

自動駕駛技術

財團法人車輛研究測試中心 研究發展處

自動駕駛技術 - 發展歷程

➤ **自動駕駛整合技術**：車輛中心建構Level 2至Level 4自駕關鍵技術，對應國際自駕法規研發方向，以技術突破獲國際競賽肯定並串聯國內產業鏈（感知模組、自駕整合、自主整車），推動智慧交通應用落地。

SAE LEVEL 2™ 自動停車技術



- 過去：駕駛輔助停車功能依賴超音波感測輔助駕駛特定停車格停車；
- 現在：發展至整合線控平台車、雷達與攝影機資訊，使車輛在停車場內全由系統自主執行點對點的垂直、平行與斜列車位自動泊車。

SAE LEVEL 3™ 自駕巴士



- 全球首創Level 3自駕巴士，以高運量都會運輸接駁設計，2025年獲得愛迪生獎(Edison Awards)。
- 具備主動維持車道、跟車ACC、緊急煞車AEB，並具備駕駛狀態偵測，若處於睡覺或身體異常，最小風險控制將主動引道車輛緩減速至停車，並透過車載通訊模組告知後台行控中心。

SAE LEVEL 4™ 自駕隊列技術與虛擬軌道自駕技術

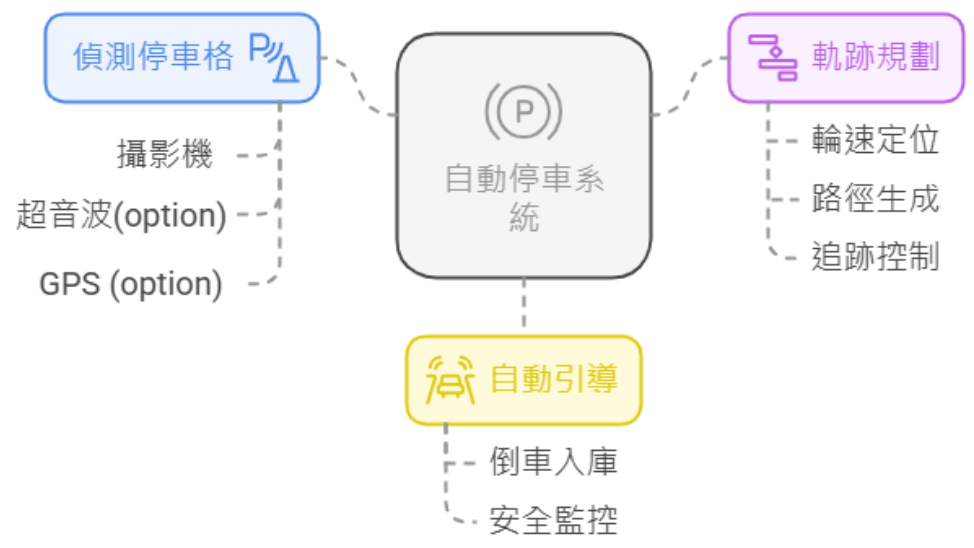


- **自駕隊列**: 由單一自駕車進入到多車自駕隊列技術，和緯車輛的量產自駕小巴(1部)組成的自駕車隊，於開放道路1,100km試驗運行。2023年榮獲「汽車技術突破獎-年度自動駕駛解決方案」肯定。
- **虛擬軌道自駕技術**: 克服自駕車在不同氣候、光照與道路條件下全天候運行限制，透過AI感知與磁定位確保在雨天、夜間低光源環境仍穩定自駕。以技術領先優勢再獲2024「汽車技術突破獎殊榮。

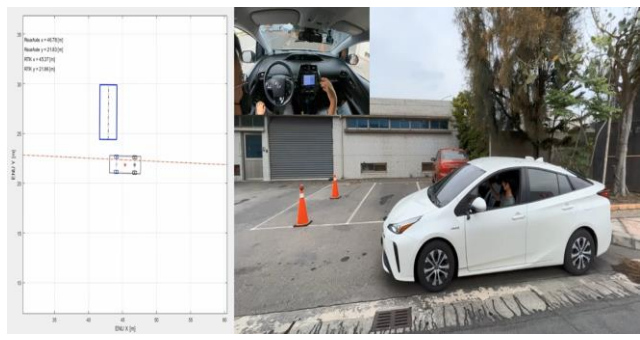


- ✓ 2025 美國IEEE 愛迪生獎
- ✓ 2024 台灣ITS智慧運輸論文獎
- ✓ 2024 台灣TIE發明競賽金牌、光寶及鴻海企業特別獎
- ✓ 2024 經濟部產業技術貢獻獎
- ✓ 2024 獲邀撰寫美國SAE 前瞻技術論文
- ✓ 2024 AutoTech全球汽車技術突破獎：年度交通管理解決方案
- ✓ 2023 AutoTech全球汽車技術突破獎：年度自動駕駛解決方案
- ✓ 2023 IEEE智慧創新與發明研討會最佳論文獎

