

(2)

6. 依據申請專利範圍第 5 項所述之預防肇逃裝置，其中，該主動端碰撞感測模組更具有一重力感測元件，該碰撞門檻資料更具有一最大重力參數，當該重力感測元件之感測重力大於該最大重力參數時該主動端控制模組判斷發生碰撞。
7. 依據申請專利範圍第 6 項所述之預防肇逃裝置，更包含一伺服單元，其包括一伺服模組，該被動單元更包括一與該被動端控制模組電連接之被動端第二傳輸模組，該主動單元更包括一與該主動端控制模組電連接之主動端第二傳輸模組，當該主動端控制模組判斷發生碰撞時，該被動端控制模組藉由該被動端第二傳輸模組將該被動端身分資料及該被動端歷史移動資料儲存於該伺服模組，且該主動端控制模組藉由該主動端第二傳輸模組將該主動端身分資料及該主動端歷史移動資料儲存於該伺服模組。
8. 一種預防肇逃裝置，包含：複數主動單元，分別設置於複數車輛，每一主動單元包括一主動端控制模組、一與該主動端控制模組電連接之主動端第一傳輸模組、一與該主動端控制模組電連接之主動端資料儲存模組，及一與該主動端控制模組電連接之主動端碰撞感測模組，該主動端資料儲存模組儲存一主動端身分資料，及一用以判斷是否碰撞之碰撞門檻資料；當至少二主動端碰撞感測模組之感測資訊符合該碰撞門檻資料時判斷所在之車輛發生碰撞，並開啟電連接之主動端第一傳輸模組彼此傳輸資料，用以使該複數主動端控制模組取得其它車輛之主動端身分資料。
9. 依據申請專利範圍第 8 項所述之預防肇逃裝置，其中，每一主動單元更包括一與該主動端控制模組電連接之主動端位置感測模組，每一主動端位置感測模組感測所在之主動單元的位置，並於所在之主動端資料儲存模組儲存一主動端歷史移動資料，當至少二車輛發生碰撞時，設置於複數碰撞之車輛的主動端控制模組分別藉由電連接之主動端第一傳輸模組彼此傳輸資料，用以使該複數主動端控制模組取得其它車輛之主動端歷史移動資料。
10. 依據申請專利範圍第 9 項所述之預防肇逃裝置，更包含一伺服單元，其包括一伺服模組，每一主動單元更包括一與該主動端控制模組電連接之主動端第二傳輸模組，當至少二車輛發生碰撞時，設置於複數碰撞之車輛的主動端控制模組分別藉由電連接之主動端第二傳輸模組將該主動端身分資料及該主動端歷史移動資料儲存於該伺服模組。

圖式簡單說明

圖 1 是一裝置示意圖，說明台灣專利第 I574233 號，一種碰撞防逃逸系統；圖 2 是一示意圖，說明本新型一種預防肇逃裝置之一第一較佳實施例；圖 3 是一裝置示意圖，說明該第一較佳實施例之裝置配置；圖 4 是一示意圖，說明本新型一種預防肇逃裝置之一第二較佳實施例；及圖 5 是一裝置示意圖，說明該第二較佳實施例之裝置配置。

(3)

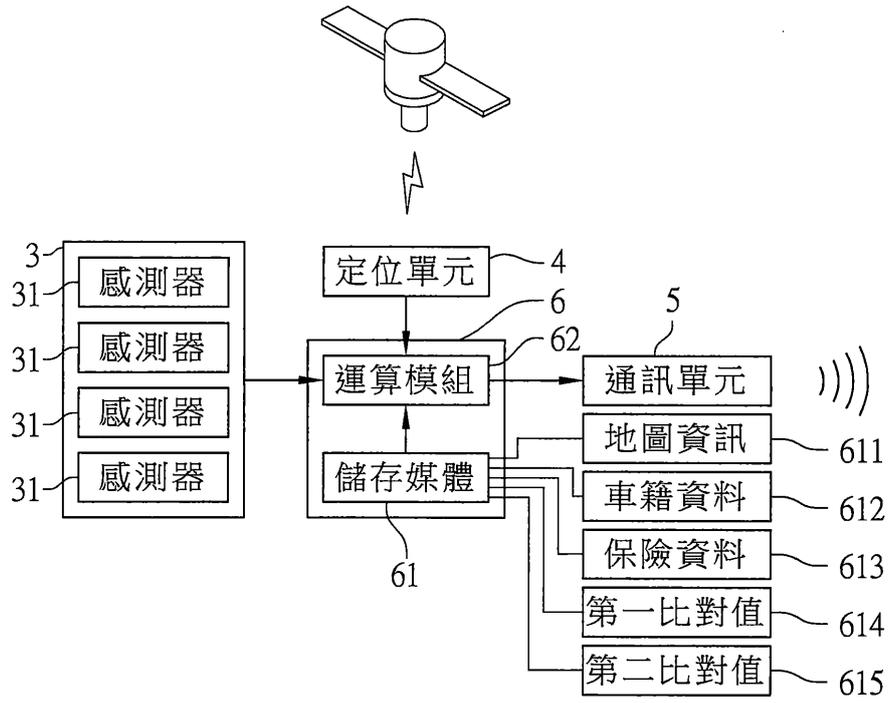


圖 1

(4)

