



## 【新型摘要】

【中文新型名稱】 導引系統

【中文】本新型提供一種導引系統，其包括有停車場設有出入口、出入口ID及多個停車格，且停車格對應有車位ID，各停車格相對每一出入口係規劃有行車路徑，各出入口係設有識別單元，其係可感測車輛而產生進場訊息；管控設備設有運算控制單元，其係分別電性連接通訊傳輸單元與儲存單元，通訊傳輸單元係電性連接識別單元；及照明單元係電訊連接管控設備，照明單元設有多個照明器，各照明器係設有照明器ID，其係對應佈設於各行車路徑；運算控制單元係可依據進場訊息而計算出對應車輛ID之行車路徑，並將行車路徑定義為停車路徑，且透過通訊傳輸單元而控制照明單元，並控制佈設於停車路徑上之照明器產生導引圖像；如此停車場只需有車輛進出時，才需開啟照明單元，並可藉由導引圖像而快速領引車輛到達其對應之停車格。

【指定代表圖】 圖5

【代表圖之符號簡單說明】

停車場	11
車輛	17
照明器	231
導引圖像	2319

# 【新型說明書】

【中文新型名稱】 導引系統

## 【技術領域】

【0001】 本新型係有關於一種導引系統，特別是一種用以在室內停車場對人車進行導引之系統。

## 【先前技術】

【0002】 隨著人類文明科技的進步，對於能源的依賴與需求是日益增長，但地球能源卻是日益匱乏，在新的替代能源尚未成熟之前，人類首先要執行的任務是節省能源的浪費，尤其是電力相關的能源；又，能源是全球經濟體系發展的重要基石之一，能源議題中的電力也隨之成為世界各國所重視的課題，特別是工業發達的現代國家，許多產業設備或生活用品的動力源均仰賴電力，隨著電力融入人類生活圈，節約能源的觀念是人民日常生活所應謹守規範之一，即便是隨手關燈的一個簡單小動作，在經年累月後也是省電上有重大貢獻。

【0003】 聚沙成塔的節電效益在公共場所上特別顯著；舉例而言，社區或公共場域的停車場，由於要顧及用路的照明安全，因此常常要保持照明，以因應路人不定時的出入，尤其是室內型的停車場更是需要一天24小時隨時隨地保持照明，這樣的用電方式在日積月累後，不僅要耗費諸多電費，也損耗照明器材的使用壽命，是十分不符合經濟效益；因而如何節省停車場用電量是亟待業界解決之課題。

## 【新型內容】

【0004】有鑒於上述業界所欲改善之課題，本新型之一目的在於提供一種導引系統，其包括有：停車場，其設有至少一出入口，各出入口設有對應之出入口ID，停車場設有多個停車格，各個停車格設有對應之車位ID，各停車格相對每一出入口係規劃有行車路徑，各出入口係設有識別單元，識別單元係可感測車輛而觸發進場訊息，進場訊息係包括有對應車輛之車輛ID及出入口ID；管控設備，其設有運算控制單元、通訊傳輸單元及儲存單元，運算控制單元係分別電性連接通訊傳輸單元與儲存單元，通訊傳輸單元係電性連接識別單元，儲存單元係儲存出入口ID、車位ID、車輛ID、行車路徑及對應停車場之停車場地圖；及照明單元，其係電訊連接管控設備，照明單元係包括有多個照明器，各照明器係設有相對應之照明器ID，且照明器ID係儲存於儲存單元，等照明器係對應佈設於各行車路徑；其中，停車場地圖標記有出入口ID、車位ID、行車路徑及照明器ID之位置，運算控制單元係可依據進場訊息而計算出對應車輛ID之行車路徑，並將行車路徑定義為停車路徑，且透過通訊傳輸單元而控制照明單元，並控制佈設於停車路徑上之照明器產生導引圖像。

【0005】本新型之又一目的在於提供一種導引系統，其中運算控制單元係可透過通訊傳輸單元而控制照明器並可選擇多種圖樣中的一個圖樣而產生導引圖像，藉此在室內型的停車場中，車輛只需依循各照明器所發出的導引圖像行進直至目標位置，例如停車場的出入口或用戶所對應的停車格。