- **自動泊車控制與規劃**: 透過輪速定位、路徑規劃與追跡控制技術，規劃最佳泊車路徑，並精確控制倒車入庫，使車輛安全順利停入車位。
- **安全監控**: 即時監測車輛與停車格狀態 (停車格異常、輪速異常、轉向過大)，異常情況下主動調整或發出警示。
- **適用範圍與規格**: 開放/封閉場域的垂直、水平停車; 停車角度誤差 $<5^\circ$ ，與中心誤差位置 $<30\text{cm}$ ，完成時間 $<180\text{s}$



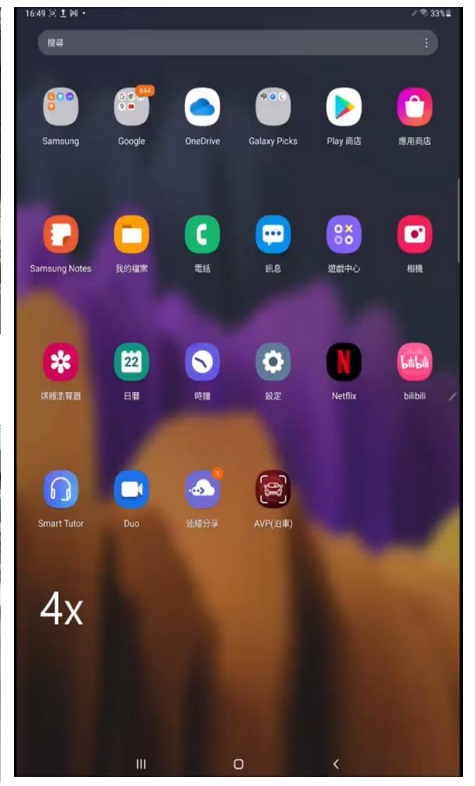
- ARTC 底盤輪速規格:
- 車輛左右後兩輪輪速解析度 0.01kph, 更新率10ms
 - (與RTK比較) 直線倒退10m輪速定位誤差 $<16\text{cm}$, 轉彎R8倒退10m輪速定位誤差 $<35\text{cm}$
 - 可控車速 $\geq 0\text{kph}$



