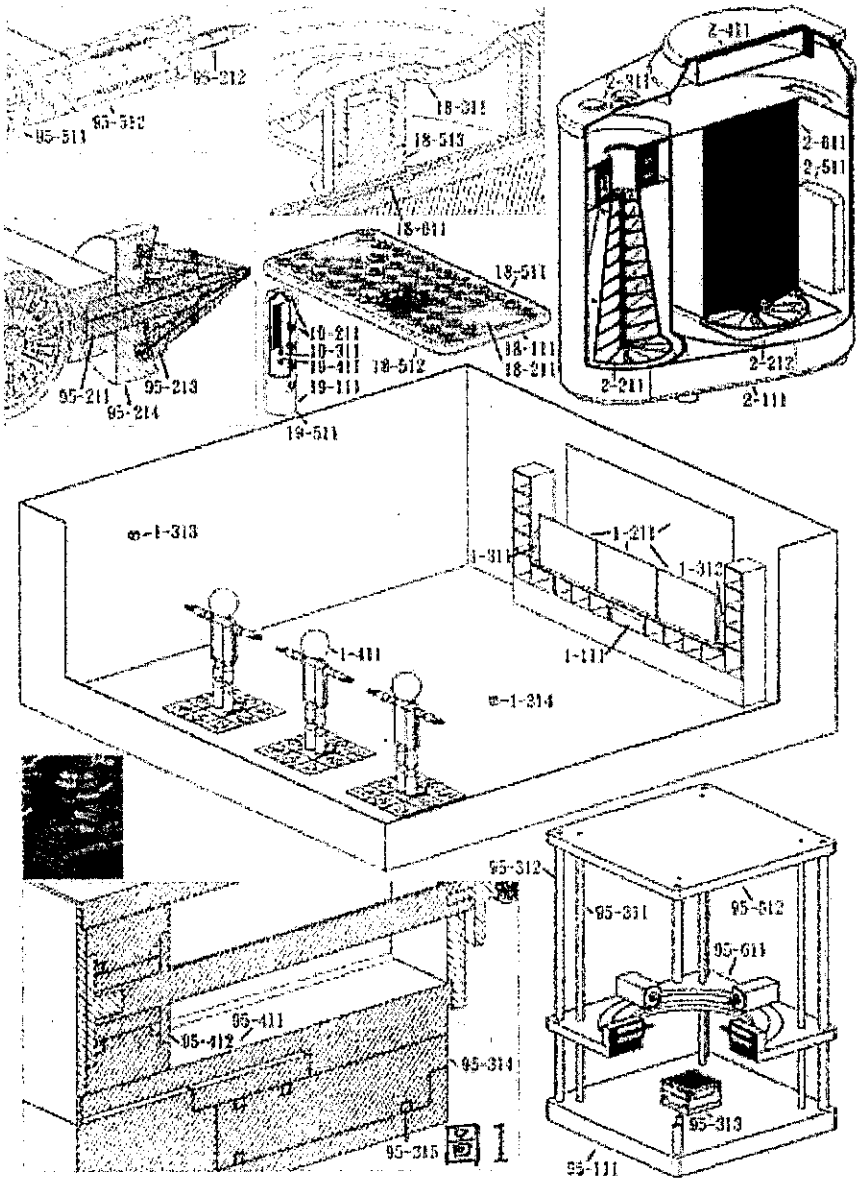
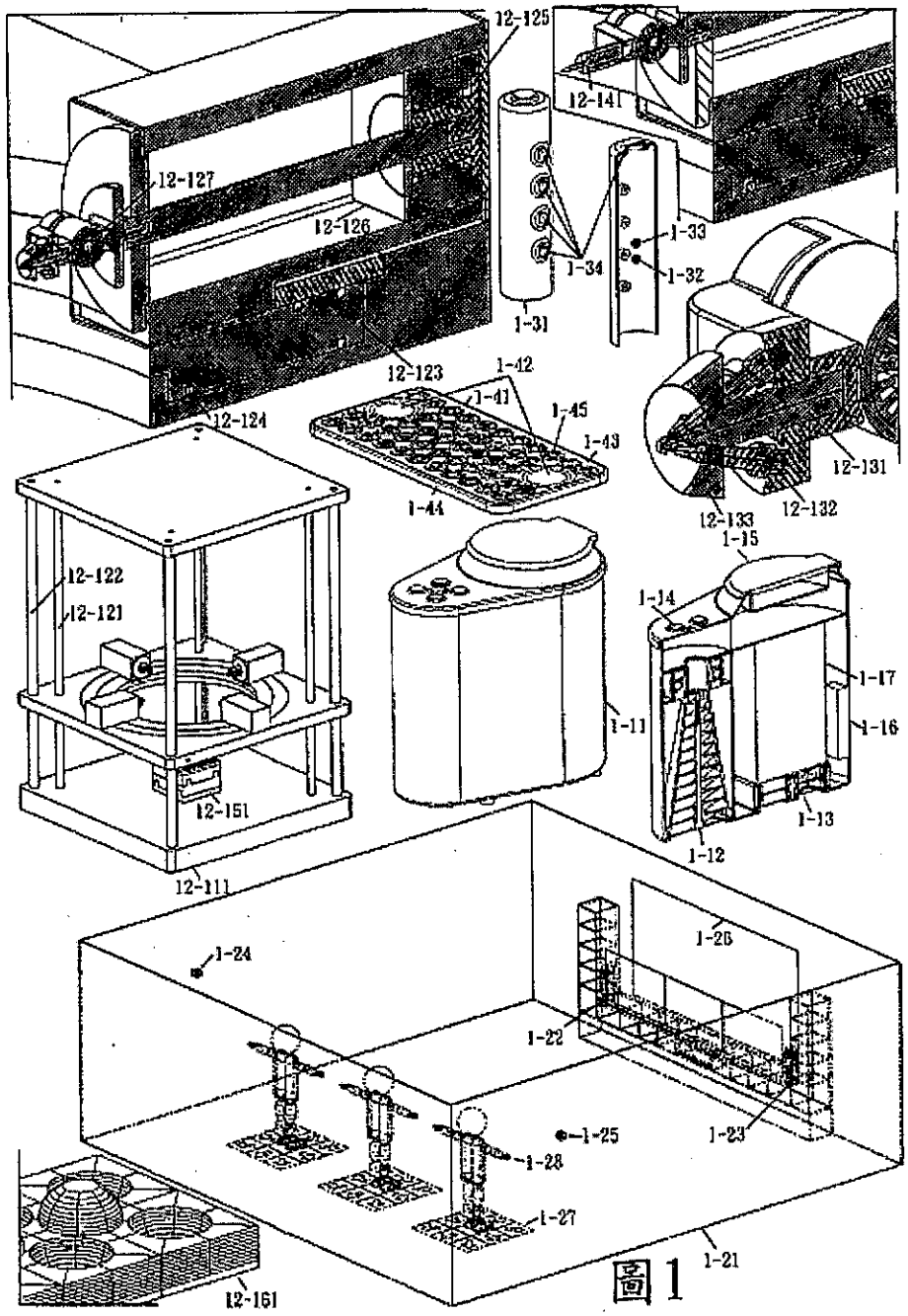
105 年度民專上字第 35 號附圖、附件

附圖一：系爭發明專利主要圖式



系爭發明專利圖 1：即時互動 3D 立體仿製娛樂裝置示意圖

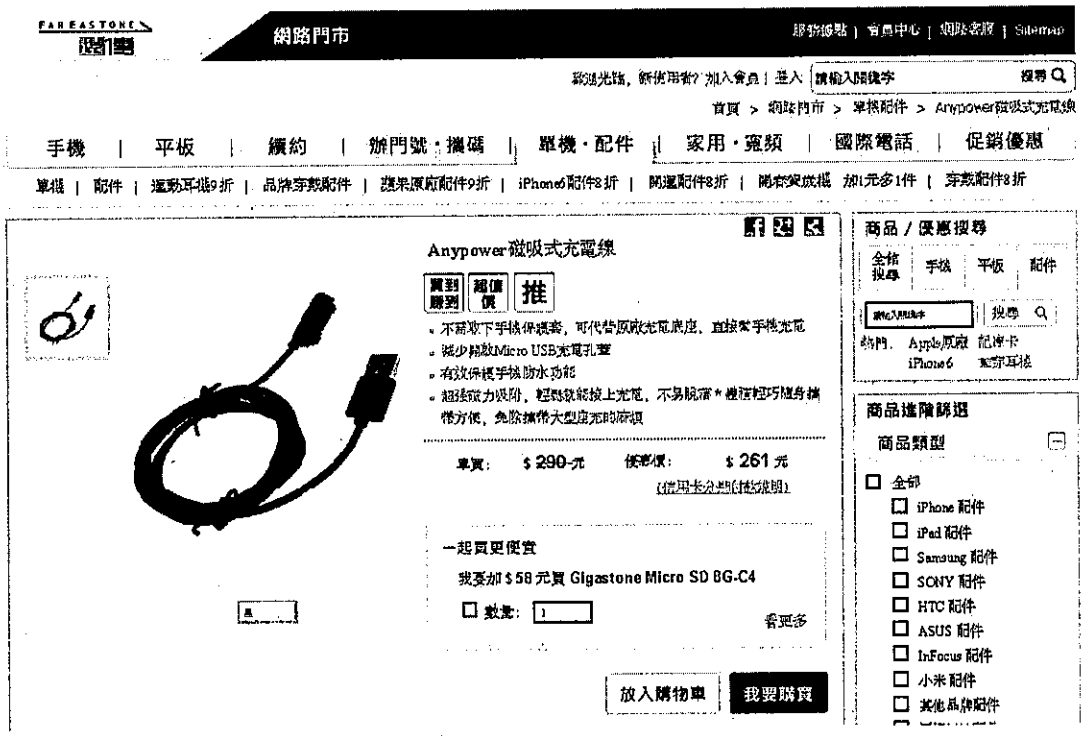
附圖二：系爭新型專利主要圖式

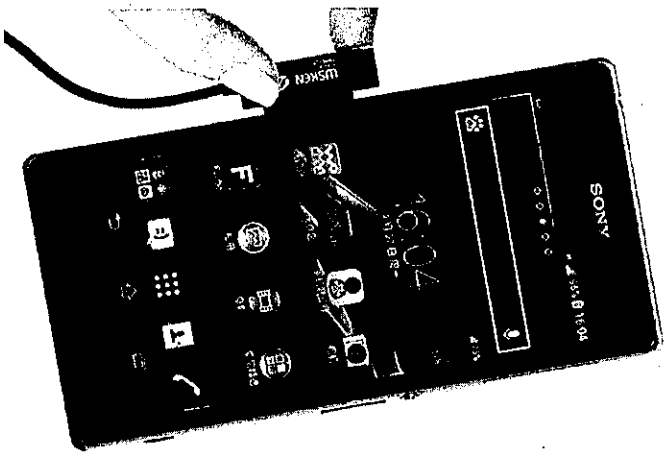


系爭新型專利圖 1：即時互動 3D 立體仿製娛樂裝置示意圖

附圖三：起訴狀（三）補正書狀所附網頁截圖：







磁性强 不易脱落

WSKEN 目前采用美国钕铁硼强力磁铁，磁性强度可轻易吸附住充电口，且不易脱落，能更加稳定充电，并且不影响边充电边使用手机。

附件一、系爭發明專利申請專利範圍

1. 一種即時互動 3D 立體仿製育樂裝置，經由主機連接 3D 立體顯示器，H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，A 型同步手持裝置操作控制主機運作，操作控制 L 型 3D 立體同樂機器人一同育樂，操作控制 M 型 3D 立體實物仿製機器即時生產，配戴 N 型 3D 立體顯示眼鏡觀看 3D 立體影像，配置方向感應器、重力感應器辨識移動方向、旋轉方向、重力方向，雙觸控鍵盤做為資料輸入、輸出、按鍵、移動介面，動感控制器做為按鍵、移動介面，進行 3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出，

   經由 3D 立體晶片簡化線路設計結構，增加系統運算、操作、控制速度，經由同步手持裝置、雙觸控鍵盤、動感控制器操作、控制主機進行遊戲、文字輸入、資料交換輸入、輸出，即時揮拳操作、控制遊戲，經由 3D 立體虛擬實境作為互動介面，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，互動操作、控制、辨識道具，經由結合 3D 立體顯示、3D 立體影像辨識、語音辨識一體，進行食衣住行、育樂、生活、科學、醫療 3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出，經由 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，進行設定 3D 立體影像語音密碼、3D 立體影像、語音、表情、動作、遠近、大小、方向、移動、道具細微變化 3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出，經由 3D 立體實物仿製機器即時仿製 3D 立體影像生產，經由操作、控制 3D 立體同樂機器人一同育樂，經由 3D 立體多方向顯示一同即時互動育樂，經由 3D 立體裸視觀看 3D 立體影像，配戴 3D 立體顯示眼鏡觀看 3D 立體影像，多方向觀看 3D 立體影像即時互動育樂，經由最自然 3D 立體顯示方式觀看 3D 立體影像互動育樂，經由 3D 立體影像資料庫計算雙眼所需 3D 立體影像，經由結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，提供更精確互動對話辨識資訊，經由 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，運用在 3D 立體影像語音密碼辨識、3D 立體服裝造型設計、3D 立體遊戲設計、3D 立體動畫設計、3D 立體多鏡頭攝影機、3D 立體電影等等 3D 立體製作上，經由 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，運用在 3D 立體影像語音密碼辨識、3D 立體服裝造型設計、3D 立體遊戲設計、3D 立體動畫設計、3D 立體多鏡頭攝影機、3D 立體電影等等，3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出等等 3D 立體製作上，經由 3D 立體掃描多鏡頭

攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，運用在 3D 立體互動教學、3D 立體互動醫療、3D 立體互動生活、3D 立體互動娛樂、3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出等等 3D 立體運用上，經由主機連接 3D 立體顯示器即時顯示 3D 立體影像，連接多鏡頭攝影機、麥克風進行 3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出等等 3D 立體運用，包括：主機，3D 立體顯示器，H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，A 型同步手持裝置，L 型 3D 立體同樂機器人，M 型 3D 立體實物仿製機器，N 型 3D 立體顯示眼鏡，方向感應器，重力感應器，雙觸控鍵盤，動感控制器，

即時互動 3D 立體仿製育樂裝置，經由主機連接 3D 立體顯示器、H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，A 型同步手持裝置操作控制主機運作，操作控制 L 型 3D 立體同樂機器人一同育樂，操作控制 M 型 3D 立體實物仿製機器即時生產，配戴 N 型 3D 立體顯示眼鏡觀看 3D 立體影像，配置方向感應器、重力感應器辨識移動方向、旋轉方向、重力方向，雙觸控鍵盤做為資料輸入、輸出、按鍵、移動介面，動感控制器做為按鍵、移動介面，進行即時互動、辨識、操作、控制、監視、觀看、輸入、輸出，

主機，經由渦輪壓縮對流空氣進行冷卻降溫，執行各種指令操作、控制，包括：風扇，電源控制，光碟，輸入輸出控制板，3D 立體晶片，3D 立體虛擬實境，

3D 立體晶片，包括：X 軸 Y 軸 Z 軸電子線路，X 軸 Y 軸 Z 軸運算核心編碼系統，X 軸 Y 軸 Z 軸運算控制核心，

X 軸 Y 軸 Z 軸電子線路，包括：經由 X 軸 Y 軸 Z 軸電晶體線路，X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體線路，X 軸 Y 軸 Z 軸像素平衡放大線路，X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸乘法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸除法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體整合加法、減法、乘法、除法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體多重運算線路，用來運作主機執行各種運算指令，操作、控制各種輸入、輸出裝置運作，設定各種裝置執行運作，

X 軸 Y 軸 Z 軸運算核心編碼系統，包括：經由 X 軸 Y 軸 Z 編碼系統配合 X 軸 Y 軸 Z 軸電子線路進行編碼執行各種指令設定，運作 3D 立體虛擬實境作為互動介面，控制各種裝置執行即時 3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示指令，

X 軸 Y 軸 Z 軸運算控制核心，包括：經由核心單元控制個單元指令輸入、輸

出設定，語音辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，影像肢體動作關節運動辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，鏡頭光、電、磁、波 3D 立體掃描繪製單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，影像、觸控座標辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，重力感應器、方向感應器辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，無線裝置辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，顯示科學函數運算處理單元多重資料輸入直接顯示輸入、輸出，預設顯示記憶體資料庫處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，影像記憶體資料庫函數運算處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，資料記憶體資料庫函數運算處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，鏡頭 3D 立體影像記憶體資料庫函數運算處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，語音記憶體資料庫函數運算處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，外接裝置輸入、輸出，顯示、控制指令輸入、輸出，

3D 立體虛擬實境，包括：經由一種虛擬系統人工智慧，3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，進行 3D 立體影像、語音資料比對掃描，3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，進行影像、語音、對話、互動、學習提升裝置智慧，將辨識之影像、對話、語言、語氣等等轉化為標準文法、圖集、資料庫，定義各種辨識影像、語音資訊分門別類管理，分析各種辨識資訊內容，擬人學習儲存互動影像、語音、互動對話學習資訊等等，轉化為一種虛擬影像、語音、互動對話學習資訊，如同一本標準辭典、動植物、生活字典，對影像、圖片、文法、語言、語意、語氣、音調產生互動信息，互動回應一個正確資訊，經由 3D 立體虛擬實境作為 3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出，將 3D 立體資訊轉化運用在 3D 立體虛擬實境，將原始人、事、時、地、物、場景，進行模擬各種攝影變化合成替換不同人、事、時、地、物、場景，3D 立體虛擬實境作為 3D 立體影像、語音即時互動監視、辨識、操作、控制、觀看、互動、指揮、娛樂、顯示、輸入、輸出介面，結合 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，將影像辨識、語音辨識互動問答對話，執行各種命令完成各種任務，轉化為一種虛擬影像、人物、寵物，經由虛擬影像、人物、寵物進行互動對話辨識提供資訊，互動辨識回應一個正確資訊，辨識肢體動作互動操作、控制，辨識語音互動操作、控制，操作、控制同樂、虛擬機器人執行各種命令，操作、控制 3D 立體虛擬實境互動影像、人物、寵物，執行各種命令完成各種任務，操作、控制 3D 立體同樂機器人，進行

各種任務執行互動一同娛樂，繪製 3D 立體影像地圖，3D 立體資訊設計出個人特色產品，運用在 3D 立體實物仿製機器，操作、控制 3D 立體實物仿製機器進行 3D 立體物體仿製，即時仿製生產設計物品，

3D 立體顯示器，包括：B 型 3D 立體顯示器，C 型 3D 立體裸視顯示器，D 型 3D 立體裸視顯示器，E 型 3D 立體投影機，F 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，G 型 3D 立體裸視顯示器，O 型全景夢境投影機，

3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，包括：I 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，J 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，K 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，

B 型 3D 立體顯示器，經由主動式、被動式顯示 3D 立體影像，包括：BA 型 3D 立體顯示器，2 掃描線主動式，BB 型 3D 立體顯示器，2 掃描線被動式，BC 型 3D 立體顯示器，2 掃描線被動式，BD 型 3D 立體顯示器，6 掃描線被動式，BE 型 3D 立體顯示器，6 掃描線被動式，

C 型 3D 立體裸視顯示器，經由雙眼為光欄遮蔽設計中心，包括：CA 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，CB 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，CC 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，

D 型 3D 立體裸視顯示器，經由電極旋轉液晶角度改變光線方向，使用透鏡改變光線方向，同步遮蔽液晶改變光線方向，包括：DA 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，DB 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，DC 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，DD 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，DE 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，DF 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，

E 型 3D 立體投影機，經由雙投影機分別投影左眼、右眼不同影像，包括：EA 型 3D 立體投影機，多種色彩混合光束，EB 型 3D 立體投影機，6 掃描線雙投影機，EC 型 3D 立體投影機，6 掃描線多種色彩面板，

F 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，經由高速旋轉抑制光線方向顯示器，使眼睛產生相同位置影像重現錯覺，多方向觀看 3D 立體影像，包括：FA 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，FB 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，透明電晶體雙眼方向，

G 型 3D 立體裸視顯示器，經由水平電極、垂直電極旋轉液晶角度改變光線方向，包括：GA 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，

O 型全景夢境投影機，經由全景投影配合旋轉移動舞台操作、控制、方向、旋轉、移動，包括：OA 型全景夢境投影機，

H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，經由 3D 立體影像虛擬掃描對焦攝影、自動掃描對焦攝影、音頻紀錄、語音操作、控制，包括：HA 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，雙鏡頭廣角平面虛擬掃描對焦攝影，HB 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，三鏡頭廣角平面虛擬掃描對焦攝影，HC 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，雙鏡頭自動掃描對焦攝影，HD 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，三鏡頭自動掃描對焦攝影，

I 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，經由 3D 立體影像虛擬掃描對焦攝影、自動掃描對焦攝影、音頻紀錄、語音操作、控制，包括：IA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，廣角平面虛擬掃描對焦攝影，IB 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，連動軸廣角自動掃描對焦攝影，IC 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角自動掃描對焦攝影，

J 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，經由 3D 立體影像虛擬掃描對焦攝影、自動掃描對焦攝影、音頻紀錄、語音操作、控制，包括：JA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角自動對焦掃描監視、操作、控制，

K 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，經由 3D 立體影像虛擬掃描對焦攝影、自動掃描對焦攝影、音頻紀錄、語音操作、控制，包括：KA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，全景廣角平面虛擬掃描對焦攝影，KB 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，

A 型同步手持裝置，經由觸控顯示面板操作、控制遊戲、影像、音樂、資料輸出輸入，雙觸控鍵盤操作、控制、方向、旋轉、移動、資料輸入，進行遊戲操作、控制、方向、旋轉、移動、資料輸入輸出，包括：AA 型同步手持裝置，AB 型同步手持裝置，AC 型同步手持裝置，

L 型 3D 立體同樂機器人，經由操作、控制指揮互動同樂機器人一同育樂，包括：LA 型 3D 立體同樂機器人，蜂巢式磁場控制關節運動擬人機器人，LB 型 3D 立體同樂機器人，可煞車磁場馬達控制關節運動擬人機器人，

M 型 3D 立體實物仿製機器，經由仿製複製對象進行光、電、磁、波、物理學、化工學、動力學、機械學、材料學組合分析等等分析，辨識 3D 立體實物仿製對象所需材料資料、資訊，提供 3D 立體實物仿製機器所需 3D 立體影像資料、資訊，組合成 3D 立體影像資料庫進行 3D 立體實物仿製，3D 立體影像資料、資訊轉為實際量產，進行食衣住行、育樂、生活、科學、醫療 3D 立體實物仿製，包括：MA 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製複製上色，MB 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製雕刻上色，MC 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體相片仿製列印上色，MD 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製縫紉上色，

N 型 3D 立體顯示眼鏡，經由提供觀看主動式、被動式 3D 立體影像顯示，包括：NA 型 3D 立體顯示眼鏡，NB 型 3D 立體顯示眼鏡，

方向感應器，包括：經由圓球任意移動方向，彈簧固定圓球、電磁感應，偵測圓球移動方向，

重力感應器，包括：經由不同重量兩端任意移動方向、電磁感應，偵測不同重量兩端移動方向，

雙觸控鍵盤，包括：經由左右觸控面板操作、控制、方向、旋轉、移動，鍵盤按鍵作為資料輸入，外殼零件、觸壓線路組裝，

動感控制器，包括：經由按鈕、方向感應器、重力感應器操作、控制、方向、旋轉、移動，零件組裝，雙手緊握自由揮拳輕鬆操作、控制、方向、旋轉、移動操作、控制主機運作，

X 軸 Y 軸 Z 軸電晶體線路，包括：經由輸入 X 軸 Y 軸 Z 軸電子線路、X 軸 Y 軸 Z 軸電晶體線路結合而成，

X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體線路，包括：經由輸入 X 軸掃描訊號線、Y 軸掃描訊號線輸入資料，改變電晶體信號輸出信號檢測 X 軸掃描訊號線、Y 軸掃描訊號線輸出資料、比對資料、讀取資料，Z 軸掃描訊號線控制電晶體切換 Z 軸方向資料讀取，

X 軸 Y 軸 Z 軸像素平衡放大線路，包括：經由輸入第一點像素訊號、第二點像素訊號、第三點像素訊號，限制信號方向電晶體，經過邏輯閘電晶體相加輸出訊號，輸出訊號位移一個位元為其平均值，輸入第一點像素訊號 A、B、C 相加第二點像素訊號 A、B、C 輸出訊號 D、E、F、G，第一點像素訊號輸入第一位元相加第二點像素訊號輸入第一位元，如果為 00、01、10 則輸出結果，為 11 則進位相加第一點像素訊號輸入第二位元，結果如為 00、01、10 則輸出結果，在相加第二點像素訊號輸入第二位元，結果如為 00、01、10 則輸出結果，結果如為 11 則進位相加第一點像素訊號輸入第三位元以此類推，A+A、B+B、C+C/2=D、E、F、G，DF+EG/2=H，

X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算電路，包括：經由第一位元、第二位元，輸入 X 軸被加數、Y 軸加數通過邏輯閘電晶體運算輸出結果、進位，輸入被加數 X 軸 01234 和 05 訊號、加數 Y 軸 01234 和 05 訊號，通過邏輯閘電晶體線路輸入被加數 X 軸 01234、加數 Y 軸 01234 訊號相加輸出結果，如果相加大於 5 則進位，如果有進位被加數 X 軸 05、加數 Y 軸 05 相加輸出結果，如果相加大於 10 則進位 1，為 10 進位加法 AA 為 012345、AB 為 05，BA 為 012345、BB 為 05，AA 加 BA、AB 加 BB，

X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算電路，包括：經由第一位元、第二位元，輸入 X 軸被減數、Y 軸減數通過邏輯閘電晶體運算輸出結果、退位，輸入被減數 X 軸 01234 和 05 訊號、減數 Y 軸 01234 和 05 訊號，通過邏輯閘電晶體線路輸入被減數 X 軸 01234、減數 Y 軸 01234 訊號相減輸出結果，如果相減大於被減數則借位減 5，如果有借位則再借位 5 和被減數 X 軸 05 相加，在減去減數 Y 軸 05 輸出結果，如果有借位則退位 1，為 10 進位減法 AA 為 012345、AB 為 05，BA 為 012345、BB 為 05，AA 減 BA、AB 減 BB，

X 軸 Y 軸 Z 軸乘法運算電路，包括：經由輸入 X 軸被乘數、Y 軸乘數通過邏輯閘電晶體運算輸出結果、進位，輸入被乘數 X 軸 01234 和 05 訊號、乘數 Y 軸 01234 和 05 訊號，通過邏輯閘電晶體線路輸入被乘數 X 軸 01234 乘數 Y 軸 01234 訊號相乘輸出結果，如果相乘大於 5 則進位，如果有進位和被乘數 X 軸 01234 乘上乘數 Y 軸 05、乘數 Y 軸 01234 乘上被乘數 X 軸 05 結果相加，再加上被乘數 X 軸 05 乘數 Y 軸 05 相乘輸出結果，如果相加大於 10 則進位，為 10 進位乘法 AA 為 012345、AB 為 05，BA 為 012345、BB 為 05，AA 乘 BA、AA 乘 BB、BA 乘 AB、AB 乘 BB，

X 軸 Y 軸 Z 軸除法運算電路，包括：經由一個 X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算電路、X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算電路組成除法，經由一個 X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算計數器累積數值，X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算組成除法，計數器累積 X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算數值比對 X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算數值，輸出計數器數值、比對相減剩餘數值，

