DMS 和 ADAS 融合技術可實現最高的準確度和最低的誤報率 2) 自動校準以適應不同的駕駛身高、座位距離、人種和相機位置。 3) 符合歐洲GSR和中國安全規範。							
目標合作對象	系統整?	<b>合商及車載資通訊設備</b> 第	製造商					
專利/技術照片	C Mactrose A							
→⇔↓·∞·□	姓名	陳韋廷	職稱	BD				
主講人資訊	電話	02-27200846	信箱	Lewis	s.chen@mindtronicai.com			

# **4D Imaging Radar**

機構名稱	昇勢科技股份有限公司 Megasense Technology Corp.								
機構地址	新竹市頭	東區新安路5號4樓之1							
機構負責人	蕭興隆		資	本額	暫不提供				
創立時間	Y2021		員	工人數	10				
主力技術/產品	4D mm	4D mm-wave Imaging Radar							
機構網址	www.m	<u>egasense.com.tw</u> (u	nder cor	nstructio	n)				
希望專利合作模式	專利授	雚、技術轉移、Contr	act man	ufacturir	ng				
專利/技術簡介	2D/3D require radar respect Megase TDMA leading (r, v, O, 應用範 Autome	The automotive radar platform is moving rapidly from traditional $2D/3D$ radar to $4D$ imaging radar in order to fulfill the performance requirement of higher level of autonomous driving, the CAGR for $4D$ radar and imaging radar are expected to be $48\%$ and $109\%$ respectively, base on forecast of Yole Group.  Megasense Technology, an alpha customer of NXP, with its patent TDMA beam forming and beam tilting, is offering the industrial leading $4D$ imaging radar with highest resolution in the dimension of $(r, v, \Theta, \emptyset)$ .  應用範圍 Automotive, Aerospace, Security, Traffic Management, Un-manned							
目標合作對象	Autom	otive tier one, Car M	aker, Sys	tem Inte	grator, Service Provider.				
專利/技術照片	15								
→ ±# 1 =/7 +T	姓名	蕭興隆	職稱	CEO &	Co-Founder				
主講人資訊	電話	0926025386	信箱	sloan.h	siao@megasense.com.tw				

# 先進駕駛輔助系統技術

機構名稱	財團法人工業技術研究院								
機構地址	新竹縣作	方東鎮中興路4段195號							
機構負責人	代表人劉	劉文雄院長	資本	額	暫不提供				
創立時間	1973 年	<u> </u>	員工人	人數	6,200人				
主力技術/產品	研發領域:綠能與環境、生技與醫材,材料與化工、機械、資通訊、電子 與光電、量測、雷射、智慧機械、微系統等								
機構網址	www.itr	ri.org.tw							
合作模式	專利授村	雚、合作開發							
專利/技術簡介	工研院開發之「先進駕駛輔助系統技術」具備影像處理、異質感測融合等技術,結合特徵法和人工智慧深度學習技術,可在多種環境下及時偵測鎖定物件。 本院開發之前/側/後方防撞、道路線偏離/跟隨、2D/3D全周影像監測(Around View Monitor, AVM)等技術曾技轉國內多家廠商,其中閉艙駕駛AVM系統更獲得國軍採用;並且,各系統皆符合車輛國際標準規範設計可助國內車電業者加速發展不同市場需求之對應產品。本專利組合提供14案34件專利供業者引進應用。(專利清單請見次頁) 應用範圍								
目標合作對象	車用電	子廠、整車廠							
專利/技術照片	Seamless Around View Monitoring System  (SAVM)  Seamless Around View Monitoring System  (SAVM)  Seamless Around View Monitoring System  (SAVM)  Final Library Special Systems of Control library Systems of Control library Systems of Control library Systems (SAVM)  Final Library Special Systems (SAVM)  Seamless Around View Monitoring System  (SAVM)  Final Library Special Systems (SAVM)  Final Library Special Systems (SAVM)  Special Relation Special Systems (SAVM)								
- <u>-</u>	姓名	劉盈君	職稱 工程的		工程師				
主講人資訊	電話	(03)5918306	信箱	evinl	iu@itri.org.tw				