▲ 垂直停車 Demo

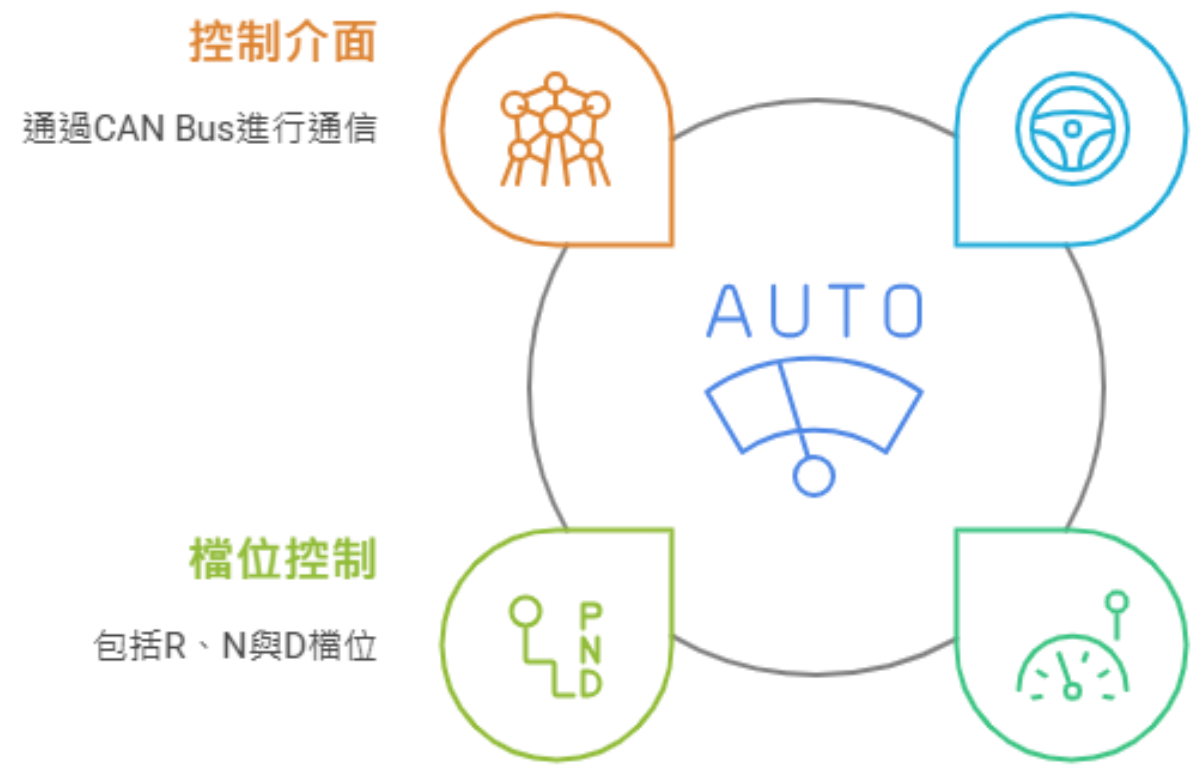


▲ 水平停車 Demo

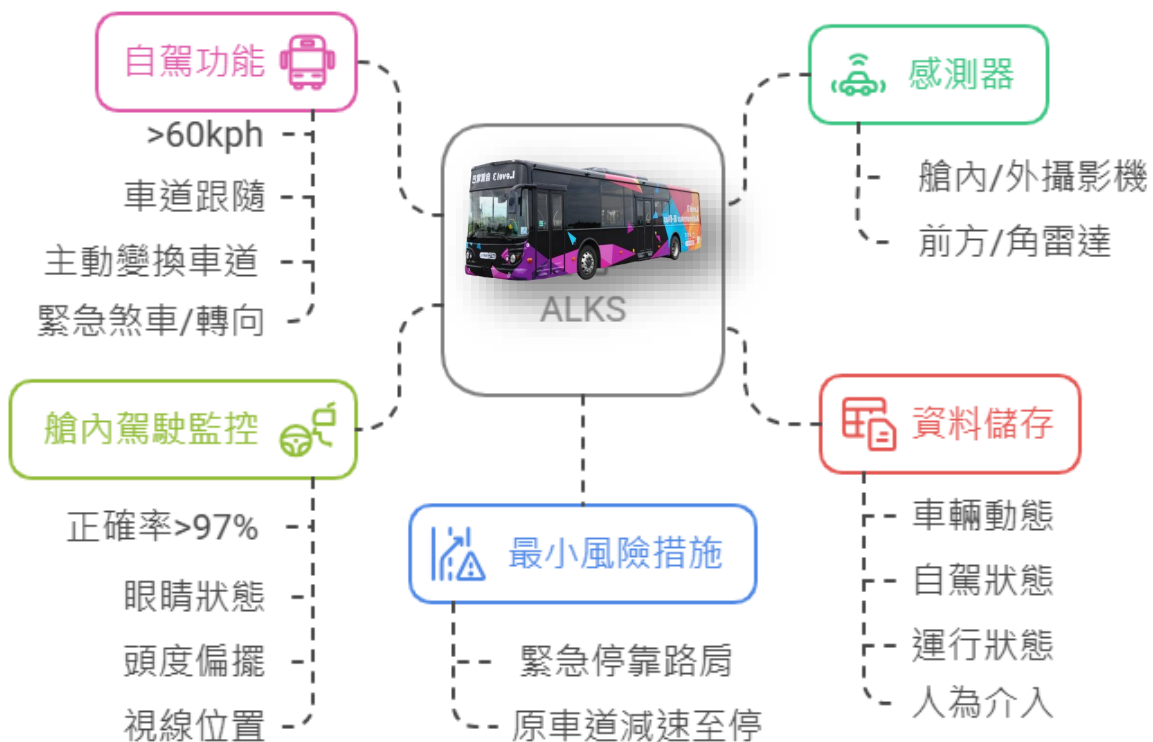


▲ 地下室停車 Demo (VSLAM方案)

- **高可靠度線控底盤系統**：建立市售 **Toyota Prius CAN BUS**開放介面技術，允許對動力、煞車、排檔與轉向進行電子控制。該系統採用原廠底盤次系統，確保車輛動態控制的可靠度與安全性。
- **ADAS/ADS開發平台**：利用線控化市售車作為開放式開發平台，進行感測器融合與控制策略驗證，加速智慧駕駛技術研發與應用落地。



- **技術特色**：整合艙內駕駛監控、艙外車道線追蹤/可行空間偵測、與最小風險功能，在駕駛系統啟動ALK後，系統將取代駕駛執行含系統故障在內之所有駕駛任務。
- **最小風險功能**：能在駕駛不適或車輛異常時，主動引導車輛原車道緩煞停車或進入緊急車道煞停。同時，系統透過資料儲存模組主動即時紀錄自駕功能開關、自駕人為介入、緊急煞車起訖、以及最小風險觸發起迄等事件。
- **R157自駕巴士**：全球首輛具R157 法規功能之 Level 3 自駕巴士，適用於高速公路情境。