X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算電路，包括：經由輸入被加數百位數、十位數、個位數，加數百位數、十位數、個位數，單一位元運算處理相加輸出結果，進位處理輸出進位 1 連接線路到下一位元被加數輸入端進位 1 或是進位 1 輸出連接線路到下一位元加數輸入端進位 1，進行下一位原運算處理，超出運算處理控制，

X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算電路，包括：經由輸入被減數百位數、十位數、個位數，加數百位數、十位數、個位數，單一位元運算處理相減輸出結果，退位處理輸出退位 1 連接線路到下一位元被減數輸入端退位 1 或是退位 1 輸出連接線路到下一位元減數輸入端進位 1，進行下一位原運算處理，負數借位運算處理控制，如果被減數為 A、減數為 B 結果為 C，A-B=C 如果 A>B 則控制輸出輸出結果否則 A<B 則在補正運算一次，例如 001234-004321=996913 借位-1 補正運算，補正數值 1000000-996913=3087 輸出結果，

X 軸 Y 軸 Z 軸乘法運算電路，包括：經由輸入被乘數百位數、十位數、個位數，乘數百位數、十位數、個位數，單一位元運算處理相乘輸出結果，

進位處理輸出連接線路到下一位元加數輸入端相加，超出運算處理控制，進行下一位原運算處理，第 1 位元乘法數值相加第 2 位元乘法數值，第 2 乘法數值相加第 3 位元乘法數值，

X 軸 Y 軸 Z 軸除法運算電路，包括：經由輸入被除數百位數、十位數、個位數，一個乘法運算輸入除數百位數、十位數、個位數，輸入倍數相乘輸出結果，減法比對被乘數輸出結果，

X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體整合加、減、乘、除線路，包括：經由 X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸乘法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸除法運算電路，直接運算處理記憶體資料、資訊，進行編碼解碼記憶體資料、資訊、輸入、輸出，

X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體多重運算線路，包括：經由輸入 X 軸掃描訊號線、Y 軸掃描訊號線設定電晶體開關，輸出信號通過限制訊號方向電晶體單一輸入多重記憶體比對、分析、處理內容，記憶體輸入 X 軸掃描訊號線、Y 軸掃描訊號線設定電晶體開關，輸出 X 軸掃描訊號線、Y 軸掃描訊號線，切換輸出由輸入 X 軸掃描訊號線控制，進行 X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體多重運算線路單一輸入多重記憶體比對、分析、處理內容，

BA 型 3D 立體顯示器，2 掃描線主動式，包括：經由液晶，包括：液晶掃描線、液晶資料線、絕緣層、絕緣填充層、電晶體、電容、液晶、電極、絕緣層基板組成，經由鏡面導光板反射、光纖雙面全反射導管光源穿過反射光線阻隔障壁基板使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過阻隔障壁單層濾光基板，阻隔障壁單層偏光板控制光線方向顯示影像，保護層內層設置隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光，外層設置奈米塗層顆粒去除光滑表面，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

BB 型 3D 立體顯示器，2 掃描線被動式，包括：經由液晶，包括：液晶掃描線、液晶資料線、絕緣層、絕緣填充層、電晶體、電容、液晶、電極、絕緣層基板組成，經由鏡面導光板反射、光纖雙面全反射導管光源穿過反射光線阻隔障壁基板使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過阻隔障壁單層濾光基板，阻隔障壁單層偏光板控制光線方向顯示影像，保護層內層設置隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光，外層設置奈米塗層顆粒去除光滑表面，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，偏光板顯示水平、垂直光波，

BC 型 3D 立體顯示器，2 掃描線被動式，透鏡三方向顯示，包括：經由液晶，包括：液晶掃描線、液晶資料線、絕緣層、絕緣填充層、電晶體、電容、

液晶、電極、絕緣層基板組成，經由鏡面導光板反射、光纖雙面全反射導管光源穿過反射光線阻隔障壁基板使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過阻隔障壁單層濾光基板，阻隔障壁單層偏光板控制光線方向顯示影像，保護層內層設置隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光，外層設置奈米塗層顆粒去除光滑表面，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，偏光板光欄顯示水平、垂直光波，計算透鏡角度折射光線方向顯示影像，

BD 型 3D 立體顯示器，6 掃描線被動式，透鏡三方向顯示，包括：經由液晶，包括：液晶掃描線、液晶資料線、絕緣層、絕緣填充層、電晶體、電容、液晶、電極、絕緣層基板組成，經由鏡面導光板反射、光纖雙面全反射導管光源穿過反射光線阻隔障壁基板使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過阻隔障壁單層濾光基板，阻隔障壁單層偏光板控制光線方向顯示影像，保護層內層設置隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光，外層設置奈米塗層顆粒去除光滑表面，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，偏光板光欄顯示水平、垂直光波，計算透鏡角度折射光線方向顯示影像，

BE 型 3D 立體顯示器，6 掃描線被動式，透鏡多方向顯示，包括：經由液晶，包括：液晶掃描線、液晶資料線、絕緣層、絕緣填充層、電晶體、電容、液晶、電極、絕緣層基板組成，經由鏡面導光板反射、光纖雙面全反射導管光源穿過反射光線阻隔障壁基板使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過阻隔障壁單層濾光基板，阻隔障壁單層偏光板控制光線方向顯示影像，保護層內層設置隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光，外層設置奈米塗層顆粒去除光滑表面，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，偏光板光欄顯示水平、垂直光波，計算透鏡角度折射光線方向顯示影像，

CA 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，光欄遮蔽方向、角度，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，計算遮蔽方式為 ADC 三角形和 BDC 三角形相交 E 點，ED 和 EC 為遮蔽左眼和右眼距離，

CB 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，光欄遮蔽方向、角度，6 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，計算遮蔽方式為 ADC 三角形和 BDC 三角形相交 E 點，ED 和 EC 為遮蔽左眼和右眼距離，

CC 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，光欄遮蔽方向、角度，6 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，計算透鏡角度折射光線方向顯示影像，計算遮蔽方式為 ADC 三角形和 BDC 三角形相交 E 點，ED 和 EC 為遮蔽左眼和右眼距離，

DA 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，電極旋轉液晶，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，電極旋轉液晶方向、角度反射、折射至左眼、右眼，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

DB 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，左右遮蔽液晶，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，單透鏡顯示點分割左邊影像、右邊影像，電極遮蔽透鏡液晶左邊影像、右邊影像，切換顯示左邊影像、右邊影像，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

DC 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，左右透鏡折射光線，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，透鏡折射光線方向、角度至左眼、右眼，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

DD 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，左右透鏡折射光線，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，透鏡折射光線方向、角度至左眼、右眼，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

DE 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，左右透鏡折射光線，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，透鏡折射光線方向、角度至左眼、右眼，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

DF 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，多層光欄多視角，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，多層光欄遮蔽多餘光線方向、角度至左眼、右眼，位置多寡站立角度，計算出光欄遮蔽方向、角度，2 掃描線交互撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

EA 型 3D 立體投影機，多種色彩混合光束，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，混合色彩產生投影光束顏色，蜂巢圓形磁場交錯 S 極 N 極，驅動光束裝置移動方向，光束固定座、光束旋轉軸顯示影像，組裝光束裝置，組裝外殼，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，反射銀幕反射光波

播放 3D 立體影像，

EB 型 3D 立體投影機，6 掃描線雙投影機，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，穿過阻隔障壁單層濾光基板偏光板水平光波、偏光板垂直光波，穿過電子放大器，穿過透鏡組合放大顯示影像，雙投影機分別投影水平光波、垂直光波影像，6 掃描線撥放左眼、右眼 3D 立體影像，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，反射銀幕反射光波播放 3D 立體影像，

EC 型 3D 立體投影機，6 掃描線多種色彩面板，色彩分離，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，水平電極、垂直電極旋轉液晶遮蔽水平、垂直光線方向，Red(紅)、Green(綠)、Blue(藍)增加多種顏色面板、基板，單一顏色面板數目增加、鏡面反射面板加大，顯示範圍更大畫面顯示速度更快，鏡面反射光線、間隔鏡面全反射，平行下層面板透鏡使光線穿過不產生折射，超出反射面板光線反射回顯示面板，穿過電子放大器，穿過透鏡組合放大顯示影像，6 掃描線撥放面板，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，反射銀幕反射光波播放 3D 立體影像，

FA 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，360 度旋轉單一方向光線影像，以雙眼為偏光板遮蔽中心，計算出偏光板遮蔽方向、角度，高速旋轉時畫面不斷重現，產生同一位置顯示影像錯覺，360 度多能觀看相同影像錯覺，產生 3D 立體顯示錯覺，2 掃描線撥放面板，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

FB 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，透明電晶體雙眼方向，包括：經由掃描線、資料線、放電、薄膜、絕緣層、激發螢光塗層發光，光線穿過濾光片、螢光塗層發光，隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面防止反光，基板、絕緣層基板、保護層組成，360 度高速旋轉透明電晶體如為自發光可省去螢光塗層，360 度旋轉過程以圓心為資料計算中心，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

GA 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，旋轉液晶反射、折射顯示，包括：經由計算雙眼所需 3D 立體影像，水平電極、垂直電極旋轉液晶方向、角度反射、折射至左眼、右眼，基板、絕緣層隔絕電極相通，光源、橢圓鏡面反光板反射光波，鏡面導光板圓弧結構將光源打散全反射，計算雙眼所需 3D 立體影像顯示播放，

OA 型全景夢境投影機，包括：經由六面投影、兩面投影加上環形投影顯示全景影像，光源、橢圓鏡面反光板反射光波，鏡面反光板將光源反射打散，光纖雙面全反射導管，穿過透鏡組合放大顯示影像，投射到反射銀幕產生全景影像，設置旋轉移動舞台控制前進、後退旋轉產生動態 3D 立體視覺，液晶，包括：液晶掃描線、液晶資料線、絕緣層、絕緣填充層、

電晶體、電容、液晶、電極、絕緣層基板組成，不對稱液晶排列使液晶旋轉遮蔽亮暗時減少漏光，

HA 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，雙鏡頭廣角平面虛擬掃描對焦攝影，包括：經由透鏡調整入射光線穿過暗室、穿過感光層、感光電晶體，訊號掃描線、訊號掃描線資料線開關電晶體，訊號經過電晶體放大器多線路讀取資料線讀取資訊，光波發射、接收傳送光波資訊、讀取傳回資訊，控制電晶體發射、接收光、電、磁、波進行感測影像、光波距離計算組合，訊號掃描線、訊號掃描線資料線開關電晶體，訊號經過電晶體放大器多線路傳送資訊、讀取資訊資料線，光纖線路障壁隔離感光元件互相干擾，光纖聚光閃光燈補足光線、麥克風同步錄音、攝影鏡頭對焦攝影、發射、接收光、電、磁、波進行對焦掃描，經由圓形廣角感光虛擬對焦攝影，軟體控制攝影中心 A、B 點位置、光波掃描中心 A、B 點位置，控制虛擬焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，雙鏡頭廣角平面虛擬對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，多層影像單一檔案儲存雙鏡頭攝影影像、3D 立體景深影像，圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製，語音辨識操作、操控，設置感應分析檢測區段多層光波檢測感應分析，

HB 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，三鏡頭廣角平面虛擬掃描對焦攝影，包括：經由透鏡調整入射光線穿過暗室、穿過感光層、感光電晶體，訊號掃描線、訊號掃描線資料線開關電晶體，訊號經過電晶體放大器多線路讀取資料線讀取資訊，光波發射、接收傳送光波資訊、讀取傳回資訊，控制電晶體發射、接收光、電、磁、波進行感測影像、光波距離計算組合，訊號掃描線、訊號掃描線資料線開關電晶體，訊號經過電晶體放大器多線路傳送資訊、讀取資訊資料線，光纖線路障壁隔離感光元件互相干擾，光纖聚光閃光燈補足光線、麥克風同步錄音、攝影鏡頭對焦攝影、發射、接收光、電、磁、波進行對焦掃描，經由圓形廣角感光虛擬對焦攝影，軟體控制攝影中心 A、B 點位置、光波掃描中心 A、B 點位置，控制虛擬焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，三鏡頭廣角平面虛擬對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，中間攝影資料整合左、右兩邊攝影資料，多層影像單一檔案儲存三鏡頭攝影影像、3D 立體景深影像，圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製，語音辨識操作、操控，設

置感應分析檢測區段多層光波檢測感應分析，

HC 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，雙鏡頭連動軸自動掃描對焦攝影，包括：經由透鏡調整入射光線穿過暗室、穿過感光層、感光電晶體，訊號掃描線、訊號掃描線資料線開關電晶體，訊號經過電晶體放大器多線路讀取資料線讀取資訊，光波發射、接收傳送光波資訊、讀取傳回資訊，控制電晶體發射、接收光、電、磁、波進行感測影像、光波距離計算組合，訊號掃描線、訊號掃描線資料線開關電晶體，訊號經過電晶體放大器多線路傳送資訊、讀取資訊資料線，光纖線路障壁隔離感光元件互相干擾，光纖聚光閃光燈補足光線、麥克風同步錄音、攝影鏡頭對焦攝影、發射、接收光、電、磁、波進行對焦掃描，經由圓形廣角感光虛擬對焦攝影，軟體控制攝影中心 A、B 點位置、光波掃描中心 A、B 點位置，連動軸移動焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，雙鏡頭廣角連動軸自動對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，多層影像單一檔案儲存雙鏡頭攝影影像、3D 立體景深影像，圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製，語音辨識操作、操控，設置感應分析檢測區段多層光波檢測感應分析，