【0006】本新型之又一目的在於提供一種導引系統，其中照明單元設有跟隨感測器，跟隨感測器係可偵測照明器相對車輛或相對用戶之相對距離而產生距離訊息，管控設備即可依據距離訊息而控制自動滑台之滑動速率，以保持自動滑台相對車輛或相對用戶之距離，如此便可控制自動滑台導引車輛之行進速率。

【0007】 本新型的技術特徵和優點將在說明書中闡述，並且部分地從說明書中變得顯而易見，或者通過實施本新型而瞭解。本新型的目的和其他功效在說明書、申請專利範圍以及附圖中所揭露的結構來實現和獲得。

【0008】 為使本新型的上述目的、特徵和功效能更明顯易懂，下文特舉較佳實施例，並配合所附附圖，作詳細說明如下。

### 【圖式簡單說明】

#### 【0009】

圖1A係為本新型一實施例導引系統之示意圖。

圖1B係為本新型一實施例導引系統之構件電性連接示意圖。

圖2係為本新型一實施例導引系統之停車路徑之示意圖。

圖3係為本新型一實施例導引系統之離場路徑之示意圖。

圖4係為本新型一實施例導引系統之用路路徑之示意圖。

圖5係為本新型一實施例導引系統之導引車輛之側面示意圖。

圖6係為本新型一實施例導引系統之導引車輛之側面示意圖。

圖7係為本新型一實施例導引系統之照明器之示意圖。

圖8係為本新型一實施例導引系統之照明器之示意圖。

圖9A係為本新型一實施例導引系統之自動滑台轉換之示意圖。

圖9B係為本新型一實施例導引系統之自動滑台轉換之示意圖。

圖10係為本新型一實施例導引系統之導引車輛之側面示意圖。

### 【實施方式】

【0010】 下面詳細描述本新型的實施例，所述實施例的示例在附圖中示出，其中自始至終相同或類似的標號表示相同或類似的元件或具有相同或類似功能的元件。下面通過參考附圖描述的實施例是示例性的，僅用於解釋本新型，而不能理解為對本新型的限制。

【0011】 在本新型的描述中，需要理解的是，術語“中心”、“縱向”、“橫向”、“長度”、“寬度”、“厚度”、“上”、“下”、“前”、“後”、“左”、“右”、“豎直”、“水準”、“頂”、“底”、“內”、“外”、“順時針”、“逆時針”、“軸向”、“徑向”、“周向”等指示的方位或位置關係為基於附圖所示的方位或位置關係，僅是為了便於描述本新型和簡化描述，而不是指示或暗示所指的裝置或元件必須具有特定的方位、以特定的方位構造和操作，因此不能理解為對本新型的限制。此外，限定有“第一”、“第二”的特徵可以明示或者隱含地包括一個或者更複數該特徵。在本新型的描述中，除非另有說明，“複數”的含義是兩個或兩個以上。

【0012】 在本新型的描述中，需要說明的是，除非另有明確的規定和限定，術語“安裝”、“相連”、“連接”、“組接”應做廣義理解，例如，可以是固定連接，也可以是可拆卸連接，或一體地連接；可以是機械連接，也可以是電連接；可以是直接相連，也可以通過中間媒介間接相連，可以是兩個元件內部的連通。對於本領域的普通技術人員而言，可以具體情況理解上述術語在本新型中的具體含義。

【0013】 首先，請同時參閱圖1A、圖1B及圖2，其係分別為本新型一實施例之導引系統、構件電性連接及停車路徑之示意圖；如圖所示，一種導引系統10，其包括有：一停車場11，其設有至少一出入口111，各出入口111設有一對應之出入口ID1111，該停車場11設有多個停車格115，各個停車格115設有一對應之車位ID1151，各停車格115相對每一出入口111係規劃有一行車路徑13，各