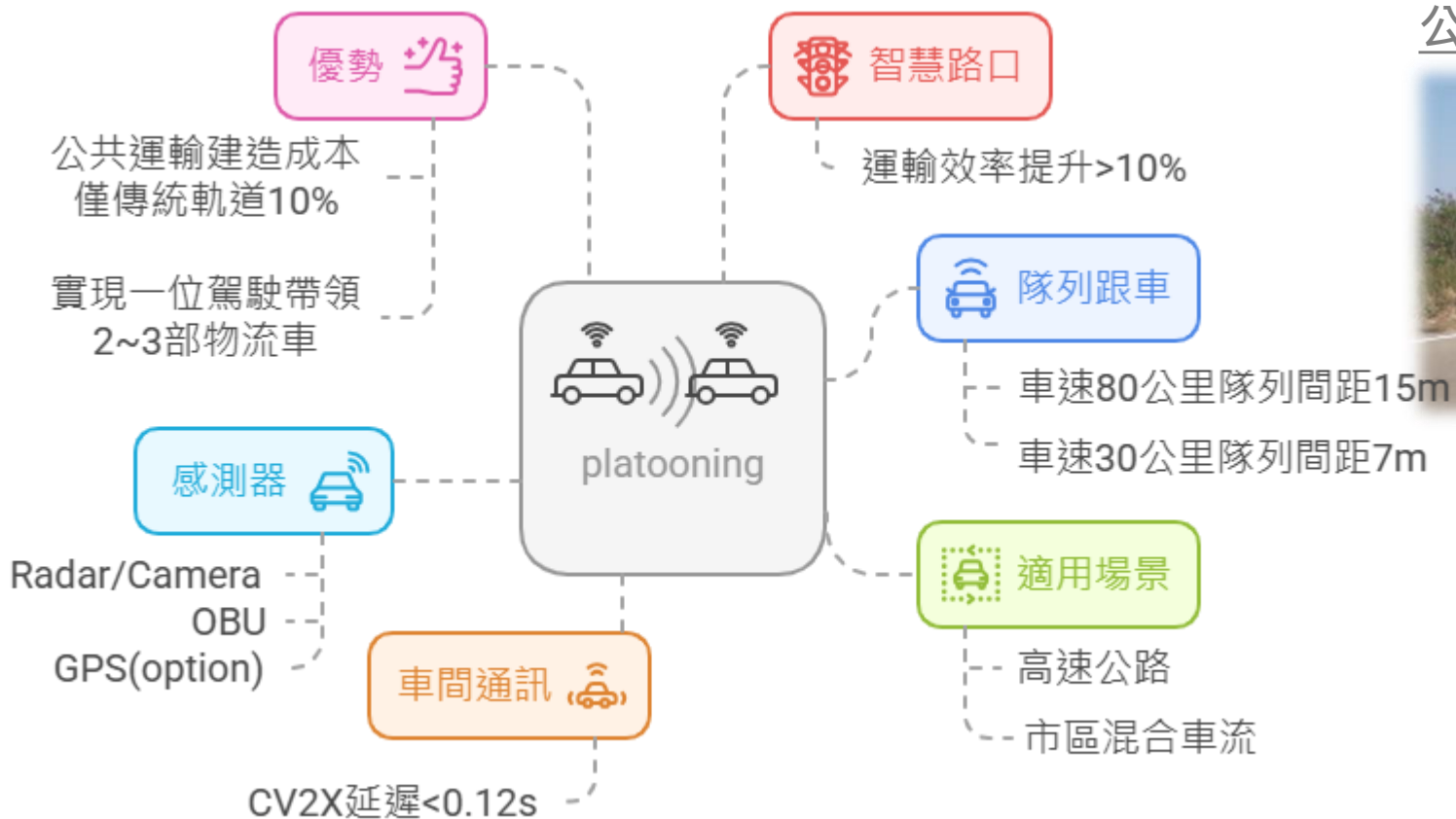


系統規格



▲ 最小風險 MRM Demo

- **自動駕駛隊列技術**：隊列跟車的自動駕駛技術，由第1部車隊長，偵測辨識周遭環境，將自動駕駛資訊命令傳送到第2、3部後車，整個車隊以一個短間距的方式自動跟車運行。
- **突破創新**：克服國際隊列僅可於高速公路或機場行駛限制，拓展至市區道路，並解決自駕車與人車混流方面的挑戰。
- **技術特色**：低延遲車間通訊（CV2X）縮短車輛跟車距離，實現異質車輛之隊列控制，並透過智慧路口號誌通訊提升整體運輸效率10%，同時確保隊列遇Cut-in/Cut-out的安全保護。

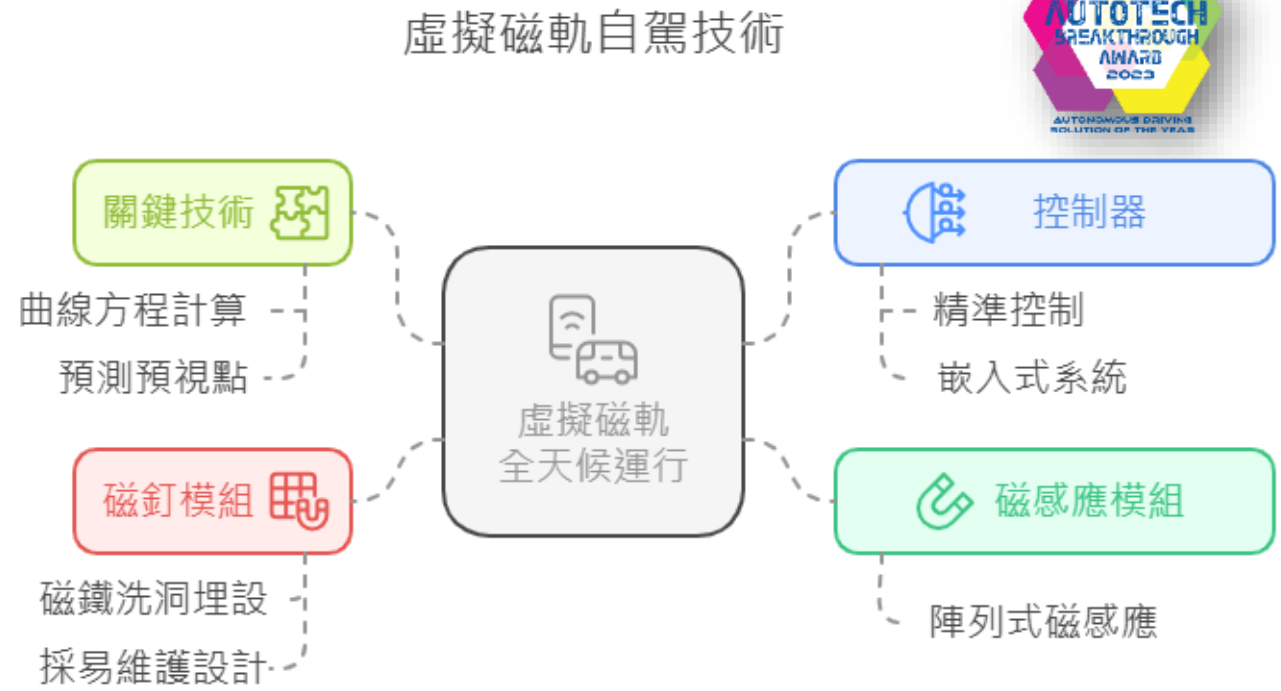
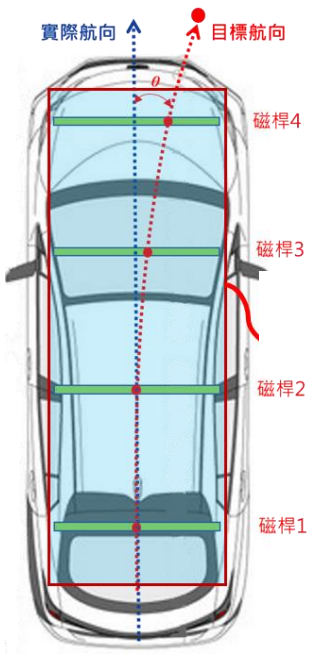


