

公告本

申請日期：

9/ 8 23

案號：

9111 9177

類別：

B60R 16/02, 11/02

(以上各欄由本局填註)

發明專利說明書

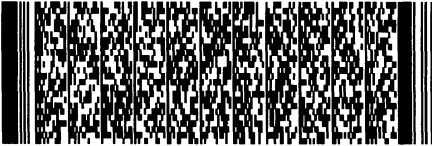
588004

一、 發明名稱	中文	車用監視裝置視角自動控制裝置及方法
	英文	DEVICE AND METHOD FOR AUTOMATICALLY ADJUSTING VIEW ANGLE OF VEHICULAR MONITORING DEVICE
二、 發明人	姓名 (中文)	1. 蘇文威 2. 陳奎宏
	姓名 (英文)	1. Wen-Wei Su 2. Kuei-Hung Chen
	國籍	1. 中華民國 2. 中華民國
	住、居所	1. 桃園縣龜山鄉山鶯路文華巷5號 No. 5, Wen Hua Lane, Shan Ying Rd, Guei Shan Hsiang, Taoyuan, Taiwan, R.O.C. 2. 桃園縣龜山鄉山鶯路文華巷5號 No. 5, Wen Hua Lane, Shan Ying Rd, Guei Shan Hsiang, Taoyuan, Taiwan, R.O.C.
三、 申請人	姓名 (名稱) (中文)	1. 中華研陞科技股份有限公司
	姓名 (名稱) (英文)	1. EXON SCIENCE INC.
	國籍	1. 中華民國
	住、居所 (事務所)	1. 桃園縣龜山鄉山鶯路文華巷5號 No. 5, Wen Hua Lane, Shan Ying Rd, Guei Shan Hsiang, Taoyuan, Taiwan, R.O.C.
	代表人 姓名 (中文)	1. 蘇文威
	代表人 姓名 (英文)	1. Wen-Wei Su



申請日期：	案號：
類別：	

(以上各欄由本局填註)

發明專利說明書		
一、 發明名稱	中 文	
	英 文	
二、 發明人	姓 名 (中文)	3. 蕭順祥
	姓 名 (英文)	3. Shun-Hsiang Hsiao
	國 籍	3. 中華民國
	住、居所	3. 桃園縣龜山鄉山鶯路文華巷5號 No. 5, Wen Hua Lane, Shan Ying Rd, Guei Shan Hsiang, Taoyuan, Taiwan, R.O.C.
三、 申請人	姓 名 (名稱) (中文)	
	姓 名 (名稱) (英文)	
	國 籍	
	住、居所 (事務所)	
	代表人 姓 名 (中文)	
	代表人 姓 名 (英文)	
		

本案已向

國(地區)申請專利

美國 US

申請日期

2001/09/04 09/946, 094

案號

主張優先權

有

有關微生物已寄存於

寄存日期

寄存號碼

無



五、發明說明 (1)

發明領域

本發明係關於一種車用監視裝置之控制裝置，尤指一種可自動控制車用監視裝置之視角之控制裝置。

發明背景

當駕駛人坐在車內駕駛座上時，需要配合其視線需要調整內部與外部的後視鏡角度。目前的車用後視鏡有手動者，亦有自動者，自動後視鏡可藉由按鈕來調整所需之鏡片角度。通常後視鏡的調整是在就座後開車前為之，一旦調整完畢，每一個後視鏡的鏡片角度就固定下來，駕駛人不會，也很難在行進間去更動後視鏡的鏡片角度，況且此舉會非常危險。

實際上在開車時，尤其是變換車道或轉彎時，駕駛人通常更需要了解相鄰車道的情況。以一般的後視鏡而言，因其多以平面鏡所製，視角通常不夠寬，因此，發展出一種兩片式鏡面以解決此問題。請見第1圖(a)，該後視鏡由兩個平面鏡11與12所組成，兩者間有一固定角度。或者，如第1圖(b)所示，該後視鏡為一其上具有一小弧面鏡14之平面鏡13所組成。此種後視鏡雖然可改善視角的問題，但還是有一些缺點。首先，兩片式後視鏡的製造與組裝較為複雜，而且，靠外部的鏡片通常較小，駕駛人無法有清楚的視野，對於駕駛側的外部後視鏡而言尤然。



五、發明說明 (2)

發明概述

因此，本發明之目的在於提供一種車用監視裝置之控制裝置與方法，可不需觸摸任何特定按鍵，即可達成自動調整該車用監視裝置視角之目的。

本發明之第一方面係關於一種控制裝置，可自動調一車用監視裝置之視角。該控制裝置包括一轉向偵測器，裝設於車上，用以因應使用者所做之第一轉向動作而產生第一觸發信號；以及第一驅動電路，電連接至該轉向偵測器，用以因應該第一觸發信號而使該車用監視裝置從一起始位置沿第一方向移向一預定位置。

在一實施例中，該控制裝置更包括第一比較單元，因應一隨車用監視裝置移動程度而變化之可變電壓值與第一參考值之比較結果，視情況產生第一驅動信號；第一受控開關，電連接至該第一比較單元、該轉向偵測器、以及該第一驅動電路，其因應該第一觸發信號而導通，以輸出該第一驅動信號，使該第一驅動電路將該車用監視裝置從該起始位置沿該第一方向移向該預定位置；第二比較單元，因應該可變電壓值與第二參考值之比較結果，視情況產生第二驅動信號；第二受控開關，電連接至該第二比較單元與該轉向偵測器，其因應使用者所做之第二轉向動作所致該轉向偵測器所產生之第二觸發信號而導通，以輸出該第二驅動信號，其中該第一與第二受控開關不會同時導通；



五、發明說明 (3)