HD 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，三鏡頭連動軸自動掃描對焦攝影，包括：經由透鏡調整入射光線穿過暗室、穿過感光層、感光電晶體，訊號掃描線、訊號掃描線資料線開關電晶體，訊號經過電晶體放大器多線路讀取資料線讀取資訊，光波發射、接收傳送光波資訊、讀取傳回資訊，控制電晶體發射、接收光、電、磁、波進行感測影像、光波距離計算組合，訊號掃描線、訊號掃描線資料線開關電晶體，訊號經過電晶體放大器多線路傳送資訊、讀取資訊資料線，光纖線路障壁隔離感光元件互相干擾，光纖聚光閃光燈補足光線、麥克風同步錄音、攝影鏡頭對焦攝影、發射、接收光、電、磁、波進行對焦掃描，經由圓形廣角感光虛擬對焦攝影，軟體控制攝影中心 A、B 點位置、光波掃描中心 A、B 點位置，連動軸移動焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，三鏡頭廣角連動軸自動對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，中間攝影資料整合左、右兩邊攝影資料，多層影像單一檔案儲存三鏡頭攝影影像、3D 立體景深影像，圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製，語音辨識操作、操控，設置感應分析檢測區段多層光波檢測感應分析，

IA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，廣角平面虛擬掃描對焦攝影，包括：經由以圓為中心架設對焦攝影中心點，圍繞圓周對焦攝影，將個角度細微變化影像經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，以圓為中心對焦光波掃描中心點，圍繞圓周對焦光波掃描，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，

IB 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，連動軸廣角自動掃描對焦攝影，包括：經由以圓為中心對焦攝影中心點，圍繞圓周對焦攝影，將個角度細微變化影像經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，以圓為中心對焦光波掃描中心點，圍繞圓周對焦光波掃描，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，

IC 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角自動掃描對焦攝影，包括：經由以圓為中心對焦攝影中心點，圍繞圓周對焦攝影，將個角度細微變化影像經由後製處理，組合成 3D 立體全景廣角影像資訊，以圓為中心對焦光波掃描中心點，圍繞圓周對焦光波掃描，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體全景廣角影像資料，

JA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角自動掃描對焦攝影，包括：經由架設多視角多方向自動對焦攝影中心點監視、操作、控制，將多方向自動掃描對焦攝影資訊，組合成 3D 立體影像資料庫，進行全方位 3D 立體多鏡頭攝影機監視、操作、控制，自動對焦攝影偵測特定監視、操作、控制目標物，透鏡組合放大、縮小對焦攝影影像；分析判斷各種細微變化、方向移動改變，

KA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角平面虛擬掃描對焦攝影，包括：經由間隔影像感光儲存增加影像解析度，圓形廣角感光虛擬掃描對焦攝影，軟體控制攝影中心 A、B 點位置、光波掃描中心 A、B 點位置，控制虛擬焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，雙鏡頭廣角平面虛擬對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，多層影像單一檔案儲存雙鏡頭攝影影像、3D 立體景深影像，圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製，語音辨識操作、操控，

KB 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，包括：經由間隔影像感光儲存增加影像解析度，圓形廣角感光連動軸自動掃描對焦攝影，軟體控制攝影中心 A、B 點位置、光波掃描中心 A、B 點位置，連動軸移動焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經

由後製處理擬和成 3D 立體影像，三鏡頭廣角連動軸自動對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，多層影像單一檔案儲存雙鏡頭攝影影像、3D 立體景深影像，圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製，語音辨識操作、操控，

3D 立體多鏡頭攝影機，包括：經由間隔影像感光儲存，攝影鏡頭感光電晶體間隔設置，第一攝影鏡頭、第二攝影鏡頭、第三攝影鏡頭提高攝影影像解析度，

AA 型同步手持裝置，包括：經由觸控顯示面板、左右觸控顯示面板，操作、控制、方向、旋轉、移動，觸控顯示面板一體 3D 立體裸視顯示用來顯示 2D、3D 影像，3D 立體晶片控制裝置核心運作，3D 立體虛擬實境互動顯示、指揮、操作、控制介面，USB 資料輸入、輸出、充電，麥克風輸入、喇叭輸出，操作、控制按鍵，內置方向感應器、重力感應器，喇叭結構，包括：隔離層阻隔外界聲音干擾，喇叭擴音長管擴音柔和聲音，喇叭震盪薄膜發射、接收音波，喇叭壓電電晶體、喇叭壓電線路產生壓電電晶體震盪，喇叭吸震層吸收多餘震波，喇叭永久磁鐵、喇叭電磁線圈產生震波可以交換位置，喇叭伸縮彈性緩衝層，喇叭永久磁鐵、喇叭電磁線圈震動方向奈米層結構感應震動位置，如奈米層為 N100 層、-N100 層將其震動位置感應電波組成一個輸出電波圖形，喇叭透鏡聲波可無阻礙穿過，經由移動裝置操作、控制、方向、旋轉、移動，前鏡頭自動對焦攝影，後鏡頭自動對焦攝影，光纖聚光閃光燈補充光線不足，組裝外殼，

AB 型同步手持裝置，包括：經由觸控顯示面板、左右觸控顯示面板，操作、控制、方向、旋轉、移動，觸控顯示面板一體 3D 立體裸視顯示用來顯示 2D、3D 影像，3D 立體晶片控制裝置核心運作，3D 立體虛擬實境互動顯示、指揮、操作、控制介面，USB 資料輸入、輸出、充電，麥克風輸入、喇叭輸出，操作、控制按鍵，內置方向感應器、重力感應器，喇叭結構，包括：隔離層阻隔外界聲音干擾，喇叭擴音長管擴音柔和聲音，喇叭震盪薄膜發射、接收音波，喇叭壓電電晶體、喇叭壓電線路產生壓電電晶體震盪，喇叭吸震層吸收多餘震波，喇叭永久磁鐵、喇叭電磁線圈產生震波可以交換位置，喇叭伸縮彈性緩衝層，喇叭永久磁鐵、喇叭電磁線圈震動方向奈米層結構感應震動位置，如奈米層為 N100 層、-N100 層將其震動位置感應電波組成一個輸出電波圖形，喇叭透鏡聲波可無阻礙穿過，經由移動裝置操作、控制、方向、旋轉、移動，前鏡頭自動對焦攝影，後鏡頭自動對焦攝影，光纖聚光閃光燈補充光線不足，組裝外殼，

AC 型同步手持裝置，包括：經由觸控顯示面板、左右觸控顯示面板，操作、

控制、方向、旋轉、移動，觸控顯示面板一體 3D 立體裸視顯示用來顯示 2D、3D 影像，3D 立體晶片控制裝置核心運作，3D 立體虛擬實境互動顯示、指揮、操作、控制介面，USB 資料輸入、輸出、充電，麥克風輸入、喇叭輸出，操作、控制按鍵，內置方向感應器、重力感應器，喇叭結構，包括：隔離層阻隔外界聲音干擾，喇叭擴音長管擴音柔和聲音，喇叭震盪薄膜發射、接收音波，喇叭壓電電晶體、喇叭壓電線路產生壓電電晶體震盪，喇叭吸震層吸收多餘震波，喇叭永久磁鐵、喇叭電磁線圈產生震波可以交換位置，喇叭伸縮彈性緩衝層，喇叭永久磁鐵、喇叭電磁線圈震動方向奈米層結構感應震動位置，如奈米層為 N100 層、-N100 層將其震動位置感應電波組成一個輸出電波圖形，喇叭透鏡聲波可無阻礙穿過，經由移動裝置操作、控制、方向、旋轉、移動，前鏡頭自動對焦攝影，後鏡頭自動對焦攝影，光纖聚光閃光燈補充光線不足，組裝外殼，左右鍵盤作為輸入，

觸控顯示面板，包括：經由液晶，包括：液晶掃描線、液晶資料線、絕緣層、絕緣填充層、電晶體、電容、液晶、電極、絕緣層基板、單層濾光基板組成，X 軸掃描訊號線發出訊號，觸摸連接導通訊號，間隔層防止未觸摸碰觸導通，Y 軸掃描訊號線接收訊號，整合液晶觸控面板，

LA 型 3D 立體同樂機器人，蜂巢式磁場控制個關節運動擬人機器人，包括：經由蜂巢式磁場控制個關節運動，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，麥克風輸入、喇叭輸出辨識語音產生互動，輸出相對應語音，連動軸自動掃描對焦攝影計算距離，圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算連動軸焦點 C 點距離，移動連動軸自對動焦計算物體距離，計算個角度距離資訊後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，內置方向感應器、重力感應器分析目前方向、控制平衡，蜂巢式圓形磁場 S 極 N 極交叉排列組合而成，圓形控制磁場模擬人的各種動作產生互動，接受各種指令產生互動，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影進行 3D 立體影像辨識，語音辨識提供互動操作、控制，擬人機器人經由辨識影像、語音互動操作、控制、學習，紀錄各種信息完成各種任務，

LB 型 3D 立體同樂機器人，可煞車磁場馬達控制個關節運動擬人機器人，包括：經由可煞車磁場馬達控制個關節運動，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，麥克風輸入、喇叭輸出辨識語音產生互動，輸出相對應語音，連動軸自動掃描對焦攝影計算距離，經由圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算連動軸焦點 C 點距離，移動連動軸自動對焦計算物體距離，計算個角度距離資訊後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，內置方向感應器、重力感應器分析目前方向、控制平衡，可煞車磁場馬達控制各關節旋轉、彎曲，模擬人的各種動作產生互動，接受各種指令產

生互動，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影進行 3D 立體影像辨識，語音辨識提供互動操作、控制，擬人機器人經由辨識影像、語音互動操作、控制、學習，紀錄各種信息完成各種任務，

MA 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製複製上色，包括：經由噴頭、刀頭、塗料噴頭、放大鏡，固定柱移動 Z 軸調整 Z 軸位置，固定座 X 軸 Y 軸，設置旋轉盤旋轉方向角度，O 型環保護潤滑防止污垢進入，固定座控制前進、後退距離設置旋轉方向馬達控制旋轉方向，經由控制馬達旋轉噴頭、刀頭方向、零件組成，控制 3D 立體實物仿製機器移動 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，經由設置光電感應裝置，精確控制 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，3D 立體資訊進行後製處理成真實比例，對 3D 立體仿製物體進行光、電、磁、波、物理、化學、原子、奈米、材料組成原理特性分析，分析仿製對象，依照分析結果經由各種奈米材料、化學變化材料，進行物理、化學變化組合、材料合成，依照仿製對象進行高壓、高溫奈米材料噴塗，噴出奈米材料、顏色塗料凝結合成結合，製作不同實物仿製複製上色對象經由不同大小機器，不同大小噴塗材料，使實物仿製複製上色過程更加便利快速，使用雷射雕刻、雷射燒結、雷射彩色雕刻，

MB 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製雕刻上色，包括：經由噴頭、刀頭、塗料噴頭、放大鏡，固定柱移動 Z 軸調整 Z 軸位置，固定座 X 軸 Y 軸，設置旋轉盤旋轉方向角度，O 型環保護潤滑防止污垢進入，固定座控制前進、後退距離設置旋轉方向馬達控制旋轉方向，經由控制馬達旋轉噴頭、刀頭方向、零件組成，控制 3D 立體實物仿製機器移動 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，經由設置光電感應裝置，精確控制 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，3D 立體資訊進行後製處理成真實比例，對 3D 立體物體預設材料雕刻，噴塗顏色塗料，製作不同實物仿製雕刻上色對象經由不同大小機器，不同大小預設材料，使實物仿製雕刻上色過程更加便利快速，使用雷射雕刻、雷射燒結、雷射彩色雕刻，

MC 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體相片仿製列印上色，包括：經由噴頭、刀頭、塗料噴頭、放大鏡，固定柱移動 Z 軸調整 Z 軸位置，固定座 X 軸 Y 軸，設置旋轉盤旋轉方向角度，O 型環保護潤滑防止污垢進入，固定座控制前進、後退距離設置旋轉方向馬達控制旋轉方向，經由控制馬達旋轉噴頭、刀頭方向、零件組成，控制 3D 立體實物仿製機器移動 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，經由設置光電感應裝置，精確控制 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，3D 立體資訊進行後製處理成真實比例，對 3D 立體影像進行光學透鏡材料噴塗，凹凸透鏡增加影像可視範圍，經由計算 3D 立體影像資訊，建立多層光欄位置使雙眼觀看 3D 立體影像，經由多

張影像組合成 3D 動態影像，將影像印製在凹凸層，經由噴塗透鏡、多層光欄遮蔽影像，在不同角度左眼、右眼看到不同影像，產生 3D 立體動態效果，影像噴塗在凹凸透鏡產生不同角度折射，不同角度觀看到不同影像，計算多張影像不同角度多層光欄，產生 3D 立體動態影像，依照仿製對象進行高壓、高溫奈米材料噴塗，噴出奈米材料、顏色塗料凝結合成結合，製作不同相片仿製列印上色對象經由不同大小機器，不同大小噴塗材料，使相片仿製列印上色過程更加便利快速，使用雷射雕刻、雷射燒結、雷射彩色雕刻，

MD 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製縫紉上色，包括：經由噴頭、刀頭、塗料噴頭、放大鏡，固定柱移動 Z 軸調整 Z 軸位置，固定座 X 軸 Y 軸，設置旋轉盤旋轉方向角度，O 型環保護潤滑防止污垢進入，固定座控制前進、後退距離設置旋轉方向馬達控制旋轉方向，經由控制馬達旋轉噴頭、刀頭方向、零件組成，控制 3D 立體實物仿製機器移動 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，經由設置光電感應裝置，精確控制 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，3D 立體資訊進行後製處理成真實比例，對 3D 立體服裝進行材料分析，仿製縫紉上色機器噴塗凝結合成仿製外觀造型，噴塗纖維、絲線、尼龍紡織服裝材料，交叉噴塗凝結組合成網狀結構，化學纖維交叉噴塗凝結合成絲線，不同服裝進行不同處理方式，經由各式纖維、化學材料，將 3D 立體資訊後製處理，設計繪製服裝造型、色彩，任意變換衣物、造型、顏色替換各種尺寸、大小服裝，進行各種造型編排、樣式設計符合個人特色，編織各種結構、樣式、造型、顏色噴塗，進行各種材料合成製造，製作不同實物仿製縫紉上色對象經由不同大小機器，不同大小噴塗材料，使實物仿製縫紉上色過程更加便利快速，使用雷射雕刻、雷射燒結、雷射彩色雕刻。

