

【11】證書號數：I708167

【45】公告日：中華民國 109 (2020) 年 10 月 21 日

【51】Int. Cl. : G06F3/0354 (2013.01) G06F3/041 (2006.01)

發明

全 10 頁

【54】名稱：電子裝置及選取目標物件之預測方法

【21】申請案號：108107178

【22】申請日：中華民國 108 (2019) 年 03 月 05 日

【11】公開編號：202034133

【43】公開日期：中華民國 109 (2020) 年 09 月 16 日

【72】發明人：彭嘉宏 (TW) PENG, JIA-HONG；洪鈺喬 (TW) HONG, YU-QIAO；戴弘學 (TW) TAI, HUNG-HSUEH

【71】申請人：台達電子工業股份有限公司 DELTA ELECTRONICS INC.
桃園市龜山區山鶯路 252 號

【74】代理人：洪澄文

【56】參考文獻：

TW 200928905A

TW 201405413A

TW 201421298A

CN 103403665A

CN 104620203A

CN 105378608A

US 2006/0232551A1

審查人員：李惟任

【57】申請專利範圍

1. 一種選取目標物件之預測方法，用於一電子裝置，該方法包括：(A)顯示複數個物件及一游標於該電子裝置之一顯示器上；(B)取得該游標之一移動速度及移動向量、一游標位置、以及該等物件之複數個物件位置；(C)當該游標位置與該等物件位置滿足一預定條件時，判斷是否存在一前次選取物件；以及(D)當該前次選取物件存在且該游標之該移動速度大於一速度閾值時，以該前次選取物件為基準並參考該移動向量後，選擇具有最短距離之該物件做為一目標物件。
2. 如申請專利範圍第 1 項所述的選取目標物件之預測方法，其中在步驟(C)，該預定條件為該游標位置與該等物件位置均大於一預定距離。
3. 如申請專利範圍第 1 項所述的選取目標物件之預測方法，其中在步驟(C)後更包括：當該前次選取物件不存在，計算該游標之一加權移動向量；以及因應於該游標依據該加權移動向量移動，選擇在一特定方向與移動後之該游標具有最短距離之該物件做為該目標物件。
4. 如申請專利範圍第 3 項所述的選取目標物件之預測方法，其中計算該游標之一加權移動向量之步驟包括：依據該等物件之排列方式以分別決定該加權移動向量在水平方向之一第一權重及在垂直方向之一第二權重、及該特定方向；以及依據該第一權重及該第二權重以計算出該游標之該加權移動向量。
5. 如申請專利範圍第 1 項所述的選取目標物件之預測方法，其中在步驟(C)後更包括：當該前次選取物件存在且該游標之該移動速度未大於該速度閾值時，以該前次選取物件做為該目標物件。
6. 一種電子裝置，包括：一顯示器；一儲存裝置，用以儲存一應用程式；以及一處理器，用以執行該應用程式以執行下列步驟：(A)在該顯示器上顯示複數個物件及一游標；(B)取得該游標之一移動速度及移動向量、一游標位置、以及該等物件之複數個物

件位置；(C)當該游標位置與該等物件位置滿足一預定條件時，判斷是否存在一前次選取物件；以及(D)當該前次選取物件存在且該游標之該移動速度大於一速度閾值時，以該前次選取物件為基準並參考該移動向量後，選擇具有最短距離之該物件做為一目標物件。

7. 如申請專利範圍第 6 項所述之電子裝置，其中在步驟(C)，該預定條件為該游標位置與該等物件位置均大於一預定距離。
8. 如申請專利範圍第 6 項所述之電子裝置，其中在步驟(C)後，當該前次選取物件不存在，該處理器係計算該游標之一加權移動向量，並因應於該游標依據該加權移動向量移動，選擇在一特定方向與移動後之該游標具有最短距離之該物件做為該目標物件。
9. 如申請專利範圍第 8 項所述之電子裝置，其中在計算該游標與各物件之間之一加權移動向量時，該處理器係依據該等物件之排列方式以分別決定該加權移動向量在水平方向之一第一權重及在垂直方向之一第二權重、及該特定方向，並該第一權重及該第二權重以計算出該游標之該加權移動向量。
10. 如申請專利範圍第 6 項所述之電子裝置，其中在步驟(C)後，當該前次選取物件存在且該游標之該移動速度未大於該速度閾值時，該處理器係以該前次選取物件做為該目標物件。
11. 一種選取目標物件之預測方法，用於一電子裝置，該方法包括：(A)顯示複數個物件及一游標於該電子裝置之一顯示器上；(B)取得該游標之一移動速度及移動向量、一游標位置、以及該等物件之複數個物件位置；(C)當該游標位置與該等物件位置滿足一預定條件時，判斷是否存在一前次選取物件；以及(D)當該前次選取物件不存在，計算該游標之一加權移動向量，並因應於該游標依據該加權移動向量移動，選擇在一特定方向與移動後之該游標具有最短距離之該物件做為該目標物件。
12. 如申請專利範圍第 11 項所述的選取目標物件之預測方法，其中在步驟(C)，該預定條件為該游標位置與該等物件位置均大於一預定距離。
13. 如申請專利範圍第 11 項所述的選取目標物件之預測方法，其中計算該游標之一加權移動向量之步驟包括：依據該等物件之排列方式以分別決定該加權移動向量在水平方向之一第一權重及在垂直方向之一第二權重、及該特定方向；以及依據該第一權重及該第二權重以計算出該游標之該加權移動向量。