以及第二驅動電路，電連接至該第二受控開關，因應該第二驅動信號使該車用監視裝置沿該第二方向移向該起始位置。

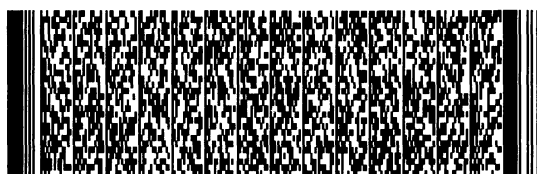
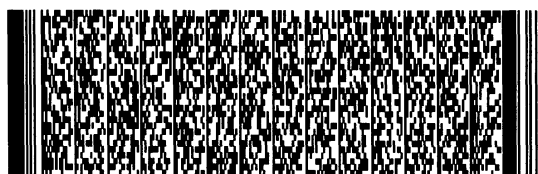
較佳者，該控制裝置更包括一外邊界調整器，電連接至該第一比較單元，用以決定該車用監視裝置之該預定位置，同時預設該第一參考值，以及一內邊界調整器，電連接至該第二比較單元，用以決定該車用監視裝置之該預定位置，同時預設該第二參考值。

舉例而言，該轉向偵測器包括一方向燈開關，該第一轉向動作係開啟一方向燈，而該第二轉向動作係關閉該方向燈。或者，該轉向偵測器包括一輪胎角度開關，該第一轉向動作係使輪胎轉超過一角度門檻值，而該第二轉向動作係使輪胎回轉至該角度門檻值內。

該車用監視裝置可為一後視鏡或一電荷耦合元件 (CCD) 攝影機。

當該車用監視裝置為一後視鏡時，前述因應該第一觸發信號所致之後視鏡移動可為整體移動，或一部分移動，而另一部分保持不動。

本案第二方面之控制裝置包括一轉向偵測器，裝設於車上，用以因應使用者所做之第一轉向動作而產生第一觸發信號；一控制電路，電連接至該轉向偵測器，因應一隨車用監視裝置移動程度而變化之可變電壓值與代表車用監視裝置第一邊界位置之第一參考值之比較結果，產生第一驅動信號；以及第一驅動電路，電連接至該轉向偵測器，



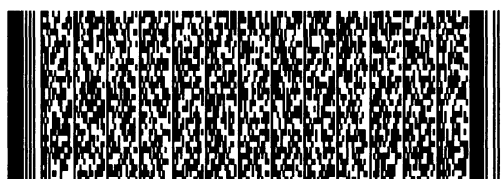
五、發明說明 (4)

用以因應該第一觸發信號與該第一驅動信號，而使該車用監視裝置從一起始位置沿第一方向移向該第一邊界位置。

在一實施例中，該控制電路包括第一比較單元，因應該可變電壓值與該第一參考值之比較結果，視情況產生該第一驅動信號；以及第一受控開關，電連接至該第一比較單元、該轉向偵測器、以及該第一驅動電路，其因應該第一觸發信號而導通，以輸出該第一驅動信號。該控制電路較佳更包括一外邊界調整器，電連接至該第一比較單元，用以決定該第一邊界位置，同時預設該第一參考值。

在另一實施例中，該控制電路更包括第二比較單元，因應該可變電壓值與第二參考值之比較結果，視情況產生第二驅動信號；第二受控開關，電連接至該第二比較單元與該轉向偵測器，其因應使用者所做之第二轉向動作所致該轉向偵測器所產生之第二觸發信號而導通，以輸出該第二驅動信號，其中該第一與第二受控開關不會同時導通；以及第二驅動電路，電連接至該第二受控開關，因應該第二驅動信號使該車用監視裝置沿該第二方向移向該起始位置。該控制電路較佳更包括一內邊界調整器，電連接至該第二比較單元，用以決定該起始位置，同時預設該第二參考值。

本案第三方面之控制裝置包括一轉向偵測器，裝設於車上，用以因應一轉向動作而產生一觸發信號；一驅動電路，電連接至該轉向偵測器，因應該觸發信號而使該車用監視裝置從一起始位置沿一特定方向移向一預定位置；一



五、發明說明 (5)

外邊界調整器，電連接至該驅動電路，用以決定該車用監視裝置之該預定位置；以及一內邊界調整器，電連接至該驅動電路，用以決定該車用監視裝置之該起始位置。

本案之第四方面係關於一種自動調整車用監視裝置視角之方法，包括下列步驟：預設車用監視裝置的初始位置；預設車用監視裝置之一移動條件；偵測車輛是否正進行第一轉向動作；以及因應該第一轉向動作，使車用監視裝置於該移動條件下自該起始位置開始移動。

以後視鏡為例，該移動條件例如係將後視鏡整體轉動一預定角度或將後視鏡之一部分轉動一預定角度。

其中，該第一轉向動作例如係開啟車輛之方向燈或轉動車輛輪胎超過一預定程度。

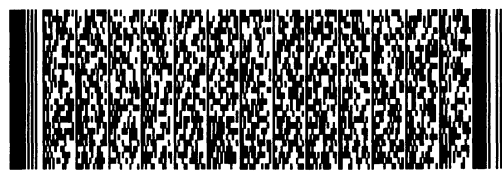
本發明之方法較佳更包括偵測車輛是否正進行第二轉向動作；以及因應該第二轉向動作，使車用監視裝置移向該起始位置。

在一實施例中，該第一與第二轉向動作分別為開啟與關閉一方向燈。

在另一實施例中，該第一與第二轉向動作分別為轉動車輛輪胎超過一預定程度或在一預定程度內。

圖式簡單說明

本案得藉由下列圖式及詳細說明，俾得一更深入之了解：



五、發明說明 (6)

第1圖(a)為一具有較大視角之傳統後視鏡之示意圖。

第1圖(b)為另一具有較大視角之傳統後視鏡之示意圖。

第2圖為本發明控制裝置之一較佳實施例之示意電路圖。

第3圖為受本發明控制裝置控制之一後視鏡之動作實施例示意圖。

第4圖為受本發明控制裝置控制之一後視鏡之另一動作實施例示意圖。

第5圖為舉例說明本發明車用後視鏡視角自動調整原理之流程圖。

本案圖式中所包含之各元件列示如下：

平面鏡 11, 12, 13	弧面鏡 14
轉向偵測器 21	控制電路 22
驅動電路 23	方向燈開關 210
受控開關 213, 214	比較單元 221, 222
可變電阻器 223	內邊界調整器 224
外邊界調整器 225	第一驅動路徑(231-馬達-232)
第二驅動路徑(233-馬達-233)	第一導通狀態 211
第二導通狀態 212	觸發信號 T1, T2
驅動信號 D1, D2	後視鏡旋轉角度 α
可變電阻 223, R224, R225	電壓值 V_r