### 先進駕駛輔助系統技術

機構名稱	財團法人工業技術研究院							
機構地址	新竹縣竹東鎮中興路4段195號							
機構負責人	代表人劉文雄院長	資本額	暫不提供					
創立時間	1973 年	員工人數	6,200人					
主力技術/產品		研發領域:綠能與環境、生技與醫材,材料與化工、機械、資通訊、電子 與光電、量測、雷射、智慧機械、微系統等						
機構網址	www.itri.org.tw							
合作模式	專利授權、合作開發							
專利/技術簡介	3. <u>l656518</u> 停車格辨識系統及 4. <u>l551483</u> 盲區監控方法與系 5. <u>l299712</u> 車輛側後視鏡輔助 6. <u>l294371</u> 智慧型車輛側邊防 7. <u>l434239</u> 後方來車變換車違 8. <u>l552897</u> 影像動態融合方法 9. <u>l530409</u> 自動追蹤防撞警示 10. <u>l334517</u> 車道線預估方法及 11. <u>l365145</u> 駕駛輔助方法與系 12. <u>l708209</u> 使用卷積神經網絡 13. <u>l709943</u> 深度估計裝置、自 14. <u>l685798</u> 目標檢測系統、自	用實具統控撞預與系車統模動之線法。方示方置及偏的對於人物,對對於人類,對對於人類,對對於人類,對對於人類,對於人類,對於人類,對於人類,	裝置及其相關疊合方法 置 其方法 系統 系統 系統 測方法及物件偵測設備 其深度估算方法					
 	     車用電子廠、整車廠							

# 車聯網通訊技術

機構名稱	財團法人工業技術研究院							
機構地址	新竹縣竹東鎮中興路4段195號							
機構負責人	代表人劉文雄院長	資本額	暫不提供					
創立時間	1973 年	員工人數	6,200人					
主力技術/產品	研發領域:綠能與環境、生技與 與光電、量測、雷射、智慧機構		化工、機械、資通訊、電子					
機構網址	www.itri.org.tw							
合作模式	專利授權、合作開發、專利讓售	i 三						
專利/技術簡介	通訊標準制訂做出貢獻。本院ETSI 車載標準會議,且被力Google、Qualcomm等)。運制下,充分分享道路安全資訊失誤,優化能耗,並提高頻寬資	工研院長期耕耘於無線通訊領域,研發人員有豐富的標準會議經驗,對於通訊標準制訂做出貢獻。本院開發之「車聯網通訊技術」,部分曾參與ETSI車載標準會議,且被大廠專利引證(如Hyundai、Motorola、Google、Qualcomm等)。運用本專利組合技術,智慧車在無線通訊的機制下,充分分享道路安全資訊,同時降低封包傳輸量,減少封包壅塞造成失誤,優化能耗,並提高頻寬資源運用率,支援更大的車流。 本專利組合提供7案28件專利供業者引進應用。(專利清單請見次頁) 應用範圍						
目標合作對象	車通訊IC設計、車用電子廠		30 1					
專利/技術照片	C 口 高更新需求 高緊急程度         A 口 低更新需求 低緊急程度         At <sub>n</sub> Δt <sub>n+1</sub> I 標區域 廣播風暴							
-}- ±# ↓ ='欠±⊓	姓名 陳思雅	職稱 工程						
主講人資訊	電話 (06)3847253	信箱 SyaC	Chen@itri.org.tw					