2. 如申請專利範圍第 1 項所述之即時互動 3D 立體仿製育樂裝置，其中經由手持裝置觸控面板操作、控制主機，進行遊戲、影像、音樂、資料、資訊交換操作、控制，雙手緊握動感控制器自由揮拳輕鬆操作、控制，自動對焦攝影進行影像距離辨識、語音辨識互動操作、控制，語音辨識轉換為文字編輯輸入、輸出，3D 立體虛擬實境互動影像、人物、寵物介面陪你一同娛樂，

其中 A 型同步手持裝置，經由全螢幕觸摸訊號面板整合 3D 立體顯示面板構造，進行主機資料、資訊交換操作控制，內置 3D 立體晶片，重力感應裝置、方向感應裝置偵測前、後、左、右、上、下、旋轉、平衡，3D 立體多鏡頭攝影機，

其中 A 型同步手持裝置，經由全螢幕觸摸訊號面板操作、控制區域，上下兩端設置獨立全螢幕觸摸訊號面板，按下觸摸訊號面板前、後、左、右位置進行操作、控制前、後、左、右，任意移動操作、控制任意方向，

按下觸摸訊號面板後再任意移動位置將游標移動到需要之位置，斜線移動位置進行操作、控制放大、縮小，畫圈圈進行旋轉，點選後在任意移動方向移動需要移動畫面，按住左邊或是左、右兩邊全螢幕觸摸訊號面板進行開機、關機，按住左邊、右邊全螢幕觸摸訊號面板移動到中間全螢幕觸摸訊號面板再按下進行鎖定裝置、解鎖裝置或是從按下中間移動到左邊、右邊進行鎖定裝置、解鎖裝置，

其中 A 型同步手持裝置，經由按鍵上設定開機、關機、捷徑功能，操作、控制 A 型同步手持裝置運作，

其中 A 型同步手持裝置，經由磁鐵吸住 USB、耳機連接轉接頭進行資料輸入、輸出、充電，磁鐵吸住轉接頭進行連接增加安全性，當連接線被拉扯時即可分開，

其中 B 型 3D 立體顯示器，經由 2、6 掃描線同步顯示，1 掃描線控制垂直光波影像、1 掃描線控制水平光波影像，加速影像顯示速度，

其中 B 型 3D 立體顯示器，經由同一薄膜交叉設置水平光欄、垂直光欄產生水平光波、垂直光波影像，

其中 B 型 3D 立體顯示器，經由透鏡折射產生三方向顯示觀看，2 掃描線顯示左邊、2 掃描線顯示中邊、2 掃描線顯示右邊，同步顯示速度更快更精細，

其中 B 型 3D 立體顯示器，經由透鏡折射產生廣角折射影像，增加影像顯示可視範圍，

其中 C 型 3D 立體裸視顯示器，經由雙眼為中心設計光欄遮蔽方向位置，經由左眼、右眼顯示影像距離，計算左眼、右眼光欄遮蔽位置，經由光欄遮蔽顯示影像，使左眼、右眼看到不同影像，觀看 3D 立體影像，

其中 D 型 3D 立體裸視顯示器，經由透鏡控制光線通過方向，旋轉液晶方向控制光線反射、折射方向，同一顯示像素遮蔽左邊、右邊控制左邊影像顯示、右邊影像顯示，使左眼、右眼看到不同影像，觀看 3D 立體影像，

其中 D 型 3D 立體裸視顯示器，經由多層次光欄遮蔽結構，計算不同角度距離觀看同一點顯示影像，光欄遮蔽位置，計算多層光欄遮蔽位置、距離，光線通過未遮蔽位置顯示影像，使左眼、右眼看到不同影像，觀看 3D 立體影像，

其中 E 型 3D 立體投影機，經由一般三原色光模式紅藍綠增加為多種顏色混合光束，多種顏色光調配出原始色彩，磁場控制光束移動方向位置顯示影像，

其中 E 型 3D 立體投影機，經由雙投影機提高影像畫質，電極控制液晶光欄遮蔽水平、垂直方向，產生水平光欄遮蔽、垂直光欄遮蔽，光線經過電子放大器穿過透鏡放大影像，

其中 E 型 3D 立體投影機，經由一般三原色光模式紅藍綠增加為多種顏色顯示面板使顯示影像更接近原來色彩，每增加一種原始色彩可使該顏色更真實，由暗至亮調配該種顏色，如使用七色混合顏色更能調整搭配顏色混合色彩由暗至亮，反射光線放大影像投影，

其中 F 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，經由 360 度旋轉單一方向光線影像，以雙眼為中心設計光欄遮蔽方向，高速旋轉使顯示影像不斷重現，在同一位置產生影像錯覺，在任何角度多能觀看相同影像錯覺，

其中 F 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，經由 360 度旋轉透明發光電晶體，高速旋轉透明發光電晶體，以旋轉中心為影像資料計算中心，計算旋轉過程中所需影像資訊，同步改變透明電晶體顏色顯示影像，高速掃描發光使色彩重現，

其中 G 型 3D 立體裸視顯示器，經由控制水平電極、垂直電極旋轉液晶反射、折射光線方向顯示影像，經由交換控制水平電極遮蔽、垂直電極遮蔽，產生水平光波、垂直光波顯示影像，

其中 H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，經由圓形廣角感光範圍虛擬掃描對焦攝影，軟體控制虛擬焦點 C 點距離，進行虛擬對焦攝影，經由圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算虛擬焦點 C 點距離，軟體控制虛擬焦點 C 點距離，進行物體掃描繪製，

其中 H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，經由全景圓形廣角連動軸自動掃描對焦攝影，發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算連動軸焦點 C 點距離，控制連動軸移動焦點 C，經由焦點 C 點、中心點三角計算物體距離，

其中 H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，經由自動掃描對焦攝影紀錄光、電、磁、波資訊，組合成 3D 立體影像資料庫，進行 3D 立體 X 軸 Y 軸 Z 軸座標定位掃描繪製，分析影像、遠近、大小、形狀、移動距離，

其中 H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，經由感光元件替換成光纖使入射光線穿越至底端吸收光線零件消除光線反射，光纖平行外部設置多組檢視入射光零件，檢視入射光線資料，紀錄入射光線資料，同步光線速度紀錄光線變動資料，多組掃描線讀出紀錄光線同步紀錄資料，底部消除光線位置可設置光波發射器用來發射、接收光波資料，

其中 H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，經由掃描線替換成陣列影像資訊同步運算處理器，直接讀取影像資訊進行運算處理，如影像像素為 1024＊1024 則需要可同步處理 1024＊1024 影像像素資訊處理器，每一點像素紀錄座標、角度、距離資訊換算回每一點像素在 3D 立體空間之 X 軸 Y 軸 Z 軸位置，計算出每一點像素在 3D 立體影像座標數值，1024＊1024 影像像素發射、接收光、電、磁、波得到 1024＊1024 距離資訊，換算回每一點像素紀錄座標等於 X 軸 Y 軸、角度、距離等於 Z 軸資訊，將 1024＊1024 之 X 軸 Y 軸 Z 軸數值顯示在一個 3D 立體空間，得到一個 3D 立體影像 1024＊1024 點座標資訊，當進行移動掃描時必須將本身移動之 X 軸 Y 軸 Z 軸數值換算進去，將影像畫素貼入 3D 立體影像 1024＊1024 點座標，顯示 3D 立體影像，

其中 H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，經由模仿眼睛紀錄辨識影像方式紀錄影像資訊，將神經網路以光纖取代，感光細胞以檢視入射光線零件取代，以掃描線取代神經網路同步紀錄影像資訊，模擬雙眼辨別分析影像之顏色、花紋、圖案、移動、大小、物體等等，各種特徵資料辨識影像、分析影像，設定各種特徵資料辨識分析影像，辨識分析特定影像，

其中 H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，經由入射光完全直接照射感光元件使感光元件可完全吸收入射光波資訊，經由下方設置掃描線路將感光元件吸收之入射光資訊釋放，光纖入射光位置設置各種感應電磁波結構進行感應分析各種電磁波，對各種光波進行分析處理，

其中 I 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，經由旋轉攝影掃描將影像組合成 3D 立體影像，自動掃描對焦攝影紀錄光、電、磁、波資料，以物體為攝影旋轉中心，將攝影資料組合成 3D 立體影像，

其中 I 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，經由旋轉攝影掃描將影像組合成 3D 立體影像，自動掃描對焦攝影紀錄光、電、磁、波資訊，以中心點對外全景廣角自動掃描對焦攝影，將攝影資料組合成 3D 立體影像，

其中 J 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，經由架設多方向自動對焦攝影，將攝影資料組合成 3D 立體影像，即時監視、操作、控制 3D 立體影像資料交叉組合比對，進行 3D 立體影像、語音即時監視、操作、控制分析判斷遠近、大小、方向、移動、表情、細微變化，

其中 K 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，經由圓形廣角感光範圍虛擬掃描對焦攝影，軟體控制虛擬焦點 C 點距離，進行虛擬對焦攝影，經由圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算虛擬焦點 C 點距離，軟體控制虛擬焦點 C 點距離，進行物體掃描繪製真實面貌，

其中 K 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，經由全景圓形廣角連動軸自動掃描對焦攝影，發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算焦點 C 點距離，控制連動軸移動焦點 C，經由焦點 C 點、中心點三角計算物體距離，掃描繪製物體真實面貌，將攝影解析度定義為 X 軸 Y 軸 Z 軸座標系統，攝影資料組合成 3D 立體影像，分析 3D 立體影像資料遠近、大小、方向、移動、表情、細微變化，

其中 L 型 3D 立體同樂機器人，經由蜂巢式磁場控制個關節運動，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算虛擬焦點 C 點距離，控制連動軸移動焦點 C，經由焦點 C 點、中心點三角計算物體距離，掃描繪製物體真實面貌，組合成 3D 立體影像資料庫，即時監視、控制繪製 3D 立體資料，進行移動方向判斷，影像辨識、語音辨識輸入、輸出產生互動資訊，設置方向感應器、重力感應器分析判斷目前方向、控制平衡，蜂巢式圓形磁場 S 極 N 極交叉排列組合而成，控制圓形磁場模擬人的各種動作，經由影像、語音辨識互動操作、控制、學習，紀錄各種信息完成各種任務，接受各種指令、執行各種命令產生互動，

其中 L 型 3D 立體同樂機器人，經由可煞車磁場馬達控制個關節運動，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算連動軸焦點 C 點距離，控制連動軸移動焦點 C，經由焦點 C 點、中心點三角計算物體距離，掃描繪製物體真實面貌，組合成 3D 立體影像資料庫，即時監視、控制繪製 3D 立體資料，進行移動方向判斷，影像辨識、語音辨識輸入、輸出產生互動資訊，設置方向感應器、重力感應器分析判斷目前方向、控制平衡，可煞車磁場馬達控制各關節旋轉、彎曲，控制圓形磁場模擬人的各種動作，經由影像、語音辨識互動操作、控制、學習，紀錄各種信息完成各種任務，接受各種指令、執行各種命令產生互動，

其中 L 型 3D 立體同樂機器人，經由自動掃描對焦攝影，組合成 3D 立體影像資料庫，攝影解析度定義為 X 軸 Y 軸 Z 軸座標系統，組合成 3D 立體影像空間地圖資料，分析判斷辨識 3D 立體影像、語音、表情、動作、遠近、大小、方向、移動、道具，進行前後攝影比較分析辨識，擬人進行對物體、影像、語音辨識，接受動作、表情、語音指令，對物體辨識學習監視、控制執行任務，

其中 M 型 3D 立體實物仿製機器，經由 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算虛擬焦點 C 點距離，組合成 3D 立體影像資料庫，對仿製複製對象進行光、電、磁、波、物理、化學、生物、材料組合分析，分析仿製對象所需要之各種材料化學特性，經由噴出材

料、顏色塗料、各種化學材料進行各式各樣凝結合成，使用各種合成材料完成仿製，仿製對象不受材料限制對物體進行完整仿製，

其中 M 型 3D 立體實物仿製機器，經由 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，快速建立 3D 立體影像資料庫設計出個人特色產品，任意修改 3D 立體影像資料庫，任意修改替換外觀造型顏色，進行仿製產品物理光學材料分析，使仿製產品更加多元變化，

其中 M 型 3D 立體實物仿製機器，經由分析電晶體線路進行仿製 3D 立體電晶體線路，奈米、電子束噴塗凝結電晶體線路材料，奈米材料經過高壓高溫化學凝結合成，凝結合成 3D 立體電晶體晶片，

其中 M 型 3D 立體實物仿製機器，經由分析仿製物體合成材料，噴出所需仿製 3D 立體物體材料，經過電子束、雷射高溫高壓凝結合成材料，

其中 M 型 3D 立體實物仿製機器，經由 3D 立體仿製合成材料彩色雷射雕刻、燒結，3D 立體仿製合成材料彩色列印，3D 立體仿製合成材料彩色噴塗，進行 3D 立體仿製合成材料彩色凝結、雕刻、燒結、列印、噴塗，其中 M 型 3D 立體實物仿製機器，經由噴頭替換成雕刻刀、洗刀對預設物體進行加工，替換成雷射雕刻進行 3D 立體雕刻、3D 立體彩色雷射雕刻，替換成多種顏色噴頭對物體進行彩色繪製，替換成多鏡頭攝影機、麥克風進行物體 3D 立體掃描繪製、3D 立體影像拍攝，3D 立體攝影輸出至顯示裝置直接檢視顯示，替換各種材料噴頭進行各式各樣 3D 立體資料仿製生產，