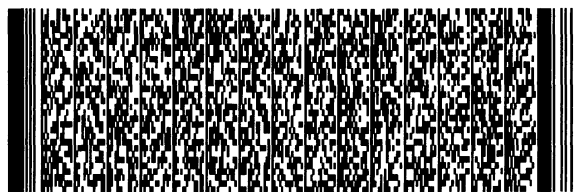
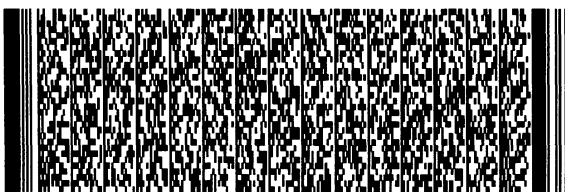
五、發明說明 (7)

較佳實施例之詳細說明

此處配合第5圖舉例說明使後視鏡於車行期間內自動調整角度之方法。請注意第5圖之流程圖只舉例說明其中一個後視鏡之動作，至於其它後視鏡亦可以類似的方式動作。

首先，在開始開車前先設定後視鏡之初始位置。開車時，若要右轉，駕駛人須打右方向燈，此時本案技術會使右邊後視鏡自動向外轉一個小角度，使得車右邊的視野加大。當然，此後視鏡之外移動作較佳有一適當的邊界限制。換言之，當鏡片向外翻轉至此一邊界限制時，即使方向燈仍亮，鏡片有不會繼續向外轉。另一方面，不論鏡片是否已達該移動邊界，只要方向燈切掉，則後視鏡片回復原設定初始位置。要等待下次方向燈再開啟時，後視鏡才會再轉動。執行上述方法之控制裝置將於以下說明。

請參見第2圖，其為本發明控制裝置之一較佳實施例之示意電路圖。該控制裝置包括一轉向偵測器21、一控制電路22、以及一驅動電路23，其連接方式如圖所示。該轉向偵測器21包括一方向燈開關210與兩個受控開關213與214。該控制電路22包括兩個比較單元221與222、一可變電阻器223、一內邊界調整器224、以及一外邊界調整器225。該驅動電路23包括第一驅動路徑(231-馬達-232)，以及第二驅動路徑(233-馬達-233)。該方向燈開關210根

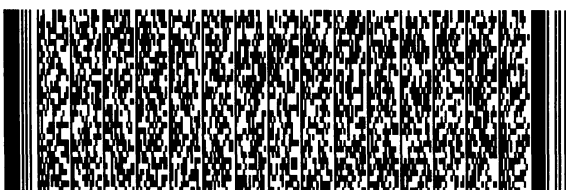


五、發明說明 (8)

據實際情況切換成方向燈開啟之第一導通狀態211與方向燈關閉之第二導通狀態212。該第一導通狀態211係因應第一觸發信號T1輸出而導通該開關213，此時可以允許驅動信號D1通過該第一路徑(231-馬達-232)，因而驅動後視鏡馬達朝第一方向轉動。另一方面，該第二導通狀態212係因應第二觸發信號T2輸出而導通該開關214，此時可以允許驅動信號D2通過該第二路徑(233-馬達-234)，因而驅動後視鏡馬達朝第二方向，即第一方向之相反方向轉動。假設第2圖之控制裝置係用於控制右後視鏡，請見第3圖，馬達朝第一方向轉動時會帶動後視鏡旋轉一角度 α ，因而從位置1變成位置2。該角度 α 之範圍在0~70度間，但較佳為10~20度。其後，當車子從轉彎狀態回復為直行狀態時，馬達朝第二方向轉動，因而帶動後視鏡從位置2移回位置1。至於位置1與位置2之決定與其定位方式將於以下說明。

當駕駛人坐在車內依需要調整後視鏡角度時，內邊界調整器224之可變電阻指針R224會與後視鏡一起移動，以得到一內邊界位置。一旦決定好該內邊界位置(即位置1)，同時也決定了參考電壓值Rf1。同樣地，可由使用者或製造商藉由轉動外邊界調整器225之可變電阻R225來決定外邊界位置(即位置2)及參考電壓值Rf2。電壓值Vr則藉由比較單元221及222與參考電壓值Rf1及Rf2分別動態進行比較。

當後視鏡因應方向燈之啟動而從位置1向外轉動時，



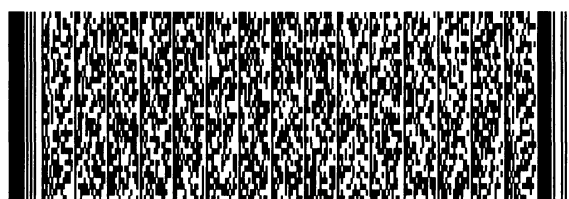
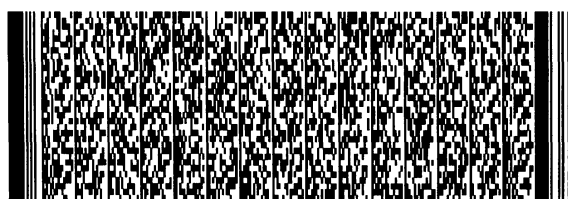
五、發明說明 (9)

例如逆時針轉動，可變電阻223之指針會往方向0移動。該比較單元持續輸出驅動信號D1，則馬達朝第一方向轉動，以使後視鏡向外轉動，直到Vr到達Rf2為止。此時，不再輸出驅動信號D1，而後視鏡停在位置2處。須注意當驅動信號D1正在輸出時或驅動信號D1已停止後，除了Vr到達Rf1之時外，驅動信號D2仍持續輸出。然而，由於開關214斷路，即使有驅動信號D2，仍無法傳送至驅動電路23以驅動馬達。若在後視鏡抵達位置2之前或之後切換至第二導通狀態而使開關214導通，則輸出驅動信號D2，而非驅動信號D1，以使馬達朝第二方向轉動。換言之，此時後視鏡向回轉，若沒有進一步的觸發信號輸出，則後視鏡最後會停在初始位置1。