出入口111係設有一識別單元15，該識別單元15係可感測一車輛17而產生一進場訊息191，該進場訊息191係包括有一對應該車輛17之車輛ID171，該車輛ID171可為車牌號碼或ETC號碼，及該出入口ID1111；一管控設備21，其設有一運算控制單元211、一通訊傳輸單元213及一儲存單元215，該運算控制單元211係分別電性連接該通訊傳輸單元213與該儲存單元215，該通訊傳輸單元213係電性連接該識別單元15，該儲存單元215係儲存該出入口ID1111、該車位ID1151、該車輛ID171、該行車路徑13及一對應該停車場11之停車場地圖117；及一照明單元23，其係電訊連接該管控設備21，該照明單元23係包括有多個照明器231，各照明器231係設有一相對應之照明器ID2311，且該照明器ID2311係儲存於該儲存單元215，該等照明器231係對應佈設於各行車路徑13；其中，該停車場地圖117標記有該出入口ID1111、該車位ID1151、該行車路徑13及照明器ID2311之位置，該運算控制單元211係可依據該進場訊息191而計算出對應該車輛ID171之行車路徑13，並將該行車路徑13定義為一停車路徑131，且透過該通訊傳輸單元213而控制該照明單元23，並控制佈設於該停車路徑131上之該照明器231產生一導引圖像2319。

【0014】進一步而言，當該車輛17由外部環境進入該停車場11而行經該出入口111，該識別單元15即感應出該車輛17所對應之車輛ID171，而前述之感應方式係可為RFID之技術，但並不以此為限；該運算控制單元211藉由該通訊傳輸單元213而收到該進場訊息191後，即根據該車輛ID171之資訊於該儲存單元215中提存相關連的位置資訊，並結合該停車場地圖117進行資訊運算而產生自該出入口111至對應該車輛17的停車格115之該行車路徑13，且將該行車路徑定義為如圖2所示之停車路徑131；又，圖1A中虛線箭號所示之該等行車路徑13之方向或數量，其用以示意而非限制，先予陳明。

【0015】 接續，請同時參閱圖7，其係為本新型一實施例之照明器231之示意圖，如圖所示；該照明器231係包括有一控制板2313、一燈源2315及一圖樣板2316，其中該控制板2313係電性連接該燈源2315，該運算控制單元211可透過該通訊傳輸單元213而控制該控制板2313，進而驅動該燈源2315發光投射該圖樣板2316產生該導引圖像2319，如此該導引圖像2319即可成像在該停車場11之地板上，而該車輛17內的駕駛只需依循該導引圖像2319之照明導引即可行駛至該車輛ID171所對應之停車格115。

【0016】 值得注意的是，當該停車場11在夜間時段或者其係設置於亮度不充足的環境時，例如室內型停車場，尤其是地下型的停車場，傳統的停車場必需耗費電力來照亮整個停車場的場域；然而，運用本新型之技術，該停車場11內的該照明單元23不必全部點亮；只需該車輛17在該停車場11移動時，由該管控設備21點亮該停車路徑131上的照明器231來導引駕駛人駕駛該車輛17行進至該停車格115，如此便可有效節省大量的電力能源，除此之外，在各照明器231設備中更具有感應裝置，係透過紅外線及微波雷達方式來觸發開燈，藉此確保車輛或人員所在的位置能持續明亮，該感應裝置內更包含紫外線燈管，在透過上述紅外線或微波雷達偵測，確保該區域在無人的情況下，透過開啟該紫外線燈管進行區域殺菌，以此確保車輛或人員經過後的區域進行殺菌，維護公共區域的安全。

【0017】 接著，請一併參閱圖3，其係為本新型一實施例導引系統之離場路徑133之示意圖；如圖所示，該停車格115係設有一感測單元1153，其係電性連接該管控設備21，而該感測單元1153係可感測該車輛17而觸發一離場訊息193，該離場訊息193係包括有該車位ID1151、該車輛ID171及該出入口ID1111，該運算控制單元211係可依據該離場訊息193而計算出對應該車輛ID171之行車路徑13，並將該行車路徑13定義為一離場路徑133，且透過該通訊傳輸單元213而