其中 M 型 3D 立體實物仿製機器，經由 3D 立體相片仿製列印上色，噴出奈米圖素顏色、透鏡材料，重組透鏡物理材料方向結構，凝結組合成多層圖素顏色、透鏡光攔，經由 3D 立體影像計算左眼、右眼影像圖素，將左眼、右眼影像圖素交叉組合成單一相片，計算左眼影像、右眼影像光欄遮蔽距離位置，使左眼、右眼看到不同影像，觀看 3D 立體影像，

其中 N 型 3D 立體顯示眼鏡，經由被動式觀看 3D 立體顯示眼鏡，銀制奈米光欄結構遮蔽反射光，一眼水平波光欄，一眼垂直波光欄，

其中 N 型 3D 立體顯示眼鏡，經由切換被動式、主動式 3D 立體眼鏡觀看影像，設置奈米液晶遮蔽光欄，同步切換主動式、被動式奈米液晶遮蔽光欄，控制奈米液晶光欄遮蔽水平波、垂直波觀看被動式影像，快速切換奈米液晶光欄遮蔽左眼、右眼，配合 2 掃描線同步顯示左眼、右眼影像，

其中 O 型全景夢境投影機，經由液晶投影產生全景全視野影像，全景全視野投影播放方式，擺脫距離空間視覺，全景全視野燈光效果，讓你置身虛擬實境燈光效果世界中，

其中 O 型全景夢境投影機，經由全景全視野投影，擺脫邊緣、邊際、距離、空間束縛，如置身在 3D 立體虛擬實境，玩家置身其中，全景全視野影像圍繞玩家變化影像、移動影像，3D 立體相對動態空間視覺影像，相對背景動態影像前、後、左、右、上、下置換變化，宛如移動、行走、前進、後退、奔跑，掉落地底視覺、奔跑視覺，如置身眼前動態視覺影像投影法，

其中 O 型全景夢境投影機，經由液晶投影產生全景全視野影像，全景全視野投影顯示方式，置身夢境影像世界中，身歷其境體驗，無邊無際投影顯示全景視覺影像，擺脫空間距離視覺感受，控制同步旋轉舞台移動方向，跑步機方式控制前進、後退，原地進行前進、後退、移動、旋轉視覺感受，宛如置身夢境世界，黑暗空間全景投影顯示影像，擺脫空間距離視覺影像，感受遠近視覺、移動旋轉視覺、掉落地底奔跑視覺、飛奔眼前視覺感受宛如身在其中，

其中 O 型全景夢境投影機，經由互動娛樂道具，模擬汽車、機車前進、後退、煞車、轉彎、振動等等，配合全景夢境投影機，投放全景動態影像製造臨場視覺，體驗真實模擬情境，

其中經由方向感應器，內置圓球任意移動，電磁感應偵測圓球移動方向，分析判斷前、後、左、右、上、下移動方向，

其中經由重力感應器，內置不同重量兩邊，電磁感應偵測旋轉角度，分析判斷旋轉角度方向，

其中經由雙觸控鍵盤，雙邊觸摸訊號面板操作、控制，中間為字型輸入，按下觸摸訊號面板前、後、左、右位置進行操作、控制前、後、左、右，任意移動操作、控制任意方向，按下觸摸訊號面板後再任意移動位置將游標移動到需要之位置，斜線移動位置進行操作、控制放大、縮小，畫圈圈進行旋轉，點選後在任意移動方向移動需要移動畫面，按住左、右兩邊觸摸訊號面板進行開機、關機，

其中經由動感控制器，手緊握動感控制器，內置方向感應器、重力感應器偵測前後左右、上下移動、旋轉方向，偵測控制器雙手移動、旋轉方向速度，配合各種動作、方向指令設定，經由各種動作設定動感控制器，執行各種相對應設定。

附件二、系爭新型專利申請專利範圍

1. 一種即時互動 3D 立體仿製娛樂裝置，經由主機連接 B 型 3D 立體顯示器，C 型 3D 立體裸視顯示器，D 型 3D 立體裸視顯示器，E 型 3D 立體投影機，F 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，G 型 3D 立體裸視顯示器，O 型全景夢境投影機，H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，I 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，J 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，K 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，A 型同步手持裝置操作控制主機運作，操作控制 L 型 3D 立體同樂機器人一同育樂，操作控制 M 型 3D 立體實物仿製機器即時生產，配戴 N 型 3D 立體顯示眼鏡觀看 3D 立體影像，配置方向感應器、重力感應器辨識移動方向、重力方向，雙觸控鍵盤做為資料輸入、輸出、按鍵、移動介面，動感控制器做為按鍵、移動介面，進行即時互動、辨識、操作、控制、監視、觀看、輸入、輸出；

   經由 3D 立體晶片簡化線路設計結構，增加運算、操作、控制速度，經由同步手持裝置、雙觸控鍵盤、動感控制器運作主機進行遊戲、文字輸入、資料交換輸入、輸出，即時揮拳操作、控制遊戲，經由 3D 立體虛擬實境作為互動介面，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，互動操作、控制、辨識道具，經由結合 3D 立體顯示、3D 立體影像辨識、語音辨識一體，進行食衣住行、育樂、生活、科學、醫療即時互動、監視、操作、控制、觀看，經由 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，進行設定 3D 立體影像語音密碼、3D 立體影像、語音、表情、動作、遠近、大小、方向、移動、道具細微變化即時互動、辨識、操作、控制、監視、觀看，經由 3D 立體實物仿製機器即時仿製 3D 立體影像生產，經由操作、控制 3D 立體同樂機器人一同育樂，經由 3D 立體多方向顯示一同育樂，經由 3D 立體裸視觀看 3D 立體影像，配戴 3D 立體顯示眼鏡觀看 3D 立體影像，多方向觀看 3D 立體影像即時互動育樂，經由最自然 3D 立體顯示方式觀看 3D 立體影像互動育樂，經由 3D 立體影像資料庫計算雙眼所需 3D 立體影像，經由結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，提供更精確互動對話辨識資訊，經由 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，運用在 3D 立體影像語音密碼辨識、3D 立體服裝造型設計、3D 立體遊戲設計、3D 立體動畫設計、3D 立體多鏡頭攝影機、3D 立體電影等等 3D 立體製作上，經由 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，運用在 3D 立體互動教學、3D 立體互動醫療、3D 立體互動生活、3D 立體互動娛樂、3D 立體即時互動、辨識、操作、控制、監視、觀看等等 3D 立體運用上，經由主機連接多鏡頭攝影機、3D 顯示器進行互動辨識，包括：

主機，A 型同步手持裝置，B 型 3D 立體顯示器，C 型 3D 立體裸視顯示器，D 型 3D 立體裸視顯示器，E 型 3D 立體投影機，F 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，G 型 3D 立體裸視顯示器，H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，I 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，J 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，K 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，L 型 3D 立體同樂機器人，M 型 3D 立體實物仿製機器，N 型 3D 立體顯示眼鏡，O 型全景夢境投影機，方向感應器，重力感應器，雙觸控鍵盤，動感控制器；

主機，包括：風扇，電源控制，光碟，輸入輸出控制板，3D 立體晶片，3D 立體虛擬實境，雙觸控鍵盤，動感控制器；

3D 立體晶片，包括：X 軸 Y 軸 Z 軸電子線路，X 軸 Y 軸 Z 軸運算核心編碼系統，X 軸 Y 軸 Z 軸運算控制核心；

X 軸 Y 軸 Z 軸電子線路，包括：經由 X 軸 Y 軸 Z 軸電晶體線路、X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體線路、X 軸 Y 軸 Z 軸像素平衡放大線路、X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體整合加減乘除線路、X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體多重運算線路，X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸乘法運算電路，X 軸 Y 軸 Z 軸除法運算電路，用來運作主機執行各種運算指令，操作、控制各種輸入、輸出裝置運作，設定各種裝置執行運作；

X 軸 Y 軸 Z 軸運算核心編碼系統，包括：經由 X 軸 Y 軸 Z 編碼系統配合 X 軸 Y 軸 Z 軸電子線路進行編碼執行各種指令設定，運作 3D 立體虛擬實境作為互動介面，控制各種裝置執行即時互動、辨識、操作、控制、監視、觀看指令；

X 軸 Y 軸 Z 軸運算控制核心，包括：經由核心單元控制個單元指令輸入、輸出設定，語音辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，影像肢體動作關節運動辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，鏡頭光、電、磁、波 3D 立體掃描繪製單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，影像、觸控座標辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，重力感應器、方向感應器辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，無線裝置辨識單元多重資料輸入多重指令設定比對輸入、輸出，顯示科學函數運算處理單元多重資料輸入直接顯示輸入、輸出，預設顯示記憶體資料庫處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，影像記憶體資料庫函數運算處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，資料記憶體資料庫函數運算處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，鏡頭 3D 立體影像記憶體資料庫函數運算處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，語音記憶體資料庫函數運算處理單元多重資料輸入運算處理輸入、輸出，外接裝置輸入、輸出，顯示、控制指

令輸入、輸出；

3D 立體虛擬實境，包括：經由一種虛擬系統人工智慧，3D 立體掃描多鏡頭攝影機，組合成 3D 立體影像資料庫，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，進行 3D 立體影像、語音資料比對掃描，即時互動、顯示、指揮、辨識、操作、控制、監視、觀看，結合 3D 立體影像辨識、語音辨識一體，進行影像、語音、對話、互動、學習提升裝置智慧，將辨識之影像、對話、語言、語氣等等轉化為標準文法、圖集、資料庫，定義各種辨識影像、語音資訊分門別類管理，分析各種辨識資訊內容，擬人學習儲存互動影像、語音、互動對話學習資訊等等，轉化為一種虛擬影像、語音、互動對話學習資訊，如同一本標準辭典、動植物、生活字典，對影像、圖片、文法、語言、語意、語氣、音調產生互動信息，互動回應一個正確資訊，經由 3D 立體虛擬實境作為即時互動、辨識、操作、控制、監視、觀看，將 3D 立體資訊轉化運用在 3D 立體虛擬實境，將原始人、事、時、地、物、場景，進行模擬各種攝影變化合成替換不同人、事、時、地、物、場景，3D 立體虛擬實境作為即時互動、辨識、操作、控制、監視、觀看介面，結合 3D 立體自動對焦攝影，將影像辨識、語音辨識互動問答對話，執行各種命令完成各種任務，轉化為一種虛擬影像、人物、寵物，經由虛擬影像、人物、寵物進行互動對話辨識提供資訊，互動辨識回應一個正確資訊，辨識肢體動作互動操作、控制，辨識語音互動操作、控制，操作、控制同樂、虛擬機器人執行各種命令，操作、控制 3D 立體虛擬實境互動影像、人物、寵物，執行各種命令完成各種任務，操作、控制 3D 立體同樂機器人，進行各種任務執行互動一同娛樂，繪製 3D 立體影像地圖，3D 立體資訊設計出個人特色產品，運用在 3D 立體實物仿製機器，操作、控制 3D 立體實物仿製機器進行 3D 立體物體仿製，即時仿製生產設計物品；

方向感應器，包括：經由圓球任意移動方向，彈簧固定圓球設置電磁感應，偵測圓球移動方向；

重力感應器，包括：經由不同重量兩端任意移動方向，設置電磁感應，偵測不同重量兩端移動方向；

雙觸控鍵盤，包括：經由左右觸控面板操作、控制、方向、旋轉、移動，鍵盤按鍵作為資料輸入，零件組裝；

動感控制器，包括：經由按鈕、方向感應器、重力感應器，操作、控制、方向、旋轉、移動，零件組裝，雙手緊握自由揮拳輕鬆操作、控制、方向、旋轉、移動主機運作；

A 型同步手持裝置，經由觸控顯示面板操作、控制遊戲、影像、音樂、資

料輸出輸入，雙觸控鍵盤操作、控制、方向、旋轉、移動、資料輸入，進行遊戲操作、控制、方向、旋轉、移動、資料輸入輸出，包括：AA 型同步手持裝置，AB 型同步手持裝置，AC 型同步手持裝置；

B 型 3D 立體顯示器，經由主動式、被動式顯示 3D 立體影像，包括：BA 型 3D 立體顯示器，2 掃描線主動式，BB 型 3D 立體顯示器，2 掃描線被動式，BC 型 3D 立體顯示器，2 掃描線被動式三方向顯示，BD 型 3D 立體顯示器，6 掃描線被動式三方向顯示，BE 型 3D 立體顯示器，6 掃描線被動式，透鏡廣角顯示；

C 型 3D 立體裸視顯示器，雙眼為光欄設計中心，包括：CA 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，CB 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，CC 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向；

D 型 3D 立體裸視顯示器，控制旋轉液晶角度、方向改變光線方向，利用透鏡改變光線方向，同步遮蔽液晶改變光線方向，包括：DA 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向旋轉液晶，DB 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向左右液晶遮蔽，DC 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向左右透鏡折射光線，DD 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向左右透鏡折射光線，DE 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向左右透鏡折射光線，DF 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向多視角；

E 型 3D 立體投影機，經由雙投影機分別投影左眼、右眼不同影像，包括：EA 型 3D 立體投影機，混合光束，EB 型 3D 立體投影機，6 掃描線雙投影機，EC 型 3D 立體投影機，6 掃描線色彩分離；

F 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，經由高速旋轉顯示使眼睛產生同位置重現影像，抑制光線方向產生多方向 3D 立體影像，旋轉透明液晶產生 3D 立體影像，包括：FA 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，FB 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，透明電晶體；

G 型 3D 立體裸視顯示器，控制水平、垂直液晶方向，包括：GA 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，旋轉液晶反射顯示；