在上述實施例中，鏡片可以整個一起轉動，如第3圖所示。或者，若欲使用兩片式後視鏡，如第4圖所示，則可以使鏡片41固定，而單獨轉動鏡片42。其控制可以如上述第2圖之控制裝置為之。

藉由使用第2圖所示之類似控制裝置，該轉向偵測器21亦可以一輪胎角度偵測器來代替方向燈偵測器210。當有一指定輪胎角度(一般為前輪)轉超過一預定角度時，該控制裝置會進入第一導通狀態211，進行如上所述之後續動作。同樣地，當輪胎轉回原位置時，會進行第二導通狀態的相對應動作。

應了解所有上述說明係關於其中一組後視鏡之動作。若需要控制其它後視鏡組，原則上需要另外一組控制裝



五、發明說明 (10)

置，或將本案控制裝置加以修改運用。此外，除了後視鏡外，若車上裝設有其它監視設備，例如電荷耦合元件 (CCD) 攝影機，亦可利用本發明之裝置及/或方法使其依實際需要作動，如此可更增加行車安全。

本發明得由熟習此技藝之人士任施匠思而為諸般修飾，然皆不脫如附申請專利範圍所欲保護者。



圖式簡單說明

第1圖(a)為一具有較大視角之傳統後視鏡之示意圖。

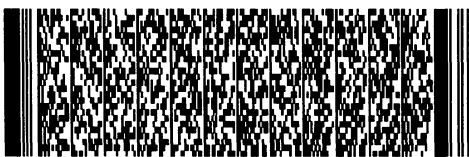
第1圖(b)為另一具有較大視角之傳統後視鏡之示意圖。

第2圖為本發明控制裝置之一較佳實施例之示意電路圖。

第3圖為受本發明控制裝置控制之一後視鏡之動作實施例示意圖。

第4圖為受本發明控制裝置控制之一後視鏡之另一動作實施例示意圖。

第5圖為舉例說明本發明車用後視鏡視角自動調整原理之流程圖。

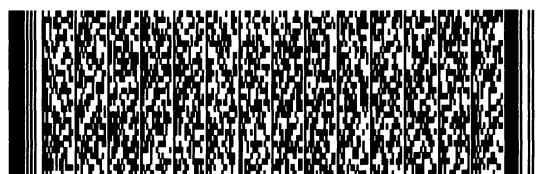


四、中文發明摘要 (發明之名稱：車用監視裝置視角自動控制裝置及方法)

本發明揭露一種車用監視裝置視角自動控制裝置。該控制裝置包括一轉向偵測器，裝設於車上，用以因應使用者所做之第一轉向動作而產生第一觸發信號；以及第一驅動電路，電連接至該轉向偵測器，用以因應該第一觸發信號而使該監視裝置從一起始位置沿第一方向移向一預定位置。該車用監視裝置例如為後視鏡或電荷耦合元件(CCD)攝影機。該轉向偵測器例如為方向燈開關或輪胎角度開關。本發明亦揭露一種車用監視裝置視角自動控制方法。

英文發明摘要 (發明之名稱：DEVICE AND METHOD FOR AUTOMATICALLY ADJUSTING VIEW ANGLE OF VEHICULAR MONITORING DEVICE)

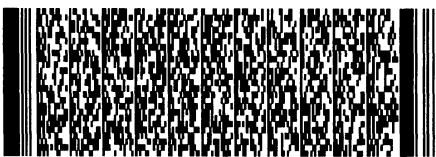
A control device of for automatically adjusting a view angle of a vehicular monitoring device is disclosed. The control device includes a turning detector mounted on the vehicle for generating a triggering signal in response to a turning operation of a user; and a drive circuit electrically connected to the turning detector for moving the vehicular monitoring device along a certain direction from an initial position toward a predetermined position in response to the



四、中文發明摘要 (發明之名稱：車用監視裝置視角自動控制裝置及方法)

英文發明摘要 (發明之名稱：DEVICE AND METHOD FOR AUTOMATICALLY ADJUSTING VIEW ANGLE OF VEHICULAR MONITORING DEVICE)

triggering signal. The monitoring device, for example, is a rearview mirror or a CCD camera of a vehicle. The turning detector, for example, can be an indicator-light switch or a tire-angle switch.



六、申請專利範圍

1. 一種車用監視裝置視角自動控制裝置，包括：

一轉向偵測器，裝設於車上，用以因應使用者所做之第一轉向動作而產生第一觸發信號；以及

第一驅動電路，電連接至該轉向偵測器，用以因應該第一觸發信號而使該車用監視裝置從一起始位置沿第一方向移向一預定位置。

2. 如申請專利範圍第1項之控制裝置，更包括：

第一比較單元，因應一隨車用監視裝置移動程度而變化之可變電壓值與第一參考值之比較結果，視情況產生第一驅動信號；以及

第一受控開關，電連接至該第一比較單元、該轉向偵測器、以及該第一驅動電路，其因應該第一觸發信號而導通，以輸出該第一驅動信號，使該第一驅動電路將該車用監視裝置從該起始位置沿該第一方向移向該預定位置。

3. 如申請專利範圍第2項之控制裝置，更包括一外邊界調整器，電連接至該第一比較單元，用以決定該車用監視裝置之該預定位置，同時預設該第一參考值。

4. 如申請專利範圍第2項之控制裝置，更包括：

第二比較單元，因應該可變電壓值與第二參考值之比較結果，視情況產生第二驅動信號；

第二受控開關，電連接至該第二比較單元與該轉向偵測器，其因應使用者所做之第二轉向動作所致該轉向偵測器所產生之第二觸發信號而導通，以輸出該第二驅動信號，其中該第一與第二受控開關不會同時導通；以及



六、申請專利範圍

第二驅動電路，電連接至該第二受控開關，因應該第二驅動信號使該車用監視裝置沿該第二方向移向該起始位置。

5. 如申請專利範圍第2項之控制裝置，更包括一內邊界調整器，電連接至該第二比較單元，用以決定該車用監視裝置之該預定位置，同時預設該第二參考值。

6. 如申請專利範圍第4項之控制裝置，其中該轉向偵測器包括一方向燈開關，該第一轉向動作係開啟一方向燈，而該第二轉向動作係關閉該方向燈。

7. 如申請專利範圍第4項之控制裝置，其中該轉向偵測器包括一輪胎角度開關，該第一轉向動作係使輪胎轉超過一角度門檻值，而該第二轉向動作係使輪胎回轉至該角度門檻值內。