控制該照明單元23，並控制佈設於該離場路徑133上之該照明器231產生該導引圖像2319；如此便可導引駕駛人操控該車輛17駛離該停車場11。

【0018】當然，本新型係亦可導引駕駛人(未圖示)走近該停車格115或遠離該停車格115；如是，請參閱圖4，其係為本新型另一實施例中的用路路徑之示意圖；如圖所示，該停車場11係設有至少一行人出入口113，各行人出入口113係設有一對應之行人出入口ID1131，各行人出入口113相對每一停車格115係規劃有一行人路徑135，該等照明器231係對應佈設於各行人路徑135，一用戶(未圖示)係可將一行人照明訊息195藉由一發送裝置19而傳輸至該管控設備21，該行人照明訊息195係包括該車位ID1151，而該運算控制單元211係可依據該行人照明訊息195而計算出對應該車位ID1151之行人路徑135，並將該行人路徑135定義為一用路路徑1351，且透過該通訊傳輸單元213而控制該照明單元23，並控制佈設於該用路路徑1351上之該照明器231產生該導引圖像2319。

【0019】當然，該行人出入口ID1131係儲存於該儲存單元215，且該停車場地圖117亦標記有該行人出入口ID1131之位置，在此併予陳明。當該用戶將該車輛17於該停車格115內後，而欲離開該車輛17或該停車格115時，其係可操控該發送裝置19送出該行人照明訊息195；反之，當該用戶準備使用該車輛17時，在該用戶走出該行人出入口113前，該用戶亦可操控該發送裝置19送出該行人照明訊息195，以操控該照明單元23產生該導引圖像2319而可同樣達到導引用戶之作用；又，該發送裝置19係可選擇為一遙控器而可設置於該行人出入口113，該用戶係可該發送裝置19而將該車位ID1151及該行人出入口ID1131該傳送至該管控設備21；另者，該發送裝置19亦可為一手機，而可藉由手機內建之紅外線功能而傳送該行人照明訊息195；當然，該行人照明訊息195係可預先設定好該行人出入口ID1131及該車位ID1151。



【0020】 值得說明的是，該停車路徑131、該離場路徑133或用路路徑1351上的該照明單元23係受控於該管控設備21，只在該車輛17或用戶使用該停車場11時，該管控設備21才會啟用該照明單元23，而且只針對有被使用之該停車路徑131、該離場路徑133或用路路徑1351上的該等照明器231進行開啟照明，以利人車移動；如此，經年累月後即可節省大量的電力能源。

【0021】 又，於一些實施例中，例如圖5所示，該管控設備21對該停車路徑131、該離場路徑133或用路路徑1351上的該等照明器231之控制方式係將前述路徑上的該等照明器231全部同時開啟。

【0022】 另外，於一些實施例中，為進一步節省照明電力能源，該管控設備21係配合該車輛17或用戶在前述路徑上的移動而循序控開啟路徑上之照明器231；在此以導引該車輛17至該停車格115為例來進一步說明其技術，請同時參閱圖1B及圖6，其中圖6係為本新型導引車輛之側面示意圖，如圖所示；該照明器231係設有一偵測器251，其係電性連接該控制板2313，該偵測器251係可感測該車輛17而產生一移動訊息2511，該移動訊息2511係包括有該照明器ID2311，該移動訊息2511係可回傳至管控設備21，該運算控制單元211係可計算該移動訊息2511而產生對應該車輛17之一當下位置(未圖示)，並啟動對應該當下位置之照明器231，該運算控制單元211依據該停車路徑131與該當下位置進行運算而產生一預計位置(未圖示)，再驅動對應該預計位置之該照明器231。

【0023】 進一步詳細說明的是該等照明器ID2311已記錄於該儲存單元215，且該停車場地圖117標記有該等照明器ID2311之位置，又該車輛17依據該停車路徑131前進時將依序觸發位於該停車路徑131上各照明器231上的偵測器251，因而運算控制單元211係可依移動訊息2511而計算該車輛17的當下位置，並配合該停車場地圖117及該停車路徑131而計算出該車輛17的下一位置(預計位置)；又，該車輛17行駛經過之後的該照明器231係可選擇於一設定時間(例如：5秒)後關