H 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，3D 立體平面虛擬對焦攝影，包括：HA 型 3D 立體多鏡頭攝影機，雙鏡頭廣角平面虛擬對焦，HB 型 3D 立體多鏡頭攝影機，三鏡頭廣角平面虛擬對焦，HC 型 3D 立體多鏡頭攝影機，雙鏡頭自動對焦，HD 型 3D 立體多鏡頭攝影機，三鏡頭自動對焦；

I 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，3D 立體影像攝影、掃描，包括：IA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，廣角平面虛擬對焦掃描，IB 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，連動軸廣角自動對焦掃描，IC 型 3D 立體掃描多鏡頭

攝影機，全景廣角自動對焦掃描；

J 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，3D 立體影像攝影、掃描，包括：JA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機監視、操作、控制，全景廣角自動對焦掃描監視、操作、控制；

K 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，3D 立體影像攝影、掃描，包括：KA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，全景廣角平面虛擬掃描對焦攝影，KB 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影；

L 型 3D 立體同樂機器人，經由操作、控制指揮互動同樂機器人一同育樂，包括：LA 型 3D 立體同樂機器人，蜂巢式磁場控制個關節運動擬人機器人，LB 型 3D 立體同樂機器人，可煞車磁場馬達控制個關節運動擬人機器人；

M 型 3D 立體實物仿製機器，經由仿製複製對象進行光、電、磁、波、物理學、化工學、動力學、機械學、材料學組合分析，3D 立體仿照、分析、複製，分析資料、資訊，組合成 3D 立體影像資料庫，3D 立體資訊轉為實際量產，進行食衣住行、育樂、生活、科學、醫療即時互動、監視、操作、控制、觀看，包括：MA 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製複製上色，MB 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製雕刻上色，MC 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體相片仿製列印上色，MD 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製縫紉上色；

N 型 3D 立體顯示眼鏡，經由觀看主動式、被動式 3D 立體顯示，包括：NA 型 3D 立體顯示眼鏡，NB 型 3D 立體顯示眼鏡；

O 型全景夢境投影機，經由全景播放配合旋轉移動舞台操作、控制、方向、旋轉、移動，包括：OA 型全景夢境投影機；

AA 型同步手持裝置，包括：經由觸控顯示面板、左右觸控顯示面板，操作、控制、方向、旋轉、移動，觸控顯示面板一體 3D 立體裸視顯示用來顯示 2D、3D 影像，3D 立體晶片控制裝置核心運作，3D 立體虛擬實境互動顯示、指揮、操作、控制介面，USB 資料輸入、輸出、充電，麥克風輸入、喇叭輸出，操作、控制按鍵，內置方向感應器、重力感應器，經由移動裝置操作、控制、方向、旋轉、移動，前鏡頭自動對焦攝影，後鏡頭自動對焦攝影，閃光燈補充光線不足，組裝外殼；

AB 型同步手持裝置，包括：經由觸控顯示面板、左右觸控顯示面板，操作、控制、方向、旋轉、移動，觸控顯示面板一體 3D 立體裸視顯示用來顯示 2D、3D 影像，3D 立體晶片控制裝置核心運作，3D 立體虛擬實境互動顯示、指揮、操作、控制介面，USB 資料輸入、輸出、充電，麥克風輸入、

喇叭輸出，操作、控制按鍵，內置方向感應器、重力感應器，經由移動裝置操作、控制、方向、旋轉、移動，前鏡頭自動對焦攝影，後鏡頭自動對焦攝影，閃光燈補充光線不足，組裝外殼；

AC 型同步手持裝置，包括：經由觸控顯示面板、左右觸控顯示面板，操作、控制、方向、旋轉、移動，觸控顯示面板一體 3D 立體裸視顯示用來顯示 2D、3D 影像，3D 立體晶片控制裝置核心運作，3D 立體虛擬實境互動顯示、指揮、操作、控制介面，USB 資料輸入、輸出、充電，麥克風輸入、喇叭輸出，操作、控制按鍵，內置方向感應器、重力感應器，經由移動裝置操作、控制、方向、旋轉、移動，前鏡頭自動對焦攝影，後鏡頭自動對焦攝影，閃光燈補充光線不足，組裝外殼，左右鍵盤作為輸入；

BA 型 3D 立體顯示器，2 掃描線主動式，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，液晶掃描線、絕緣體、電晶體、電容、液晶、電極組成，經由鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過單層濾光板，單層光欄面板，控制光線方向顯示影像，2 掃描線畫面顯示更快，阻隔光線障壁基板，隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光；

BB 型 3D 立體顯示器，2 掃描線被動式，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，液晶掃描線、絕緣體、電晶體、電容、液晶、電極組成，經由鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過單層濾光板，單層光欄面板顯示水平、垂直光波，控制光線方向顯示影像，2 掃描線畫面顯示更快，阻隔光線障壁基板，隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光；

BC 型 3D 立體顯示器，2 掃描線被動式三方向顯示，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，液晶掃描線、絕緣體、電晶體、電容、液晶、電極組成，經由鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過單層濾光板，單層光欄面板顯示水平、垂直光波，控制光線方向穿過角度透鏡顯示影像，2 掃描線畫面顯示更快，阻隔光線障壁基板，隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光；

BD 型 3D 立體顯示器，6 掃描線被動式三方向顯示，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，液晶掃描線、絕緣體、電晶體、電容、液晶、電極組成，經由鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過單層濾光板，單層光欄面板顯示水平、垂直光波，控制光線方向穿過角度透鏡顯示影像，6 掃描線畫面顯示更快，阻隔光線障壁基板，隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光；

BE 型 3D 立體顯示器，6 掃描線被動式，透鏡廣角顯示，包括：經由 3D 立

體影像計算雙眼所需顯示影像，液晶掃描線、絕緣體、電晶體、電容、液晶、電極組成，經由鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過單層濾光板，單層光欄面板顯示水平、垂直光波，控制光線方向穿過透鏡顯示影像，6 掃描線畫面顯示更快，阻隔光線障壁基板，隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面、奈米螢光塗層抑制螢幕反光；

CA 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，控制液晶顯示方向以 2 掃描線雙眼為光欄方向設計中心，計算出光欄遮蔽方向、角度；

CB 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，控制液晶顯示方向以 6 掃描線雙眼為光欄方向設計中心，計算出光欄遮蔽方向、角度；

CC 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，控制液晶顯示方向以 6 掃描線雙眼為光欄方向設計中心，計算出光欄遮蔽方向、角度；

DA 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向旋轉液晶，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過單層濾光板，電極旋轉液晶方向、反射光線，左顯示旋轉液晶反射至左眼，右顯示旋轉液晶反射至右眼；

DB 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向左右液晶遮蔽，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過單層濾光板，單透鏡顯示點分割左邊、右邊，控制電極遮蔽透鏡液晶左邊、右邊，左顯示遮蔽右眼顯示畫面，右顯示遮蔽左眼顯示畫面；

DC 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向左右透鏡折射光線，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，控制透鏡折射光線方向，調整透鏡角度控制左邊、右邊影像；

DD 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向左右透鏡折射光線，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，控制透鏡折射光線方向，調整透鏡角度控制左邊、右邊影像；

DE 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向左右透鏡折射光線，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，控制透鏡折射光線方向，調整透鏡角度控制左

邊、右邊影像；

DF 型 3D 立體裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向多視角，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，鏡面反射光源使光線垂直液晶方向，控制液晶顯示亮度，穿過單層濾光板，多層光欄遮蔽光線，計算經由位置多寡所站立角度，計算出光欄遮蔽位置；

EA 型 3D 立體投影機，混合光束，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，混合色彩產生投影光束顏色，蜂巢圓形磁場交錯 S 極 N 極控制光束裝置移動方向，固定光束旋轉軸顯示影像，旋轉軸組裝光束裝置，組裝外殼，影像經由反射銀幕反射光波；

EB 型 3D 立體投影機，6 掃描線雙投影機，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，6 掃描線雙投影機，控制電極遮蔽液晶水平、垂直方向，分別由水平光欄 3D 立體投影機、垂直光欄 3D 立體投影機將，影像經由反射銀幕反射光波；

EC 型 3D 立體投影機，6 掃描線色彩分離，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，色彩分離顯示液晶，多色顯示經由反射光線，控制電極遮蔽液晶水平、垂直方向，經過電子放大器，在穿過透鏡放大顯示；

FA 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，2 掃描線雙眼方向，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，360 度旋轉單一方向光，以雙眼為光欄設計中心，計算出光欄方向角度，高速旋轉畫面不斷重現，產生同一位置顯示錯覺，任何角度多能觀看相同影像錯覺，產生 3D 立體顯示錯覺；

FB 型 3D 立體旋轉裸視顯示器，透明電晶體雙眼方向，包括：經由掃描線放電激發螢光塗層發光，光線穿過濾光片、螢光塗層，隨光線顏色變化黑色奈米塗層、切割鏡面防止反光，保護層基材組成，3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，360 度旋轉透明電晶體線路，高速旋轉透明發光電晶體，將 3D 立體影像資訊經由旋轉過程，以圓心為資料計算中心，計算出旋轉需改變顯示位置，將影像顯示；

GA 型 3D 立體裸視顯示器，6 掃描線雙眼方向，旋轉液晶反射顯示，包括：經由 3D 立體影像計算雙眼所需顯示影像，水平障壁控制水平掃描線電極旋轉液晶方向，經由垂直障壁控制垂直掃描線電極旋轉液晶方向，隔離層隔絕電極相通，控制電極旋轉液晶方向、反射光線，左顯示旋轉液晶反射至左眼，右顯示旋轉液晶反射至右眼；

HA 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，雙鏡頭廣角平面虛擬對焦攝影，包括：經由透鏡調整入射光線穿過暗室穿過感光層，經由輸入、輸出訊號線路訊號經過放大器，掃描線控制電晶體開關，控制電晶體發射、接收

光、電、磁、波進行感測影像、光波距離計算組合，經由掃描線控制電晶體開關，釋放感光電晶體訊號經過放大器輸出訊號線路，障壁隔離感光元件互相干擾，閃光燈補足光線、麥克風同步錄音、攝影鏡頭對焦攝影、發射、接收光、電、磁、波進行對焦掃描，經由圓形廣角感光虛擬對焦攝影，軟體控制攝影中心位置、光波掃描中心位置，控制虛擬焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，經由雙鏡頭廣角平面虛擬對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，將多鏡頭影像以多層影像單一檔案儲存，光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，經由移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製；

HB 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，三鏡頭廣角平面虛擬對焦攝影，包括：經由透鏡調整入射光線穿過暗室穿過感光層，經由輸入、輸出訊號線路訊號經過放大器，掃描線控制電晶體開關，控制電晶體發射、接收光、電、磁、波進行感測影像、光波距離計算組合，經由掃描線控制電晶體開關，釋放感光電晶體訊號經過放大器輸出訊號線路，障壁隔離感光元件互相干擾，閃光燈補足光線、麥克風同步錄音、攝影鏡頭對焦攝影、發射、接收光、電、磁、波進行對焦掃描，經由圓形廣角感光虛擬對焦攝影，軟體控制攝影中心位置、光波掃描中心位置，控制虛擬焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，經由三鏡頭廣角平面虛擬對焦攝影，影像經由後製處理進行中間攝影資料整合左、右兩邊攝影資料，後製處理擬和成 3D 立體景深影像，將多鏡頭影像以多層影像單一檔案儲存，光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，經由移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製；

HC 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，雙鏡頭連動軸自動對焦攝影，包括：經由透鏡調整入射光線穿過暗室穿過感光層，經由輸入、輸出訊號線路訊號經過放大器，掃描線控制電晶體開關，控制電晶體發射、接收光、電、磁、波進行感測影像、光波距離計算組合，經由掃描線控制電晶體開關，釋放感光電晶體訊號經過放大器輸出訊號線路，障壁隔離感光元件互相干擾，閃光燈補足光線、麥克風同步錄音、連動軸移動攝影鏡頭對焦攝影、發射、接收光、電、磁、波進行對焦掃描，經由圓形廣角感光連動軸自動對焦攝影，軟體控制攝影中心位置、光波掃描中心位置，連動軸移動焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，經由雙鏡頭廣角連動軸自動對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，將多鏡頭影像以多層影像單一檔案儲存，

光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，經由移動連動軸自動計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製；

HD 型 3D 立體多鏡頭攝影機、麥克風，三鏡頭連動軸自動對焦攝影，包括：經由透鏡調整入射光線穿過暗室穿過感光層，經由輸入、輸出訊號線路訊號經過放大器，掃描線控制電晶體開關，控制電晶體發射、接收光、電、磁、波進行感測影像、光波距離計算組合，經由掃描線控制電晶體開關，釋放感光電晶體訊號經過放大器輸出訊號線路，障壁隔離感光元件互相干擾，閃光燈補足光線、麥克風同步錄音、連動軸移動攝影鏡頭對焦攝影、發射、接收光、電、磁、波進行對焦掃描，經由圓形廣角感光連動軸自動對焦攝影，軟體控制攝影中心位置、光波掃描中心位置，連動軸移動焦點 C 點位置，計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，經由三鏡頭廣角連動軸自動對焦攝影，影像經由後製處理進行中間攝影資料整合左、右兩邊攝影資料，後製處理擬和成 3D 立體景深影像，將多鏡頭影像以多層影像單一檔案儲存，光波掃描虛擬焦點 C 點計算物體距離，經由移動連動軸自動計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製；

IA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，廣角平面虛擬掃描對焦攝影，包括：經由以圓為中心架設對焦攝影中心點，圍繞圓周對焦攝影，將個角度細微變化影像經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，以圓為中心對焦光波掃描中心點，圍繞圓周對焦光波掃描，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫；

IB 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，連動軸廣角自動掃描對焦攝影，包括：經由以圓為中心對焦攝影中心點，圍繞圓周對焦攝影，將個角度細微變化影像經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，以圓為中心對焦光波掃描中心點，圍繞圓周對焦光波掃描，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫；