8. 如申請專利範圍第1項之控制裝置，其中該車用監視裝置為一後視鏡或一電荷耦合元件(CCD)攝影機。

9. 如申請專利範圍第8項之控制裝置，其中該車用監視裝置為一後視鏡，該後視鏡因應該第一觸發信號而整體移動或有一部分移動，而另一部分保持不動。

10. 一種車用監視裝置視角自動控制裝置，包括：

一轉向偵測器，裝設於車上，用以因應使用者所做之第一轉向動作而產生第一觸發信號；

一控制電路，電連接至該轉向偵測器，因應一隨車用監視裝置移動程度而變化之可變電壓值與代表車用監視裝置第一邊界位置之第一參考值之比較結果，產生第一驅動



六、申請專利範圍

信號；以及

第一驅動電路，電連接至該轉向偵測器，用以因應該第一觸發信號與該第一驅動信號，而使該車用監視裝置從一起始位置沿第一方向移向該第一邊界位置。

11. 如申請專利範圍第10項之控制裝置，其中該控制電路包括：

第一比較單元，因應該可變電壓值與該第一參考值之比較結果，視情況產生該第一驅動信號；以及

第一受控開關，電連接至該第一比較單元、該轉向偵測器、以及該第一驅動電路，其因應該第一觸發信號而導通，以輸出該第一驅動信號。

12. 如申請專利範圍第11項之控制裝置，其中該控制電路更包括一外邊界調整器，電連接至該第一比較單元，用以決定該第一邊界位置，同時預設該第一參考值。

13. 如申請專利範圍第11項之控制裝置，其中該控制電路更包括：第二比較單元，因應該可變電壓值與第二參考值之比較結果，視情況產生第二驅動信號；

第二受控開關，電連接至該第二比較單元與該轉向偵測器，其因應使用者所做之第二轉向動作所致該轉向偵測器所產生之第二觸發信號而導通，以輸出該第二驅動信號，其中該第一與第二受控開關不會同時導通；以及

第二驅動電路，電連接至該第二受控開關，因應該第二驅動信號使該車用監視裝置沿該第二方向移向該起始位置。

14. 如申請專利範圍第13項之控制裝置，其中該控制電路



六、申請專利範圍

更包括一內邊界調整器，電連接至該第二比較單元，用以決定該起始位置，同時預設該第二參考值。

15. 如申請專利範圍第13項之控制裝置，其中該轉向偵測器包括一方向燈開關，該第一轉向動作係開啟一方向燈，而該第二轉向動作係關閉該方向燈。

16. 如申請專利範圍第13項之控制裝置，其中該轉向偵測器包括一輪胎角度開關，該第一轉向動作係使輪胎轉超過一角度門檻值，而該第二轉向動作係使輪胎回轉至該角度門檻值內。

17. 一種車用監視裝置視角自動控制裝置，包括：

一轉向偵測器，裝設於車上，用以因應一轉向動作而產生一觸發信號；

一驅動電路，電連接至該轉向偵測器，因應該觸發信號而使該車用監視裝置從一起始位置沿一特定方向移向一預定位置；

一外邊界調整器，電連接至該驅動電路，用以決定該車用監視裝置之該預定位置；以及

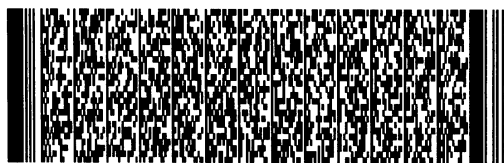
一內邊界調整器，電連接至該驅動電路，用以決定該車用監視裝置之該起始位置。

18. 一種車用監視裝置視角自動控制方法，包括下列步驟：

預設車用監視裝置的初始位置；

預設車用監視裝置之一移動條件；

偵測車輛是否正進行第一轉向動作；以及



六、申請專利範圍

因應該第一轉向動作，使車用監視裝置於該移動條件下自該起始位置開始移動。

19. 如申請專利範圍第18項之方法，其中該移動條件係將車用監視裝置整體轉動一預定角度。

20. 如申請專利範圍第18項之方法，其中該移動條件係將車用監視裝置之一部分轉動一預定角度。

21. 如申請專利範圍第18項之方法，其中該第一轉向動作係開啟車輛之方向燈。

22. 如申請專利範圍第18項之方法，其中該第一轉向動作係轉動車輛輪胎超過一預定程度。

23. 如申請專利範圍第18項之方法，更包括下列步驟：

偵測車輛是否正進行第二轉向動作；以及

因應該第二轉向動作，使車用監視裝置移向該起始位置。

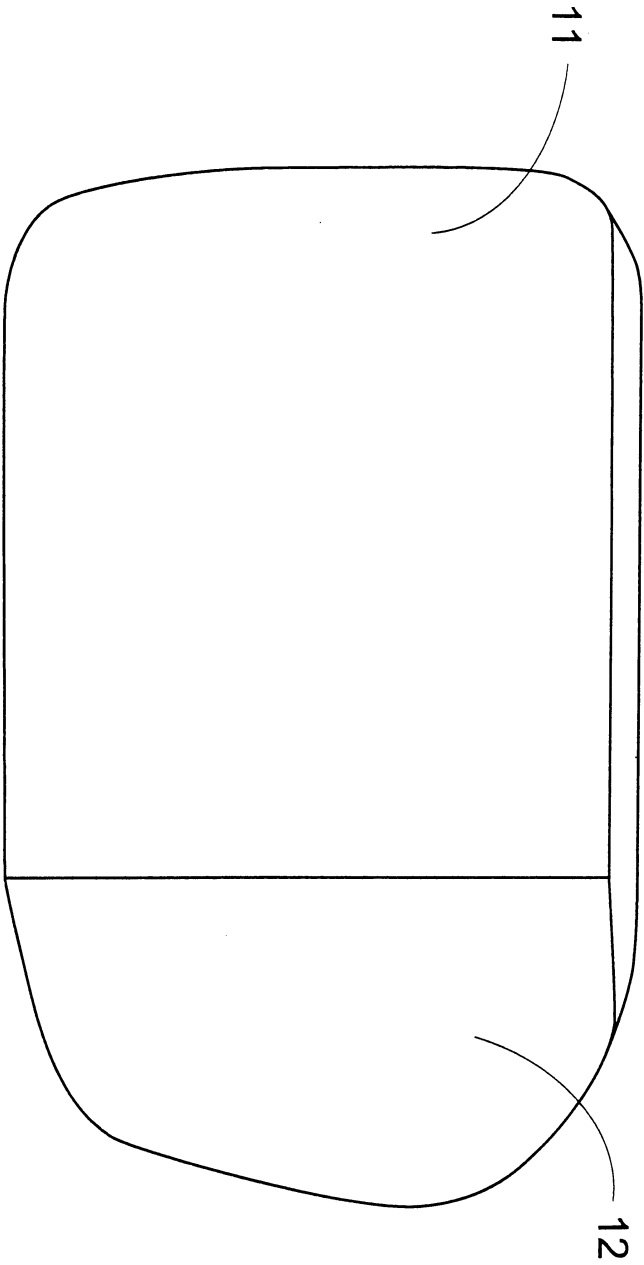
24. 如申請專利範圍第18項之方法，其中該第一與第二轉向動作分別為開啟與關閉一方向燈。