閉照明，或者待該車輛17觸發下一個該照明器231之偵測器251後，其先前已開啟之該照明器231即關閉或者再等待一段時間後再關閉。

【0024】當然，前述之實施例說明係以導引該車輛17至該停車格115為例；反之，當該車輛17自該停車格115移動該出入口111時，該運算控制單元211係將該離場路徑133與該移動訊息2511進行計算；同理，當該用戶在該停車格115與該行人出入口113之間走動時，該運算控制單元211係將該用路路徑1351與該移動訊息2511進行計算，而該管控設備21依序控制該等照明器231之方式亦是雷同前述該車輛17自該出入口111移動至該停車格115之方式，於此不再贅述；又，各個照明器231所設之偵測器251其係可選擇連設於該照明器231或者設置於該停車場11之地板；當然，該偵測器251之其種類係可為非接觸式或接觸式，於此併予陳明。

【0025】值得注意的是於一些實施例中，該照明器231所產生的導引圖像2319未必要呈現某種圖樣態樣，例如箭號，而該導引圖像2319亦可只需備具照明樣態即可，換言之，該照明器231只需提高其照明之路徑的明亮程度，而使該停車路徑131、該離場路徑133或該用路路徑1351相對其他區域而言是比較明亮，進而可引導人車前進至目的地；當然於一些實施例中，亦可將多個照明器231佈設於路徑上的同一個位置，藉以因應導引方向的變換。

【0026】再者，於一些實施例中，所述的照明器231係可產生不同之導引圖像2319，請參閱圖8，其係為本新型一實施中的照明器之示意圖；如圖所示，其與圖7之結構雷同；惟，圖8中的該照明器231尚包括有一致動器2318，其中該控制板2313係電性連接該燈源2315及該致動器2318，而該圖樣板2316係設有多個圖樣2317，而該致動器2318係可帶動該圖樣板2316進行移動，該運算控制單元211係可透過該通訊傳輸單元213而控制該控制板2313驅動該致動器2318，以使該燈源2315發光投射該等多個圖樣2317中的一個圖樣2317，進而產生該導引圖

像2319，如此便可進一步預示駕駛人或該用戶要轉換行進方向；如此在路徑變換處即可減少設置該照明器231之數量。

【0027】 又，於一些實施例中，該照明單元23係直接設置於該停車場11的天花板，而如圖5或圖6所示之態樣；另外，於一些實施例中，該照明單元23係間接設置於該停車場11的天花板，請同時參圖9A及圖9B，其係分別為本新型自動滑台轉換之示意圖，如圖所示；該照明單元23尚包括有至少一自動滑台271及多條軌道273，各自動滑台271係滑設於該等軌道273，各自動滑台271係滑設於該等軌道273，並受控於該管控設備21，且各自動滑台271係架設有該照明器231，該等軌道273係對應該等行車路徑13進行佈設，該運算控制單元211係可透過該通訊傳輸單元213而控制該自動滑台271於該軌道273滑動，並控制該自動滑台271上的該照明器231產生該導引圖像2319。

【0028】 換言之，當該運算控制單元211計算出該停車路徑131後，即控制與該停車路徑131相符合之軌道273上的該自動滑台271移動，並使該自動滑台271上的該照明器231產生導引圖像2319，而可帶領該車輛17前進。同理，若該運算控制單元211計算出該離場路徑133，其亦可帶領該車輛17前進。又，值得說明的是該等軌道273亦對應該等用路路徑1351進行佈設，如此其亦可帶領該用戶移動。

【0029】 當然，於一些實施例中，該等軌道273於轉彎處係設有轉轍器275，當該自動滑台271行經該轉轍器275時，該管控設備21係可藉由該運算控制單元211而操控該轉轍器275執行導引該自動滑台271轉換其導引方向之作業，而該自動滑台271、該轉轍器275及其與該等軌道273之電力組配或者機構組配可參酌業界相關技術，例如：高空走行式無人搬運車(OHT)，在此不予贅述。