# 車聯網通訊技術

機構名稱	財團法人工業技術研究院						
機構地址	新竹縣竹東鎮中興路4段195號						
機構負責人	代表人劉文雄院長	資本額	暫不提供				
創立時間	1973 年	員工人數	6,200人				
主力技術/產品	开發領域:綠能與環境、生技與醫材,材料與化工、機械、資通訊、電子 與光電、量測、雷射、智慧機械、微系統等						
機構網址	www.itri.org.tw						
合作模式	專利授權、合作開發、專利讓售	<u> </u>					
專利/技術簡介	應用範圍 車用通訊晶片、聯網車、自駕車 專利清單 1. 1543896 通訊裝置、通訊等 專利家族:中華民國、中國大陸 專利家族:中華民國、中國場所 專利家族:中華民國、中國場所 專利家族:中華民國、中國場所 事利家族:中華民國、自己的 專利家族:中華民國、德國、之 專利家族:中華民國、德國、之 專利家族:中華民國、德國、之 專利家族:中華民國、中國大陸 5. 1660642 車聯網資源分配方 專利家族:中華民國、中國大陸 6. 1435635 動態無線傳輸功率 專利家族:中華民國、中國大陸 7. 1417817 減少通訊需求之交	然然, 然然, 然然, 然然, 其國國, 國國, 國國, 國國, 國國, 國國, 國國, 國	、法國、英國 、法國 產生頻率之系統與其方法 國 制方法				
	事利家族:中華民國、中國大陸						
目標合作對象	車通訊IC設計、車用電子廠						

### 智慧車服務技術

機構名稱	財團法人工業技術研究院							
機構地址	新竹縣作	方東鎮中興路4段195號						
機構負責人	代表人劉	劉文雄院長	資本	額	暫不提供			
創立時間	1973 年	=	員工	人數	6,200人			
主力技術/產品	1	或:綠能與環境、生技 、量測、雷射、智慧機			化工、機械、資通訊、電子			
機構網址	www.itr	ri.org.tw						
合作模式	專利授	權、合作開發、專利讓!	<u> </u>					
專利/技術簡介	訊推開 推開研 Volksw 智用 新 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明 明	車聯網逐步普遍落實後,道路交通資訊將更即時地共享,讓智慧型道路資訊平台、無人駕駛、自動巡航更可靠與安全,智慧車服務勢必搭載此商機推陳出新。 工研院開發之「智慧車服務技術」專利組合,被大廠專利引證(如Volkswagen、Ford、Denso、Toyota等),而運用本專利組合,將提供智慧車動態定位、路況判讀服務,協助智慧車或智慧交通達成安全承諾,另可提供車輛特徵聯合追蹤服務,使車聯網商機延伸至產物保險,或將效益擴大至智慧城市。 本專利組合提供3案14件專利供業者引進應用。(專利清單請見次頁)應用範圍						
目標合作對象	車用電	子廠、車載系統廠、產物	勿保險業	、政府	機關			
專利/技術照片	・ 以行車動態判断特殊路況: Vehicle Speed Whicle Speed Paunus Paunus Degree  Acceleration in Z-axis Pitch Angle  Acceleration in Z-axis  Pitch Angle  Acceleration in Z-axis  Pitch Angle  Acceleration in Z-axis  See See See See See See See See See S							
→ ±# ↓ =欠÷□	姓名	陳思雅	職稱	工程的	師			
主講人資訊	電話	(06)3847253	信箱	SyaC	hen@itri.org.tw			

# 智慧車服務技術

機構名稱	財團法人工業技術研究院							
	新竹縣竹東鎮中興路4段195號							
機構負責人	   代表人劉文雄院長	資本額	暫不提供					
創立時間	1973 年	員工人數	6,200人					
主力技術/產品	研發領域:綠能與環境、生技與醫材,材料與化工、機械、資通訊、電子 與光電、量測、雷射、智慧機械、微系統等							
機構網址	www.itri.org.tw							
合作模式	   專利授權、合作開發、專利讓售							
專利/技術簡介	應用範圍自駕車、行車紀錄器、道路服務專利清單  1. 1503560 移動車輛定位校正等專利家族:中華民國、中國大陸 2. 1611712 標的物追蹤系統與專利家族:中華民國、中國大陸 3. 1455073 車用特定路況警示專利家族:中華民國、中國大陸	方法與裝置 、日本、美國 見方法 、日本、美國 、民本、美國	、德國、法國、英國					
目標合作對象	車用電子廠、車載系統廠、產物	1保險業、政府	機關					