25. 如申請專利範圍第18項之方法，其中該第一與第二轉向動作分別為轉動車輛輪胎超過一預定程度或在一預定程度內。

26. 如申請專利範圍第18項之方法，其中該車用監視裝置為一後視鏡或一電荷耦合元件(CCD)攝影機。



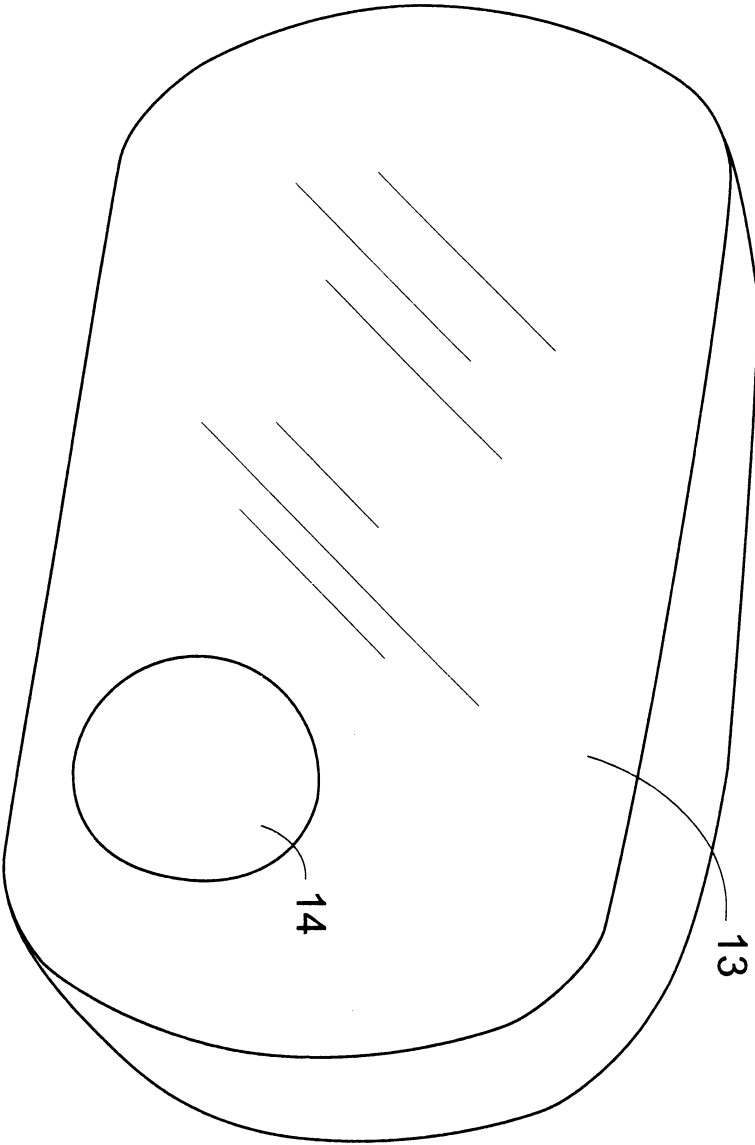
圖式



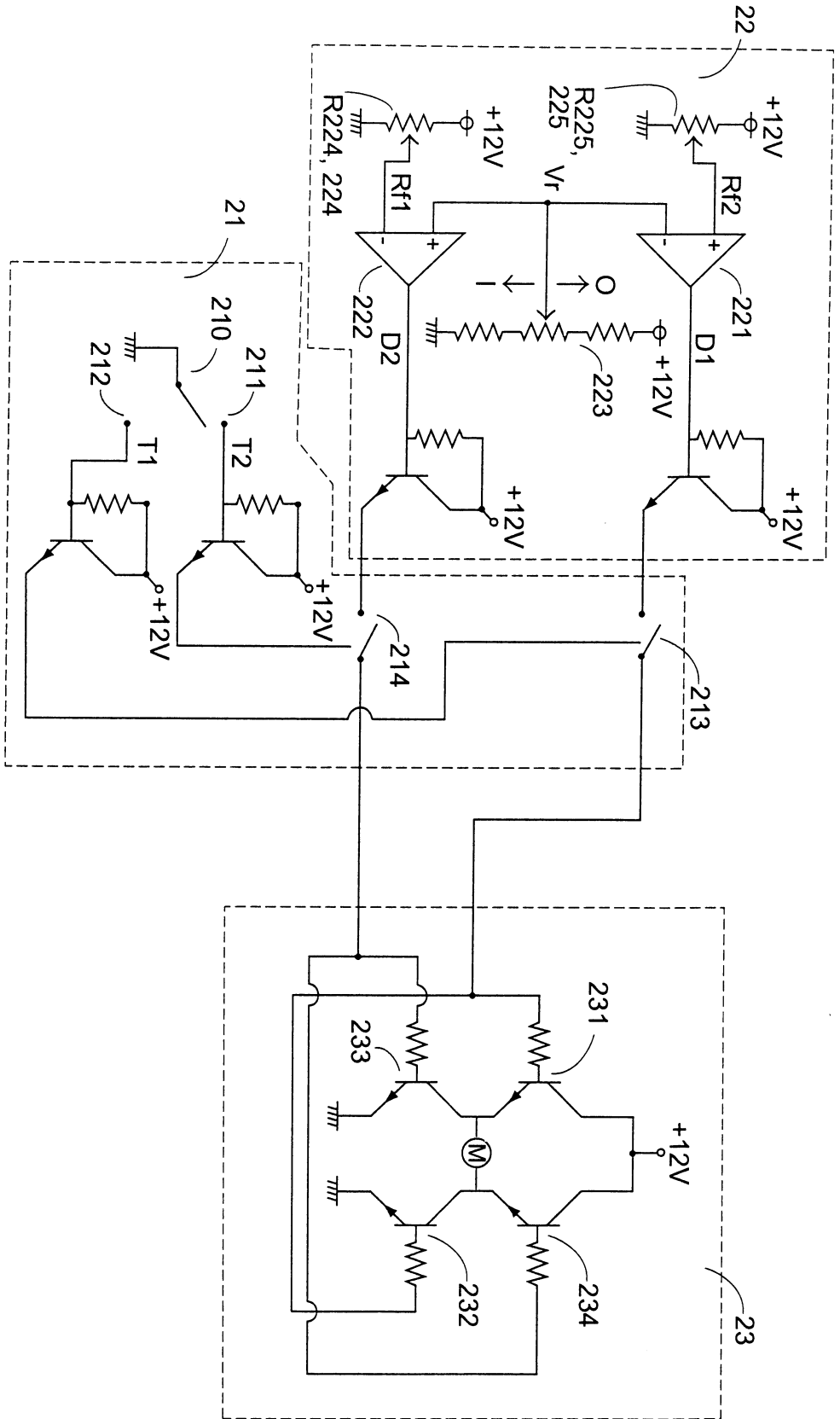
第一圖(a)

圖式

第一圖(b)