公共運輸自駕隊列Demo



三物流車自駕隊列Demo

- **高精度全天候運行**: 透過陣列式磁感應模組精準估算車輛航向與磁軌位置，搭載於嵌入式控制器實現高精度全天候穩定運行。
- **低成本高適應性**: 磁軌模組採模組化設計，相較於LiDAR與高精度GPS方案，更便於維護且節省超過70%成本。
- **適用範圍與規格**: 需精準停靠站且須全天候營運之固定路線；適用車速達40kph，直線控制誤差<5cm，彎道(迴轉半徑10m)誤差<10cm，連續彎道S彎<30cm，進站車門與月台門對齊誤差<15cm



過彎 Demo



▲ 進靠站 Demo

自動駕駛技術-環境辨識 (1/2)

➤ 主要布局影像障礙物辨識、雷達/超音波測距感測、感測融合、光達感測等技術專利，相關可授權專利清單如下：

技術分類		專利名稱(國別)	
影像障礙物辨識	前方障礙物&車道線辨識	<ul style="list-style-type: none"> 道路車道線的偵測系統及其方法(TW/CN/US) 動態影像特徵加強方法與系統(TW/CN/US) 動態車道線偵測系統及方法(TW/CN/US) 可行駛空間之偵測系統及其偵測方法(TW/CN) 	<ul style="list-style-type: none"> 雙視覺前車安全警示裝置及其方法(TW/CN/US) 車輛偏移之檢知方法與裝置(TW/US) 車輛碰撞警示系統(TW/CN/US) 偵測車距的方法與裝置(TW/CN)
	全周影像偵測	<ul style="list-style-type: none"> 利用鳥瞰影像判斷障礙物之系統及方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 自動校正鳥瞰影像方法(TW/CN/US)
	盲點偵測警示	<ul style="list-style-type: none"> 物體位置偵測裝置及方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 車側碰撞警示系統(TW/CN)
	行人偵測	<ul style="list-style-type: none"> 可提高分類效能的物體影像偵測方法與裝置(TW/CN/US) 自適應影像邊緣修復裝置及其方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 人數分析方法及其系統(TW/CN/US)
	夜間車輛偵測	<ul style="list-style-type: none"> 車輛偵測方法、基於光強度動態之夜間車輛偵測方法及其系統(TW/CN/US/JP/DE) (DE審查中) 	
雷達/超音波測距感測	停車空間偵測	<ul style="list-style-type: none"> 停車空間偵測方法及其裝置(TW/CN/US) 	
	感測器偵測角度校正機構	<ul style="list-style-type: none"> 雷達感測器之偵測角度微調裝置(TW/CN/US) 	
	行人偵測	<ul style="list-style-type: none"> 車用毫米波雷達之環境辨識系統(TW/US) 	

自動駕駛技術-環境辨識 (2/2)