圖式簡單說明

第 1 圖係顯示依據本發明一實施例之電腦系統的方塊圖。

第 2A 圖為依據本發明一實施例中依據最短距離以選擇目標物件的示意圖。

第 2B 圖為依據本發明一實施例中依據坐標軸加權以選擇目標物件的示意圖。

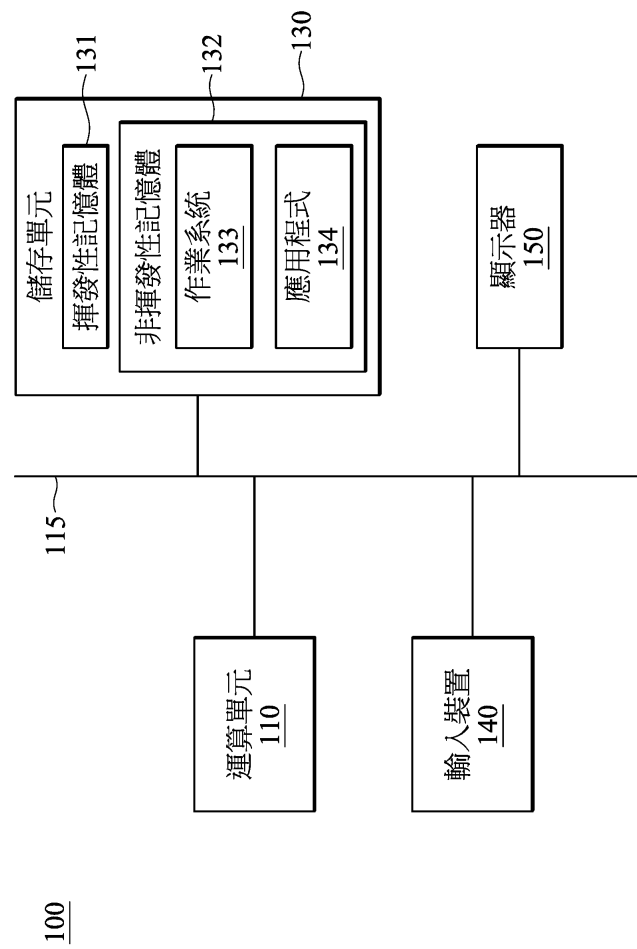
第 2C 圖為依據本發明一實施例中依據基準位置及移動向量以選擇目標物件的示意圖。