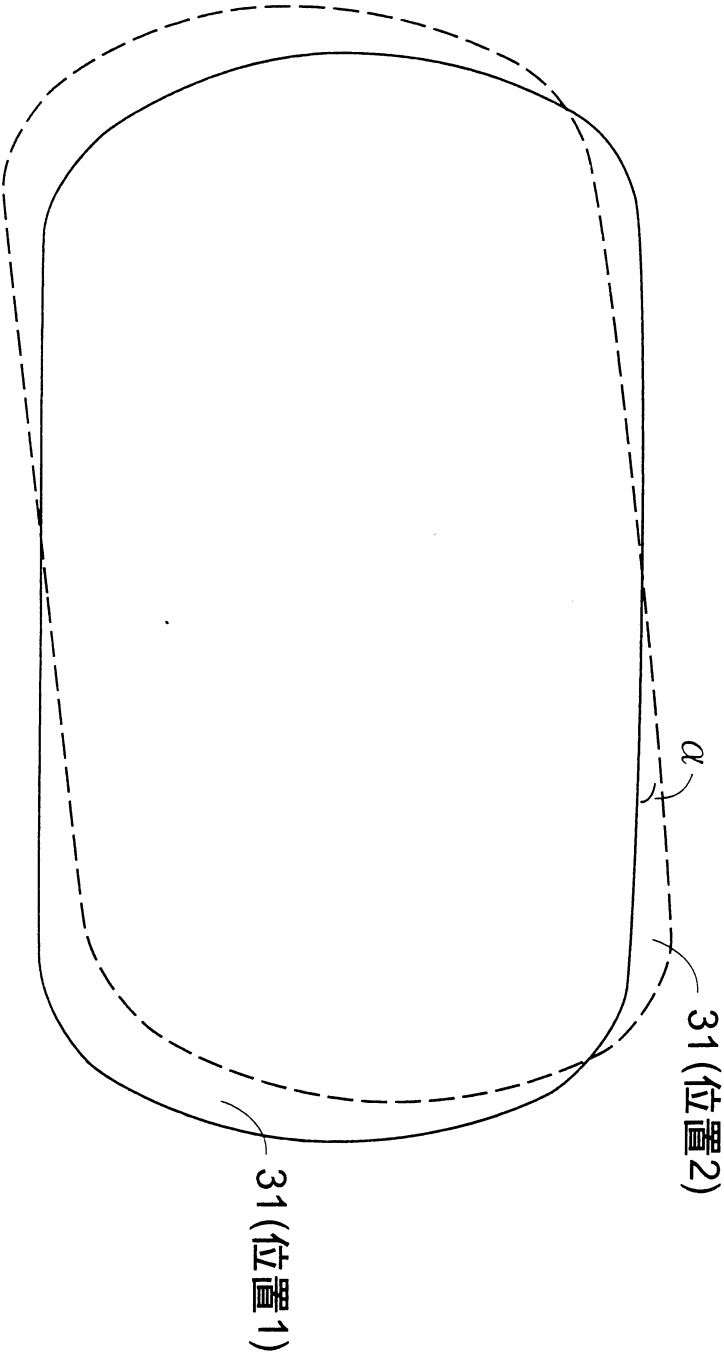
圖式



第二圖

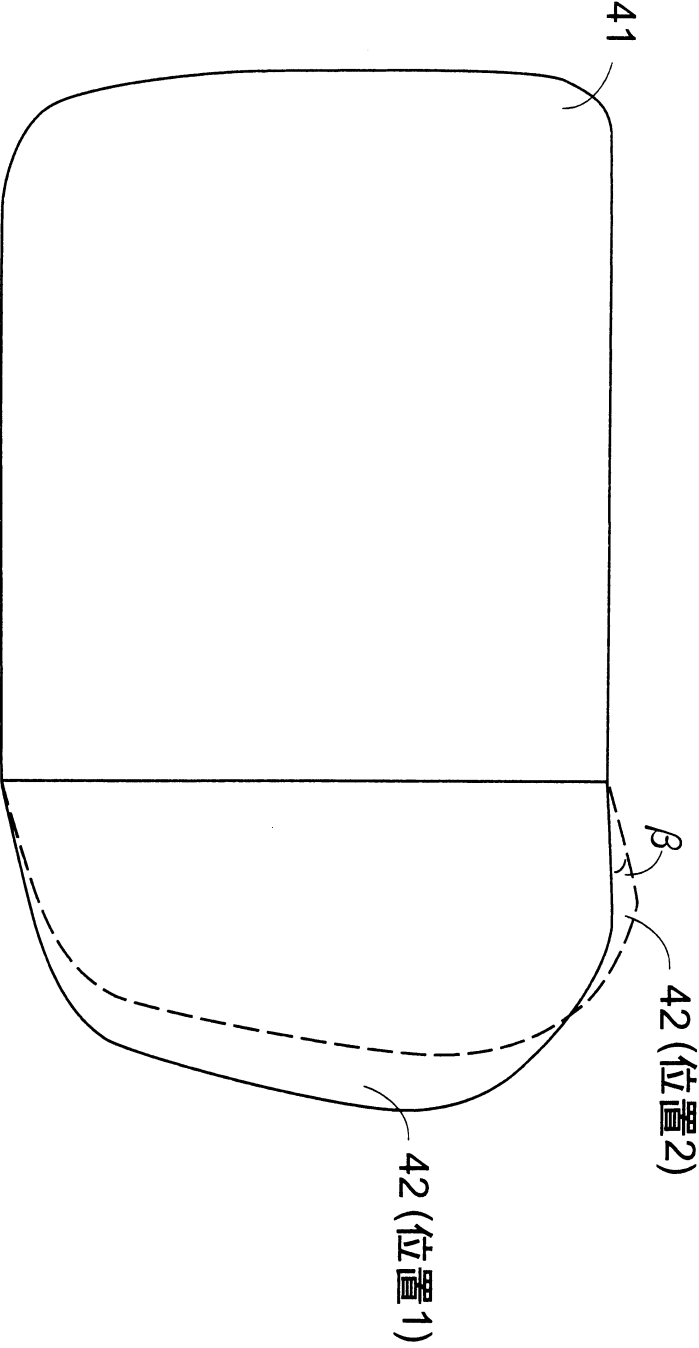