【0030】 接著，於一些實施例中，該照明單元23係設有一跟隨感測器291而如圖10所示之態樣，該跟隨感測器291係架設於該自動滑台271，該跟隨感測器

291係可偵測該照明器231相對該車輛17之相對距離而產生一距離訊息2911，該管控設備21係可依據該距離訊息2911而控制該自動滑台271之滑動速率，以保持該自動滑台271相對該車輛17之距離；同理，該跟隨感測器291亦可偵測該照明器231相對該用戶之相對距離，而操控該照明器231保持該自動滑台271相對該用戶之距離，進而達到導引之作用。

【0031】最後，請再參閱圖1A，當該停車場11係設置於室內或者地下室等等場域時，其室內環境空氣無法以自然對流方式進行流通，而必需另外施予動力驅動以維護該停車場之空氣品質，於一些實施例中，該導引系統10設有一換氣單元31，其係設置於該停車場11內，且受控於該管控設備21，該換氣單元31係具有至少一動力葉片311而可用以置換該停車場11內之空氣。又，於一些實施例中，該導引系統10設有一空氣品質監測單元33，其係設置於該停車場11內，且受控於該管控設備21，該空氣品質監測單元33係可用以監測該停車場11內之空氣品質；如此該用戶則可透過該空氣品質監測單元33得知該停車場11之空氣品質，並機動性選擇否啟動該換氣單元31；當然，該管控設備21係可依該用戶之設定之空氣品質範圍而自動啟動或關閉該換氣單元31。

【0032】雖然本新型揭露上述實施例，但其並非用以限定本新型，任何熟習此技術者，在不脫離本新型之精神和範圍的前提下，其所作出之修飾與簡單替換，係涵蓋在本新型之請求項及其均等範圍內。

## 【符號說明】

### 【0033】

導引系統	10
停車場	11

出入口	111
出入口ID	1111
行人出入口	113
行人出入口ID	1131
停車格	115
車位ID	1151
感測單元	1153
停車場地圖	117
行車路徑	13
停車路徑	131
離場路徑	133
行人路徑	135
用路路徑	1351
識別單元	15
車輛	17
車輛ID	171
發送裝置	19
進場訊息	191
離場訊息	193
行人照明訊息	195
管控設備	21
運算控制單元	211
通訊傳輸單元	213
儲存單元	215

照明單元	23
照明器	231
照明器ID	2311
控制板	2313
燈源	2315
圖樣板	2316
圖樣	2317
致動器	2318
導引圖像	2319
偵測器	251
移動訊息	2511
自動滑台	271
軌道	273
轉軸器	275
跟隨感測器	291
距離訊息	2911
換氣單元	31
動力葉片	311
空氣品質監測單元	33

## 【新型申請專利範圍】

【請求項1】 一種導引系統，其包括有：

一停車場，其設有至少一出入口，各出入口設有一對應之出入口ID，該停車場設有多個停車格，各個停車格設有一對應之車位ID，各停車格相對每一出入口係規劃有一行車路徑，各出入口係設有一識別單元，該識別單元係可感測一車輛而觸發一進場訊息，該進場訊息係包括有一對應該車輛之車輛ID及該出入口ID；

一管控設備，其設有一運算控制單元、一通訊傳輸單元及一儲存單元，該運算控制單元係分別電性連接該通訊傳輸單元與該儲存單元，該通訊傳輸單元係電性連接該識別單元，該儲存單元係儲存該出入口ID、該車位ID、該車輛ID、該行車路徑及一對應該停車場之停車場地圖；及

一照明單元，其係電訊連接該管控設備，該照明單元係包括有多個照明器，各照明器係設有一相對應之照明器ID，且該照明器ID係儲存於該儲存單元，該等照明器係對應佈設於各行車路徑；