#### 其他相關專利

中文專利名稱	國家	公告號	專利種類	專利權人	聯絡人姓名	聯絡人電話
混合動力機構及其動力混合模式	中國大陸	CN103978881	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
混合動力機構及其動力混合模式	中華民國	1523771	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
混合動力機構及其動力混合模式	美國	US8974340B2	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
<u>一種複合動力傳動裝置</u>	中華民國	1539100	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
一種複合動力傳動裝置	美國	US10173516B2	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
一種複合動力傳動裝置	美國	US9676266B2	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
電動車延距系統及其充電方法、發電設備與發電設 備控制方法	中國大陸	CN106330028	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
電動車延距系統及其充電方法、發電設備與發電設 備控制方法	中華民國	1545876	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
用於皮帶啟動發電機的皮帶打滑控制方法與系統	中國大陸	CN108068793	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
用於皮帶啟動發電機之皮帶打滑控制方法與系統	中華民國	l611953	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
延長插電式混合動力車電池壽命之裝置與方法	中華民國	I413340	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
<u>互動式充電管理系統及其方法</u>	中國大陸	CN102570532	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
<u>互動式充電管理系統及其方法</u>	中華民國	1470900	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
<u>互動式充電管理系統及其方法</u>	美國	US8829850B2	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
<u>互動式充電管理系統及其方法</u>	中國大陸	CN102545298	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
<u>互動式充電管理系統及其方法</u>	中華民國	1423554	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
互動式充電管理系統及其方法	美國	US8508187B2	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
電動車輛之電力轉換系統	中華民國	1513167	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
充電/啟動系統與應用的電動車輛	中國大陸	CN102092301	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
充電/啟動系統與應用之電動車輛	中華民國	I461312	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
充電/啟動系統與應用之電動車輛	美國	US8525474B2	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
應用於巡航系統之電源供應裝置及電源供應方法	中華民國	1603872	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
電源模塊及其使用方法	中國大陸	CN102088202	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
電源模組及其使用方法	中華民國	I412206	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
<u>電動車電能系統及其操作方法</u>	中華民國	1432346	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
	_			_		

<u>電動車電能系統及其操作方法</u>	美國	US8723474B2	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
電池電力系統	中華民國	1433427	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
電池電力系統	美國	US8415905B2	發明	工研院	劉盈君	(03)5918306
<u> 鄰車動態駕駛資訊輔助系統</u>	美國	US9031772B2	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
<u> </u>	中華民國	1540064	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
<u> </u>	中華民國	1488764	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
協同式定位校正系統與方法及參考站佈建方法	中華民國	1453449	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
協同式定位校正系統與方法及參考站佈建方法	美國	US10001564B2	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
車輛定位裝置與方法	中國大陸	CN104776849	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
車輛定位裝置與方法	中華民國	1534764	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
車輛定位裝置與方法	美國	US9639939B2	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
定位系統、車載定位裝置及其定位方法	中華民國	1597513	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
定位系統、車載定位裝置及其定位方法	美國	US10001565B2	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
移動載具訊息傳輸方法與裝置	中華民國	I481520	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
移動載具訊息傳輸方法與裝置	美國	US8933792B2	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
在車載網路環境中動態調整與決定安全訊息之產生 頻率的方法及其架構	中華民國	1474941	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
電動車的充電後的行駛範圍預估方法、裝置及駕駛 輔助裝置	中國大陸	CN103863131	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
電動車的充電後的行駛範圍預估方法、模組及駕駛 輔助裝置	中華民國	1520864	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
電動車的充電後的行駛範圍預估方法、模組及駕駛 輔助裝置	日本	5714636	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
電動車的駕駛輔助方法及駕駛輔助系統	中國大陸	CN102622907	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
<u>電動車的駕駛輔助方法及駕駛輔助系統</u>	中華民國	I424381	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
電動車的駕駛輔助方法及駕駛輔助系統	美國	US9108643B2	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
可編程電池電源架構與其方法	中國大陸	CN105656107	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
可程式化電池電源架構與其方法	中華民國	I517521	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
可程式化電池電源架構與其方法	美國	US10630086B2	發明	工研院	陳思雅	(06)3847253
	_				_	