➤ 主要布局影像障礙物辨識、雷達/超音波測距感測、感測融合、光達感測等技術專利，相關可授權專利清單如下：

技術分類		專利名稱(國別)	
感測融合	碰撞時間預估	<ul style="list-style-type: none"> 行車即時防撞警示系統及其方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 可追蹤移動物體之防撞警示方法及其裝置(TW/CN)
	感測器失效防護	<ul style="list-style-type: none"> 自動輔助駕駛之環境失效判斷系統及方法(TW/CN/US) 	
	障礙物辨識感測融合	<ul style="list-style-type: none"> 應用於多感測器融合之誤差及偵測機率分析方法(TW/CN/US) 影像辨識系統及其自適應學習方法(TW/CN/US/JP/DE) 具平行架構之階層式標的物偵測系統及其方法(TW/US) 具平行架構之適應性物體分類裝置及其方法(TW/CN/US) 物體座標融合校正方法及其校正板裝置(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 障礙物分類可靠度量化之方法(TW/CN/US) 行人偵測系統(TW/CN/US) 結合圖資之障礙物追蹤系統及方法(TW/CN/US) 障礙物偵測方法(TW/US/DE) 感測器融合之時序同步方法(TW/CN/US)(CN審查中) 感知融合物件追蹤系統及其方法(TW/CN/US)(CN/US審查中)
	障礙物雜訊過濾	<ul style="list-style-type: none"> 行車安全系統及其障礙物篩選方法(TW/CN/US) 	
光達感測	Free space可行駛空間偵測	<ul style="list-style-type: none"> 三維感測器之動態地面偵測方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 近距離障礙物之光達偵測裝置及其方法(TW/US)
	車道線辨識	<ul style="list-style-type: none"> 道路標線之光達偵測方法及其系統(TW/CN/US) 	

自動駕駛技術-決策

- 主要布局碰撞預估、路徑規劃、安全行為緊急控制、決策系統診斷、路口決策、自動停車、輔助駕駛、人機互動控制權切換等技術專利，相關可授權專利清單如下：

技術分類	專利名稱(國別)	
碰撞預估	<ul style="list-style-type: none"> 物體碰撞預測方法及其裝置(TW/CN) 車輛防撞系統及方法(TW/CN/US) 防撞控制系統(TW/CN) 	<ul style="list-style-type: none"> 行車即時防撞警示系統及其方法(TW/CN/US) 行車安全輔助網絡管理系統及其方法(TW/CN/US)
自動緊急煞車控制	<ul style="list-style-type: none"> 自動煞車系統及自動煞車方法(US) 	
路徑規劃	<ul style="list-style-type: none"> 滑動模式之行駛路徑投票策略模組及其駕駛控制系統與方法(TW/CN/US) 變換車道決策與軌跡規劃方法(TW/CN/US) 自動駕駛車輛之行駛軌跡規劃系統及方法(TW/US) 自適應軌跡生成系統及方法(TW/CN/US) 目標物意圖預測方法及其系統(TW/CN/US) 軌跡決定方法(TW/CN/US) 自駕車之混合決策方法及其系統(TW/CN) 	<ul style="list-style-type: none"> 自動駕駛車輛之行駛軌跡規劃系統及方法(TW/US) 自駕車之路徑規劃系統及方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) 自駕車之動態速度規劃方法及其系統(TW/CN/US/DE) 車道變換最小風險決策系統及方法與非暫態電腦可讀媒體(TW/US/JP) (US/JP審查中) 車隊停站與派遣的決策系統及其決策方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) 前車路徑追蹤系統與方法(TW/US/JP) (審查中) 車輛換道決策系統及其方法(TW/CN/US) (審查中)
安全行為緊急控制	<ul style="list-style-type: none"> 行車控制系統及其動態決策控制方法(TW/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 具駕駛行為決策之自動駕駛系統及其方法(TW/CN/US)
決策系統診斷	<ul style="list-style-type: none"> 具決策診斷之自動駕駛方法及其裝置(TW/US/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 自動駕駛車輛之行車風險評估及控制機制決策方法(TW/CN/US)
隊列決策	<ul style="list-style-type: none"> 隊列異時避障系統及其方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) 	<ul style="list-style-type: none"> 基於雲端運算之隊列跟車決策系統及其決策方法(TW/CN/US) (CN審查中)
路口決策	<ul style="list-style-type: none"> 路口車速決策方法及其系統(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 車輛隊列路口決策系統及方法(TW/US/JP) (US/JP審查中)
輔助駕駛	<ul style="list-style-type: none"> 車輛自主輔助駕駛系統與方法(TW/CN) 主動式自動駕駛輔助系統與方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 複合式自動輔助駕駛之決策系統及其方法(TW/CN/US) 直覺式節能駕駛輔助方法與系統(TW/CN/US)
人機互動控制權切換	<ul style="list-style-type: none"> 自動安全駕駛互動系統及其決策方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 自動駕駛接管之安全警示系統及其方法(TW/CN/US)

自動駕駛技術-控制 (1/2)

- 主要布局橫向控制、縱向控制、後方控制、橫縱向整合、智慧底盤/動態穩定、SOTIF預期功能安全、電子輔助轉向、煞車與動力控制等技術專利，相關可授權專利清單如下：