其中，該停車場地圖標記有該出入口ID、該車位ID、該行車路徑及照明器ID之位置，該運算控制單元係可依據該進場訊息而計算出對應該車輛ID之行車路徑，並將該行車路徑定義為一停車路徑，且透過該通訊傳輸單元而控制該照明單元，並控制佈設於該停車路徑上之該照明器產生一導引圖像。

- 【請求項2】 如請求項1所述之導引系統，其中該照明單元尚包括有至少一自動滑台及多條軌道，各自動滑台係滑設於該等軌道，並受控於該管控設備，且各自動滑台係架設有該照明器，該等軌道係對應該等行車路徑進行佈設，而該運算控制單元係可透過該通訊傳輸單元而控制該自動滑台於該等軌道滑動，並控制該自動滑台上的該照明器產生該導引圖像。
- 【請求項3】 如請求項1至2中任一請求項所述之導引系統，其中該照明器係包括有一控制板、一燈源及一圖樣板，其中該控制板係電性連接該燈源，該運算控制單元可透過該通訊傳輸單元而控制該控制板，進而驅動該燈源發光投射該圖樣板產生該導引圖像。
- 【請求項4】 如請求項3所述之導引系統，其中該照明器尚包括有一致動器，其中該控制板係電性連接該燈源及該致動器，該圖樣板係設有多個圖樣，而該致動器係可帶動該圖樣板進行移動，該運算控制單元係可透過該通訊傳輸單元而控制該控制板驅動該致動器，以使該燈源發光投射該等多個圖樣中的一個圖樣，進而產生該導引圖像。
- 【請求項5】 如請求項3所述之導引系統，其中每一停車格係設有一感測單元，其係電性連接該管控設備，而該感測單元係可感測該車輛而觸發一離場訊息，該離場訊息係包括有該車位ID及該出入口ID，該運算控制單元係可依據該離場訊息而計算出對應該車輛ID之行車路徑，並將該行車路徑定義為一離場路徑，且透過該通訊傳輸單元而控制該照明單元，並控制佈設於該離場路徑上之該照明器產生該導引圖像。



**【請求項6】** 如請求項5所述之導引系統，其中該停車場係設有至少一行人出入口，各行人出入口係設有一對應之行人出入口ID，各行人出入口相對每一停車格係規劃有一行人路徑，該等照明器係對應佈設於各行人路徑，一用戶係可將一行人照明訊息藉由一發送裝置而傳輸至該管控設備，該行人照明訊息係包括該車位ID，而該運算控制單元係可依據該行人照明訊息而計算出對應該車位ID之行人路徑，並將該行人路徑定義為一用路路徑，且透過該通訊傳輸單元而控制該照明單元，並控制佈設於該用路路徑上之該照明器產生該導引圖像。

**【請求項7】** 如請求項6所述之導引系統，其中該照明器係設有一偵測器，其係電性連接該控制板，該偵測器係可感測該車輛或該用戶而產生一移動訊息，該移動訊息係包括有該照明器ID，該移動訊息係可回傳至管控設備，該運算控制單元係可計算該移動訊息而產生對應該車輛或該用戶之一當下位置，該運算控制單元選擇依據該停車路徑、離場路徑及該用路路徑之其中之一者與該當下位置進行運算而產一預計位置，再依據該預計位置驅動該照明器。

**【請求項8】** 如請求項6所述之導引系統，尚包括有一換氣單元，其係設置於該停車場內，且受控於該管控設備，該換氣單元係可用以置換該停車場內之空氣。

**【請求項9】** 如請求項8所述之導引系統，尚包括有一空氣品質監測單元，其係設置於該停車場內，且受控於該管控設備，該空氣品質監測單元係可用以監測該停車場內之空氣品質。

【請求項10】 如請求項6所述之導引系統，其中該照明單元係設有一跟隨感測器，該跟隨感測器係架設於該自動滑台，該跟隨感測器係可偵測該照明器相對該車輛或相對該用戶之相對距離而產生一距離訊息，該管控設備係可依據該距離訊息而控制該自動滑台之滑動速率，以保持該自動滑台相對該車輛或相對該用戶之距離。