圖式

第三圖

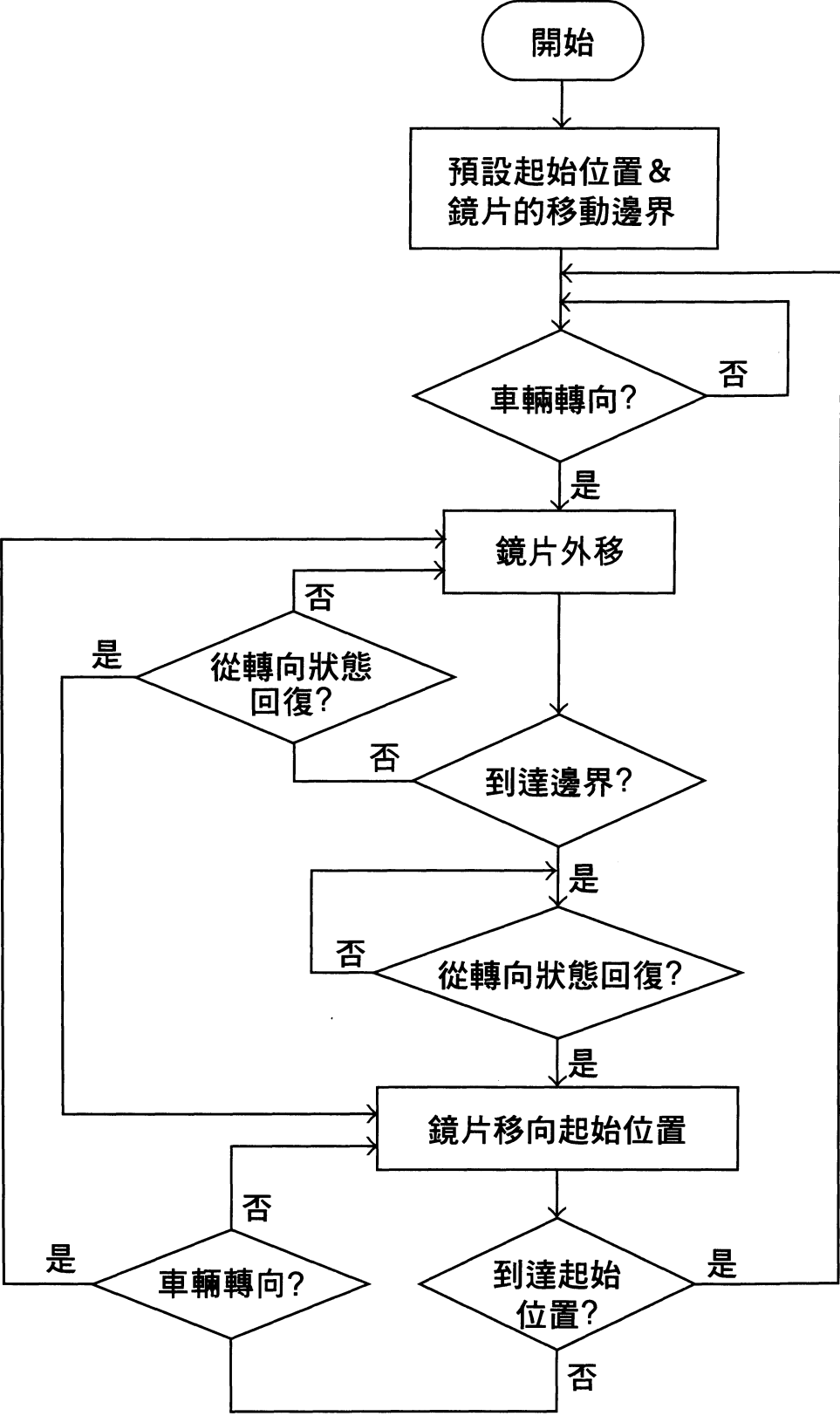


圖式

第四圖



圖式



第五圖