技術分類	專利名稱(國別)	
橫向控制	<ul style="list-style-type: none"> 用於車道變換控制的側向軌跡追蹤方法及系統(TW/CN/US) 車輛自動車道追隨控制系統與方法(TW/CN/US) 用於自動駕駛車輛的車道追蹤方法及系統(TW/CN/US) 具路徑誤差修正的車輛軌跡追蹤裝置及方法(TW/CN/US) 自動疊加補償之主動轉向控制系統及方法(TW/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 可權重調變車道模型之車輛橫向控制系統及其方法(TW/CN/US) 車輛橫擺穩定系統控制方法及其系統(TW/CN/US) 虛擬道路邊界之輔助駕駛裝置(TW/CN) 具震動功能的車輛輔助轉向系統及其控制方法(TW/CN/US)
縱向控制	<ul style="list-style-type: none"> 自適應車速控制方法及其自適應車速控制裝置(TW/CN/US) 自動煞車系統及自動煞車方法(US) 適應性車輛防碰撞方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 車輛防撞系統及方法(TW/CN/US) 自駕車之動態速度規劃方法及其系統(TW/CN/US/DE)
後方控制 (含自動停車)	<ul style="list-style-type: none"> 自動停車裝置(TW/CN/US) 停車引導方法及裝置(TW/CN/US) 多迴轉式自動停車裝置(TW/CN) 複合影像式停車輔助系統(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> 停車導引系統及其導引方法(TW/CN/US) 車輛倒車軌跡輔助方法(TW/CN) 停車空間偵測方法及其裝置(TW/CN/US) 影像式障礙物偵測倒車警示系統及方法(TW/CN/US)
橫縱向整合	<ul style="list-style-type: none"> 預調速之主動安全輔助系統及其控制方法(TW/CN) 	
智慧底盤/ 動態穩定	<ul style="list-style-type: none"> 具自我診斷功能的自動駕駛車輛之模態控制方法及底盤控制模組(TW/CN/US) (CN審查中) 輔助判定路徑風險的車輛動態穩定方法及其系統(TW/CN/US) (審查中) 	
SOTIF預期功 能安全	<ul style="list-style-type: none"> 具預期功能安全場景蒐集及自我更新的系統及其方法(TW/CN/US) (CN審查中) 融合事故輔助鑑別與預期功能安全場景建立的系統及方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) 全方位預期功能安全測試系統及其方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) 	

自動駕駛技術-控制 (2/2)

- 主要布局橫向控制、縱向控制、後方控制、橫縱向整合、智慧底盤/動態穩定、SOTIF預期功能安全、電子輔助轉向、煞車與動力控制等技術專利，相關可授權專利清單如下：

技術分類	專利名稱(國別)	
電子輔助轉向	<ul style="list-style-type: none"> • 電動輔助轉向模組與電動液壓轉向模組的切換控制方法(TW/CN/US) • 車用線性致動裝置(TW/CN/US) • 電動輔助轉向系統之自我調校方法(TW/CN/US) • 樑型扭力感測器(TW/CN/US/JP) • 電動輔助轉向模組(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> • 動力輔助轉向控制系統(TW/CN) • 電動輔助轉向裝置及其組件(TW/CN) • 齒輪式扭力感測裝置(TW/CN/US/JP/KR/DE) • 模組化電動輔助轉向系統(TW/CN/US) • 非接觸式轉向感測方法與裝置(TW/CN/US) • 激發式轉向感測裝置及其方法(TW/CN/US/DE) • 扭力感測器(TW/CN/US)
煞車與動力控制	<ul style="list-style-type: none"> • 根據路面摩擦特性的煞車控制方法(TW/CN/US) • 氣壓煞車異常偵測方法及其系統(TW/CN/US) • 電控化氣壓煞車系統及其閥件(TW) • 氣壓煞車電控閥/電控化氣壓煞車電控閥裝置(US) • 氣壓剎車電控閥/氣壓駐煞車電控閥(CN) • 動能回充控制器、動能回充控制系統及其控制方法(TW/US) • 剎車回充控制學習模組、控制器及自控剎車回充車(TW/CN/US) • 電子式真空煞車助力系統(TW/CN) • 電子駐煞車故障警示方法及系統(TW/CN/US) • 具鋼索力量量測裝置之駐煞車致動器(TW/CN/US/DE) 	<ul style="list-style-type: none"> • 電子駐煞車故障警示方法及系統(TW/CN/US) • 駐車系統之驅動裝置(TW/CN/US/DE) • 電子式駐車系統驅動裝置(TW/CN) • 車輛駐剎車傳動裝置(TW/CN/US/DE/JP) • 防鎖死煞車系統及控制方法(TW/CN/US) • 穩煞系統及其方法(US/JP) • 煞車踏感模擬器及煞車狀態評估方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) • 電控煞車總泵(TW/CN/DE)