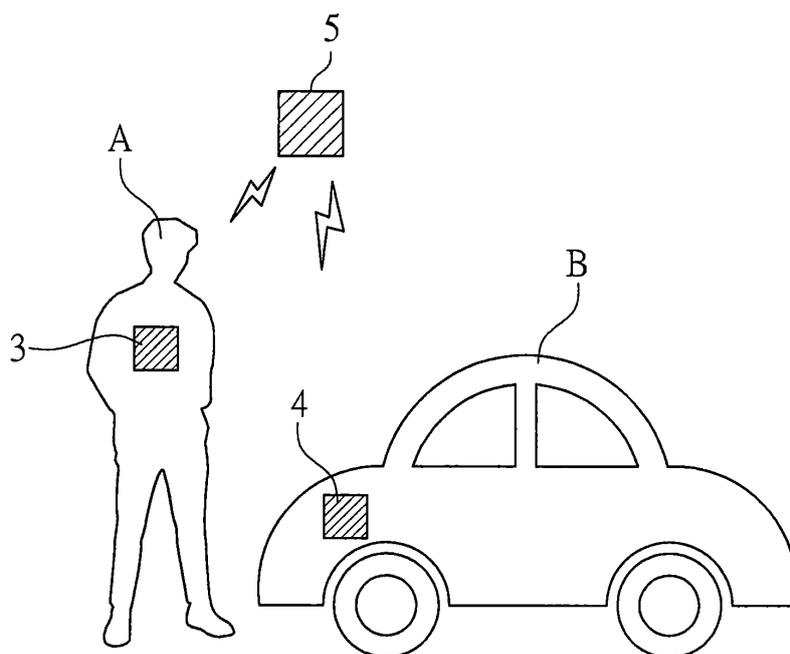


圖 2

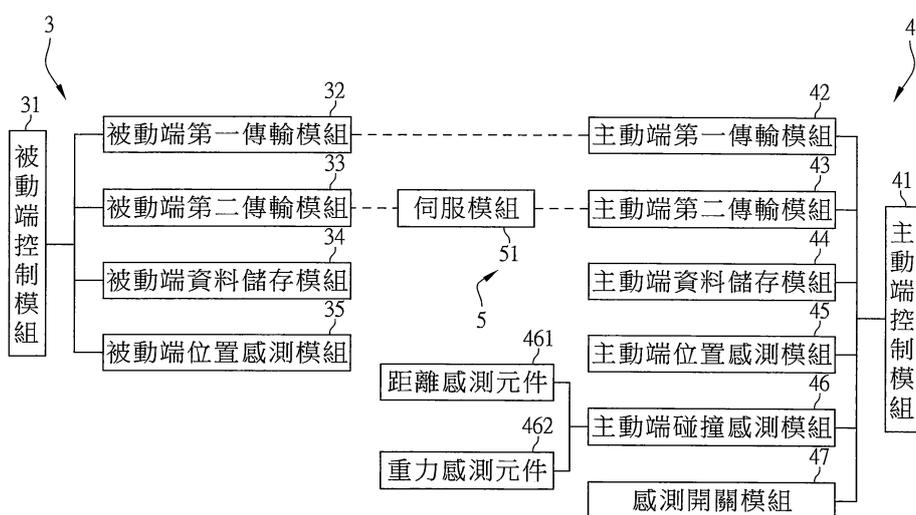


圖 3

(5)

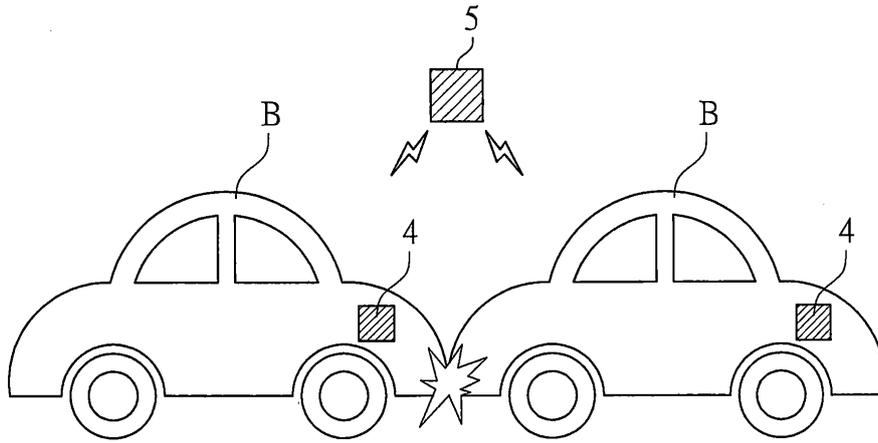


圖 4

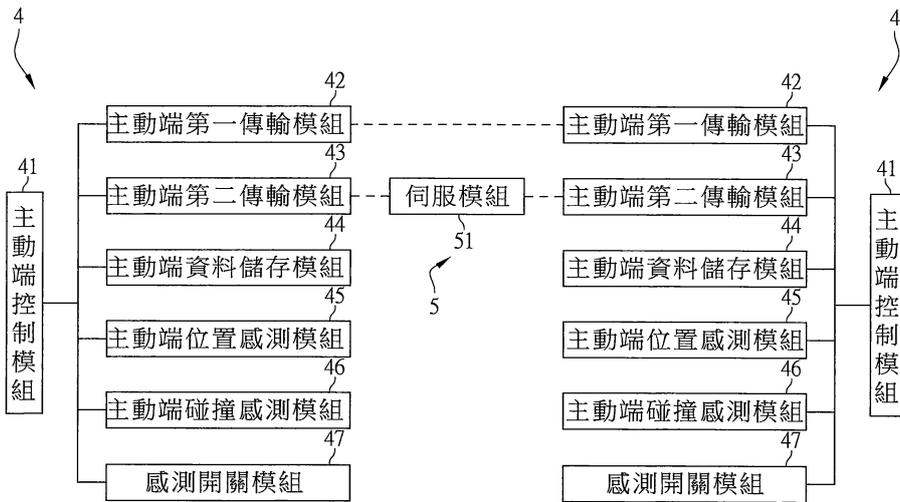


圖 5