第 2D 圖為依據本發明第 2C 圖之實施例中依據最短距離以選擇目標物件的示意圖。

第 3A 圖為依據本發明一實施例中之選取目標物件之預測方法的流程圖。

第 3B 圖為依據本發明一實施例中之選取目標物件之預測方法的流程圖。

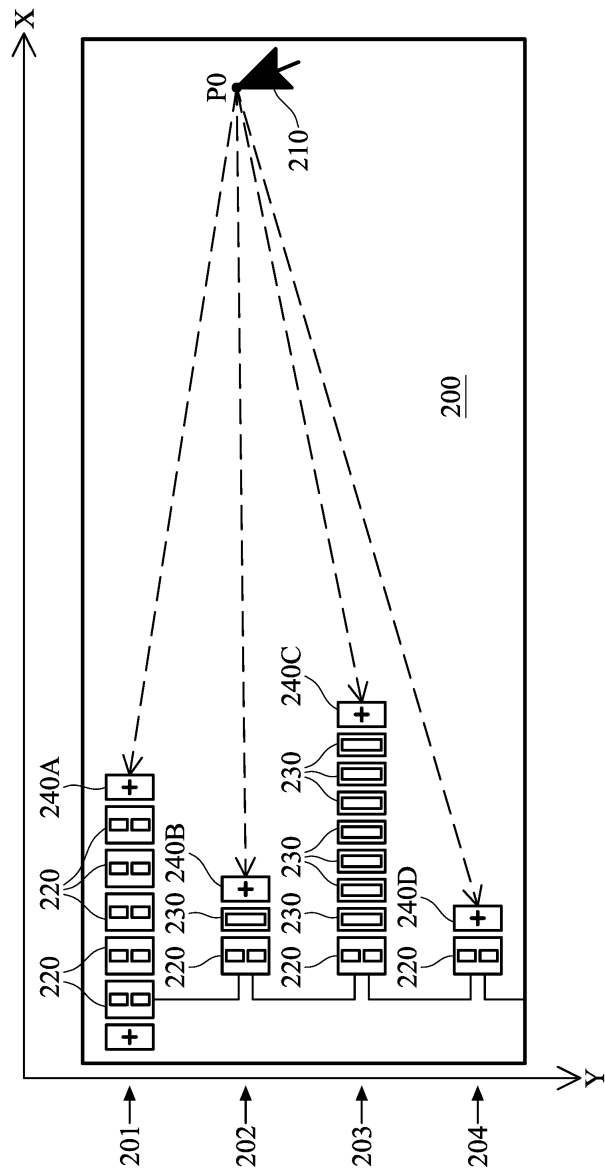
第 4A-4B 圖為依據本發明一實施例中之選取目標物件之預測方法的詳細流程圖。



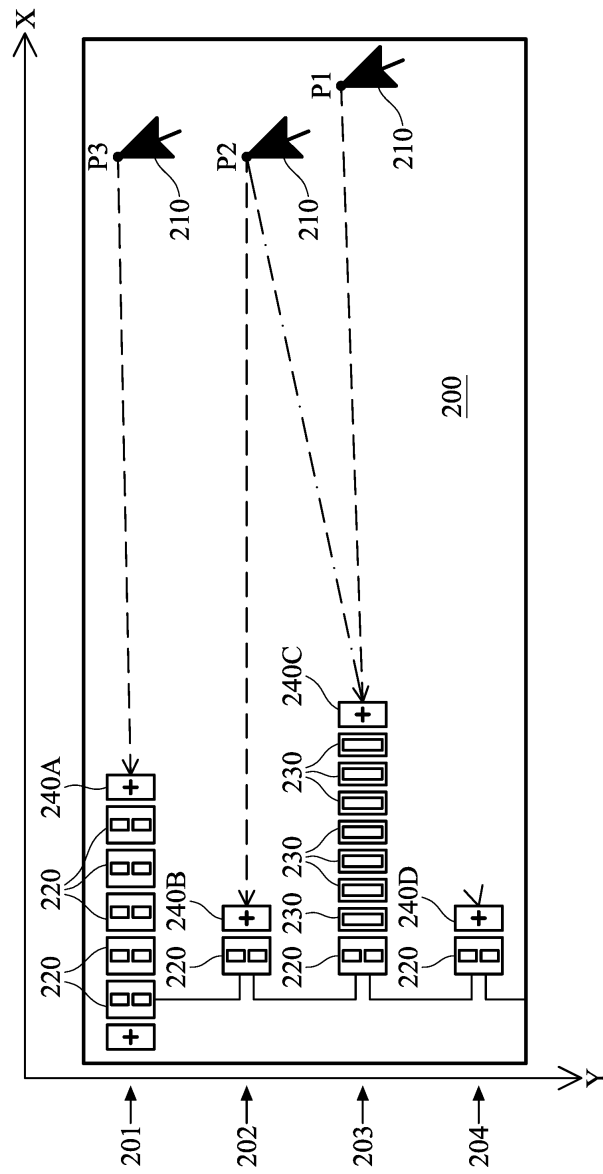
第 1 圖

(3)

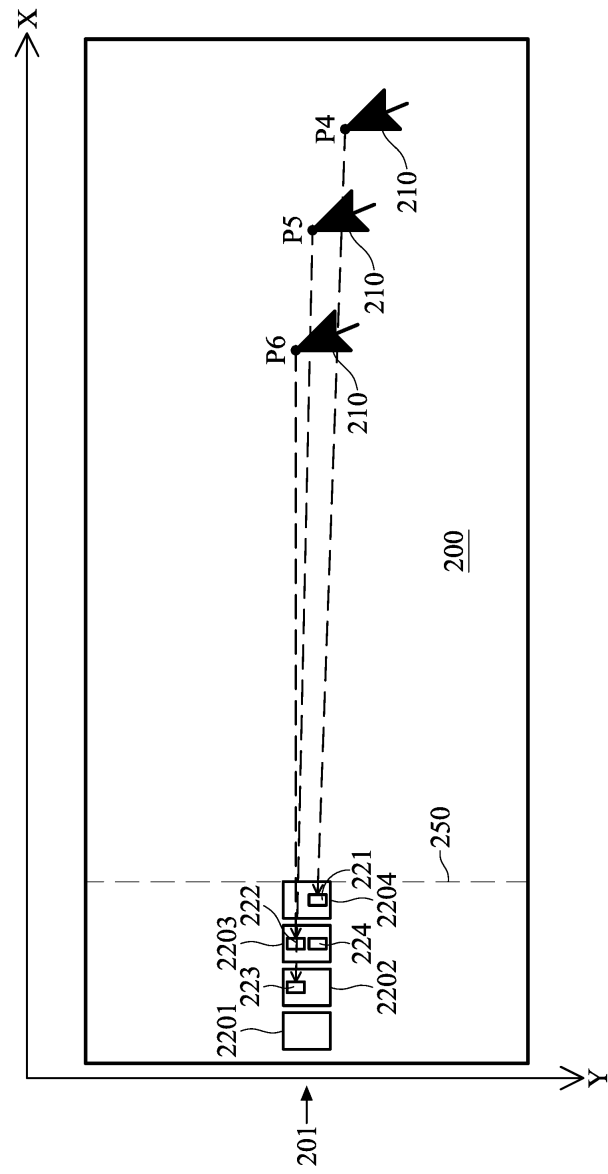
(4)