自動駕駛技術-可授權專利

自動駕駛技術-智慧座艙

➤ 主要布局 艙內辨識、人機互動、智慧照明 等技術專利，相關可授權專利清單如下：

技術分類		專利名稱(國別)	
艙內辨識	駕駛狀態偵測	<ul style="list-style-type: none"> • 駕駛行為偵測方法及其系統(TW/US) • 車輛駕駛狀態監控系統及方法(TW/CN/US) • 駕駛狀態的偵測系統(TW/CN/US) • 車輛偏移警示與估測駕駛者狀態系統之方法(TW/CN) • 駕駛者突發性心臟病判斷系統及方法(TW) • 疲勞駕駛判斷系統及其方法(TW/CN/US) • 多焦點聚光生理感測裝置(TW/CN/US) • 生理訊號處理系統及其過濾雜訊方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> • 車輛駕駛者生理狀態監測方法(TW/US) • 應用於人員監控之眼睛辨識追蹤方法與裝置(TW/CN) • 駕駛人監控方法及其監控系統(TW/CN/US) • 駕駛者面部影像辨識系統(TW/CN/US) • 一種疲勞駕駛的判斷方法及裝置(TW) • 用以檢測車輛內駕駛者之駕駛狀態之方法及系統(TW/CN/US)
	艙內感知融合偵測	<ul style="list-style-type: none"> • 駕駛者狀態監控器測試方法及其測試系統(TW/CN/US) (CN審查中) • 艙內監控與情境理解感知方法及其系統(TW/US/JP) 	<ul style="list-style-type: none"> • 艙內偵測方法及其系統(TW/JP/US) (US審查中) • 自駕接管判定方法及其系統(TW/US/JP) (審查中) • 駕駛接管偵測方法及其系統(TW/US/JP) (審查中)
人機互動	HUD顯示器	<ul style="list-style-type: none"> • 人機介面之動態虛像顯示距離驗證方法及其系統(TW/CN/US) (CN審查中) • 車用影像顯示系統及其校正方法(TW/CN) • 抬頭顯示裝置₁(TW/CN/US) • 多光路抬頭顯像裝置(TW/CN/US) • 影像分割式虛像顯示裝置(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> • 車用顯示系統之自動校正方法及其系統(TW/CN/US) • 自動調整可視範圍之資訊顯示系統及其顯示方法(TW/US) • 抬頭顯示裝置₂(TW/US) • 多重視區抬頭顯示裝置及其多夾層成像鏡(TW/CN/US)
智慧照明	自適應性頭燈	<ul style="list-style-type: none"> • 車輛頭燈自適應避光方法(TW/CN/US) 	
	燈具設計	<ul style="list-style-type: none"> • 頭燈光學系統及其應用之燈具(TW/US) 	<ul style="list-style-type: none"> • 智慧型雷射車燈系統及其檢測方法(TW/CN/US)

自動駕駛技術-車輛聯網&定位

➤ 主要布局車外通訊、車內通訊、車網管理、車輛定位等技術專利，相關可授權專利清單如下：

技術分類	專利名稱(國別)	
車外通訊	<ul style="list-style-type: none"> • 行車安全輔助網絡管理系統及其方法(TW/CN/US) • 車用複合式通訊系統與方法(TW/CN/US) 	<ul style="list-style-type: none"> • 基於資訊融合的路口警示系統與方法(TW/CN/US) (CN審查中) • 路口動態圖資更新共享系統及方法(TW/CN/US) • 自動駕駛車輛通訊安全系統及方法(TW/CN/US) (CN審查中)
車內通訊&車網管理	<ul style="list-style-type: none"> • 電動車運行資料彙集系統(TW) • 行動裝置金鑰製作方法(CN) • 車用生物特徵辨識使用權限管理系統及其方法(TW) • 電動車遞迴式車輛路徑規劃方法(TW/CN) 	<ul style="list-style-type: none"> • 整合式車輛晶片卡的互動監控系統(TW/CN) • 車載網路資料取樣轉換方法及系統(TW/US) • 自駕車遠端監控系統及其方法(TW/CN/US) • 自動駕駛協控系統與控制方法(TW/CN/US) (CN審查中) • 車用分散式網路管理系統及方法(TW/CN/US)
車輛定位	<ul style="list-style-type: none"> • 車輛動態慣性感測器學習校正方法及其裝置(TW/CN/US) • 車輛定位方法及其系統(TW/CN/US) • 室內定位系統(TW/US) • 車輛協同式物體定位優化方法(TW/CN/US) • 適應性權重調適的定位方法(TW/US) • 影像定位方法及其影像定位裝置 (TW/CN/US) • 多定位系統切換與融合校正方法及其裝置(TW/CN/US) • 動態圖資分類裝置及其方法(TW/CN/US) • 同步定位與建圖優化方法(TW/CN/US/JP/DE) • 可提供環境資訊的動態圖資建立方法及系統 (TW/CN/US/DE/JP) (CN審查中) 	<ul style="list-style-type: none"> • 融合式車輛定位方法與系統(TW/CN/US) (CN審查中) • 特徵點整合定位系統及特徵點整合定位方法(TW/CN/US) (CN審查中) • 語音辨識裝置(TW/US) • 電腦視覺式車輛定位融合系統及方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) • 定位製圖方法及移動裝置(TW/CN/US) • 視覺式車輛定位融合系統及其方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) • 基於權重調整的車輛定位方法及系統(TW/CN/US) (審查中) • 磁導式轉轍系統及磁導式轉轍方法(TW/CN/US) (CN審查中) • 虛擬軌道偵測系統及其方法(TW/CN/US) (CN/US審查中) • 虛擬軌道之車輛移動決策系統及其方法(TW/US/JP) (US/JP審查中)

合作方式與聯絡資訊



可授權專利



可移轉技術



業界合作(先期參與)

ARTC網站
報紙媒體
成果發表
工會新訊

技術精進
商品增值
縮短研發
搭配計畫

技術移轉
技術服務
業界合作
專利授權

可移轉技術：鄭先生，04-7811222分機2367，steven0829@artc.org.tw
蔡小姐，04-7811222分機5105，Lijun7329@artc.org.tw
可授權專利：陳小姐，04-7811222分機2345，chloe@artc.org.tw

更詳細資訊請參考車輛中心官網
<https://www.artc.org.tw/>