IC 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角自動掃描對焦攝影，包括：經由以圓為中心對焦攝影中心點，圍繞圓周對焦攝影，將個角度細微變化影像經由後製處理，組合成 3D 立體全景廣角影像資訊，以圓為中心對焦光波掃描中心點，圍繞圓周對焦光波掃描，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體全景廣角影像資料；

JA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角自動掃描對焦攝影監視、操作、控制，包括：經由架設多視角多方向自動對焦攝影，將多方

向自動掃描對焦攝影資訊，組合成 3D 立體影像資料庫，進行全方位 3D 立體多鏡頭攝影機監視、操作、控制，自動對焦攝影偵測特定監視、操作、控制目標物，經由放大、縮小對焦攝影，分析判斷各種細微變化、方向移動改變；

KA 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角平面虛擬掃描對焦攝影，包括：經由圓形廣角感光連動軸自動對焦攝影，軟體控制攝影中心位置、光波掃描中心位置，移動焦點 C 點位置計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，經由多鏡頭廣角平面虛擬對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，將多鏡頭影像以多層影像單一檔案儲存，經由圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算虛擬焦點 C 點距離，經由移動虛擬焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製；

KB 型 3D 立體掃描多鏡頭攝影機、麥克風，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，包括：經由圓形廣角感光連動軸自動對焦攝影，軟體控制攝影中心位置、光波掃描中心位置，連動軸移動焦點 C 點位置計算物體距離、攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體影像，經由多鏡頭廣角連動軸自動對焦攝影，影像經由後製處理擬和成 3D 立體景深影像，將多鏡頭影像以多層影像單一檔案儲存，經由圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算連動軸焦點 C 點距離，經由移動連動軸自動焦點計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，閃光燈補足光線不足，同步語音錄製；

LA 型 3D 立體同樂機器人，蜂巢式磁場控制個關節運動擬人機器人，包括：經由蜂巢式磁場控制個關節運動，經由全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，麥克風輸入、喇叭輸出辨識語音產生互動，輸出相對應語音，連動軸自動掃描對焦攝影計算距離，經由圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算連動軸焦點 C 點距離，經由移動連動軸自對動焦計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，內置方向感應器、重力感應器分析目前方向、控制平衡，蜂巢式圓形磁場 S 極 N 極交叉排列組合而成，圓形控制磁場模擬人的各種動作產生互動，接受各種指令產生互動，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影進行 3D 立體影像辨識，語音辨識提供互動操作、控制，擬人機器人經由辨識影像、語音互動操作、控制、學習，紀錄各種信息完成各種任務；

LB 型 3D 立體同樂機器人，可煞車磁場馬達控制個關節運動擬人機器人，包括：經由可煞車磁場馬達控制個關節運動，經由全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影，麥克風輸入、喇叭輸出辨識語音產生互動，輸出相對應

語音，連動軸自動掃描對焦攝影計算距離，經由圓形廣角發射、接收光、電、磁、波進行掃描計算連動軸焦點 C 點距離，經由移動連動軸自動對焦計算物體距離，計算個角度距離資訊經由後製處理，組合成 3D 立體影像資料庫，內置方向感應器、重力感應器分析目前方向、控制平衡，可煞車磁場馬達控制各關節旋轉、彎曲，模擬人的各種動作產生互動，接受各種指令產生互動，全景廣角連動軸自動掃描對焦攝影進行 3D 立體影像辨識，語音辨識提供互動操作、控制，擬人機器人經由辨識影像、語音互動操作、控制、學習，紀錄各種信息完成各種任務；

MA 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製複製上色，包括：經由噴頭、塗料噴頭、放大鏡、零件組成，經由固定柱移動 Z 軸調整 Z 軸位置，固定座 X 軸 Y 軸，設置旋轉盤旋轉方向角度，O 型環保護潤滑防止污垢進入，固定座控制前進、後退距離設置旋轉方向馬達控制旋轉方向，經由控制馬達旋轉噴頭、刀頭方向，控制 3D 立體實物仿製機器移動 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，經由設置光電感應裝置，精確控制 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，3D 立體資訊進行後製處理成真實比例，對 3D 立體仿製物體進行光、電、磁、波、物理、化學、原子、奈米、材料組成原理特性分析，分析仿製對象，依照分析結果經由各種奈米材料、化學變化材料，進行物理、化學變化組合、材料合成，依照仿製對象進行高壓、高溫奈米材料噴塗，噴出奈米材料、顏色塗料凝結合成結合，製作不同實物仿製複製上色對象經由不同大小機器，不同大小噴塗材料，使實物仿製複製上色過程更加便利快速；

MB 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製雕刻上色，包括：經由噴頭、塗料噴頭、放大鏡、零件組成，經由固定柱移動 Z 軸調整 Z 軸位置，固定座 X 軸 Y 軸，設置旋轉盤旋轉方向角度，O 型環保護潤滑防止污垢進入，固定座控制前進、後退距離設置旋轉方向馬達控制旋轉方向，經由控制馬達旋轉噴頭、刀頭方向，控制 3D 立體實物仿製機器移動 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，經由設置光電感應裝置，精確控制 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，3D 立體資訊進行後製處理成真實比例，對 3D 立體物體預設材料雕刻，噴塗顏色塗料，製作不同實物仿製雕刻上色對象經由不同大小機器，不同大小預設材料，使實物仿製雕刻上色過程更加便利快速；

MC 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體相片仿製列印上色，包括：經由噴頭、塗料噴頭、放大鏡、零件組成，經由固定柱移動 Z 軸調整 Z 軸位置，固定座 X 軸 Y 軸，設置旋轉盤旋轉方向角度，O 型環保護潤滑防止污垢進入，固定座控制前進、後退距離設置旋轉方向馬達控制旋轉方向，經由控制馬達旋轉噴頭、刀頭方向，控制 3D 立體實物仿製機器移動 X 軸 Y 軸

Z 軸、旋轉軸、角度軸，經由設置光電感應裝置，精確控制 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，3D 立體資訊進行後製處理成真實比例，對 3D 立體影像進行光學透鏡材料噴塗，凹凸透鏡增加影像可視範圍，經由計算 3D 立體影像資訊，建立多層光欄位置使雙眼觀看 3D 立體影像，經由多張影像組合成 3D 動態影像，將影像印製在凹凸層，經由噴塗透鏡、多層光欄遮蔽影像，在不同角度左眼、右眼看到不同影像，產生 3D 立體動態效果，影像噴塗在凹凸透鏡產生不同角度折射，不同角度觀看到不同影像，計算多張影像不同角度多層光欄，產生 3D 立體動態影像，依照仿製對象進行高壓、高溫奈米材料噴塗，噴出奈米材料、顏色塗料凝結合成結合，製作不同相片仿製列印上色對象經由不同大小機器，不同大小噴塗材料，使相片仿製列印上色過程更加便利快速；

MD 型 3D 立體實物仿製機器，3D 立體實物仿製縫紉上色，包括：經由噴頭、塗料噴頭、放大鏡、零件組成，經由固定柱移動 Z 軸調整 Z 軸位置，固定座 X 軸 Y 軸，設置旋轉盤旋轉方向角度，O 型環保護潤滑防止污垢進入，固定座控制前進、後退距離設置旋轉方向馬達控制旋轉方向，經由控制馬達旋轉噴頭、刀頭方向，控制 3D 立體實物仿製機器移動 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，經由設置光電感應裝置，精確控制 X 軸 Y 軸 Z 軸、旋轉軸、角度軸，3D 立體資訊進行後製處理成真實比例，對 3D 立體服裝進行材料分析，仿製縫紉上色機器噴塗凝結合成仿製外觀造型，噴塗纖維、絲線、尼龍紡織服裝材料，交叉噴塗凝結組合成網狀結構，化學纖維交叉噴塗凝結合成絲線，不同服裝進行不同處理方式，經由各式纖維、化學材料，將 3D 立體資訊後製處理，設計繪製服裝造型、色彩，任意變換衣物、造型、顏色替換各種尺寸、大小服裝，進行各種造型編排、樣式設計符合個人特色，編織各種結構、樣式、造型、顏色噴塗，進行各種材料合成製造，製作不同實物仿製縫紉上色對象經由不同大小機器，不同大小噴塗材料，使實物仿製縫紉上色過程更加便利快速；

OA 型全景夢境投影機，經由液晶面板顯示全景影像，經由透鏡放大影像，投射到銀幕產生全景影像，經由設置旋轉舞台、前進、後退移動產生動態 3D 立體視覺；

3D 立體多鏡頭攝影機，經由間隔影像感光儲存，將攝影鏡頭感光原件經由間隔設置，第一攝影鏡頭、第二攝影鏡頭、第三攝影鏡頭提高解析度；

X 軸 Y 軸 Z 軸電子線路，經由 X 軸 Y 軸 Z 軸電晶體線路結合而成，經由 X 軸 Y 軸 Z 軸像素平衡放大線路輸入訊號，經過電晶體閘道輸出訊號，第一點像素訊號相加第二點像素訊號，輸出訊號位移一個位元為其平均值，經由 X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體線路、X 軸掃描訊號線、Y 軸掃描訊號線、Z 軸掃描訊號控制線、Z 軸連接線、Z 軸控制電晶體、Z 軸連接線、Z 軸控

制電晶體；

觸控顯示面板，經由 X 軸掃描訊號線發出訊號，經由觸摸連接導通訊號，間隔層防止未觸摸碰觸導通，經由 Y 軸掃描訊號線傳送訊號，整合液晶面板；

X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算電路，經由輸入 X 軸被加數、Y 軸加數輸出結果，經由輸入被加數 X 軸 01234 和 05 訊號、加數 Y 軸 01234 和 05 訊號，通過掃描線電晶體將被加數 X 軸 01234 加數 Y 軸 01234 訊號相加輸出結果，如果相加大於 5 則進位，如果有進位和被加數 X 軸 05 加數 Y 軸 05 相加輸出結果，如果相加大於 10 則進位 1；

X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算電路，經由輸入 X 軸被減數、Y 軸減數輸出結果，經由輸入被減數 X 軸 01234 和 05 訊號、減數 Y 軸 01234 和 05 訊號，通過掃描線電晶體將被減數 X 軸 01234 減數 Y 軸 01234 訊號相減輸出結果，如果相減大於被減數則借位減 5，如果有借位則再借位 5 和被減數 X 軸 05 相加在減去減數 Y 軸 05 輸出結果，如果有借位則退位 1；

X 軸 Y 軸 Z 軸乘法運算電路，經由輸入 X 軸被乘數、Y 軸乘數輸出結果，經由輸入被乘數 X 軸 01234 和 05 訊號、乘數 Y 軸 01234 和 05 訊號，通過掃描線電晶體將被乘數 X 軸 01234 乘數 Y 軸 01234 訊號相乘輸出結果，如果相乘大於 5 則進位，如果有進位和被乘數 X 軸 01234 乘上乘數 Y 軸 05、乘數 Y 軸 01234 乘上被乘數 X 軸 05 結果相加，再加上被乘數 X 軸 05 乘數 Y 軸 05 相乘輸出結果，如果相加大於 10 則進位，為 10 進位乘法 AA 為 012345、AB 為 05，BA 為 012345、BB 為 05，將 AA 乘 BA、AA 乘 BB、BA 乘 AB、AB 乘 BB；

X 軸 Y 軸 Z 軸除法運算電路，經由一個加法、減法組成除法，經由一個加法、計數器累積加法數值、減法組成除法，經由計數器累積加法數值比對減法數值，輸出比對相減剩餘數值；

X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體整合加減乘除線路，直接運算處理，X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體多重運算線路，輸入訊號控制線經過電晶體設定訊號，限制訊號方向多重比對分析處理，輸出訊號控制線運算處理，X 軸 Y 軸 Z 軸記憶體多重運算線路，輸入訊號控制線經過電晶體設定訊號，限制訊號方向多重比對分析處理，輸出多重訊號控制線運算處理；

X 軸 Y 軸 Z 軸加法運算電路，經由輸入被加數百位數、十位數、個位數，加數百位數、十位數、個位數，經由單一位元運算處理輸出結果和進位處理，進位 1 輸出連接線路到下一位元被加數輸入端進位 1 或是進位 1 輸出連接線路到下一位元加數輸入端進位 1，進行下一位原運算處理，超出

運算處理控制；

X 軸 Y 軸 Z 軸減法運算電路，經由輸入被減數百位數、十位數、個位數，加數百位數、十位數、個位數，經由單一位元運算處理輸出結果和退位處理，退位 1 輸出連接線路到下一位元被減數輸入端退位 1 或是退位 1 輸出連接線路到下一位元減數輸入端進位 1，進行下一位原運算處理，負數借位運算處理控制，如果被減數為 A、減數為 B 結果為 C，A-B=C 如果 A>B 則控制輸出輸出結果否則 A<B 則在補正運算一次，例如 001234-004321=996913 借位-1 補正運算，補正數值 1000000-996913=3087 輸出結果；

X 軸 Y 軸 Z 軸乘法運算電路，經由輸入被乘數百位數、十位數、個位數，乘數百位數、十位數、個位數，經由單一位元運算處理輸出結果和進位處理，進位數值輸出連接線路到下一位元被加數、加數輸入端進位數值，進行下一位原運算處理，超出運算處理控制，第 1 乘法數值相加第 2 位元乘法數值，第 2 乘法數值相加第 3 位元乘法數值；

X 軸 Y 軸 Z 軸除法運算電路，經由輸入被除數百位數、十位數、個位數，減法比對乘法輸出結果，一個乘法運算輸入除數百位數、十位數、個位數，輸入倍數輸出結果。

5. 如申請專利範圍第 1 項所述之即時互動 3D 立體仿製娛樂裝置，其中 A 型同步手持裝置，經由磁鐵吸住 USB、耳機連接轉接頭進行資料輸入、輸出、充電，磁鐵吸住轉接頭進行連接增加安全性，當連接線被拉扯時即可分開。