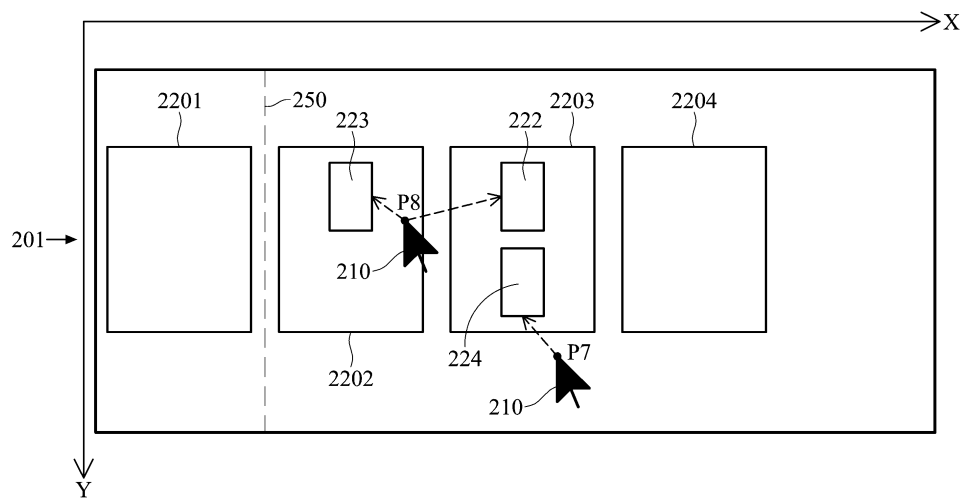
第 2A 圖



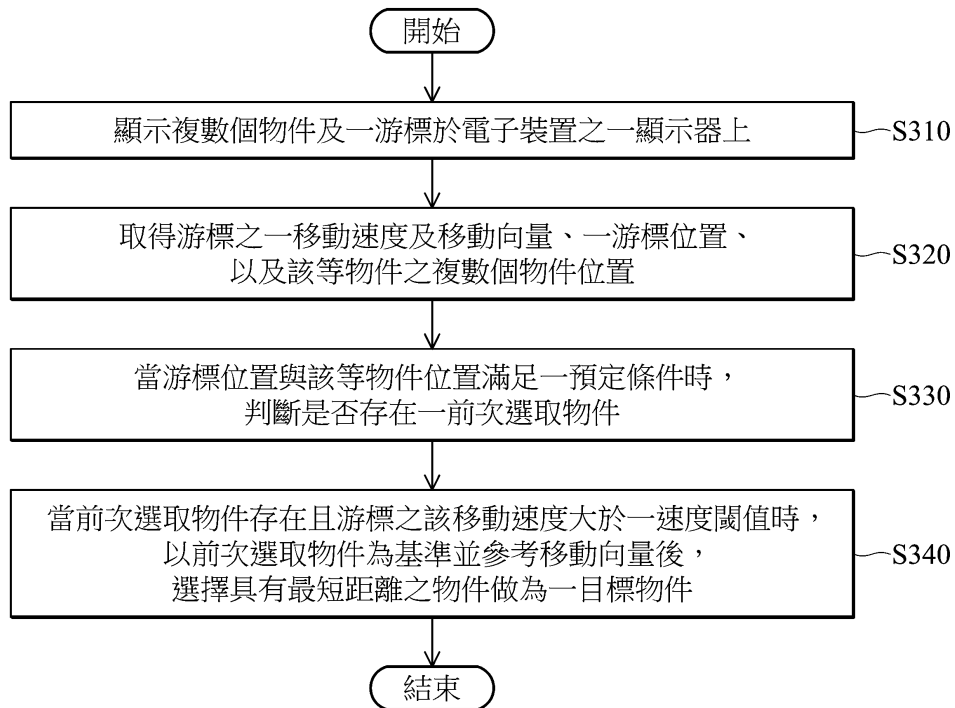
第 2B 圖



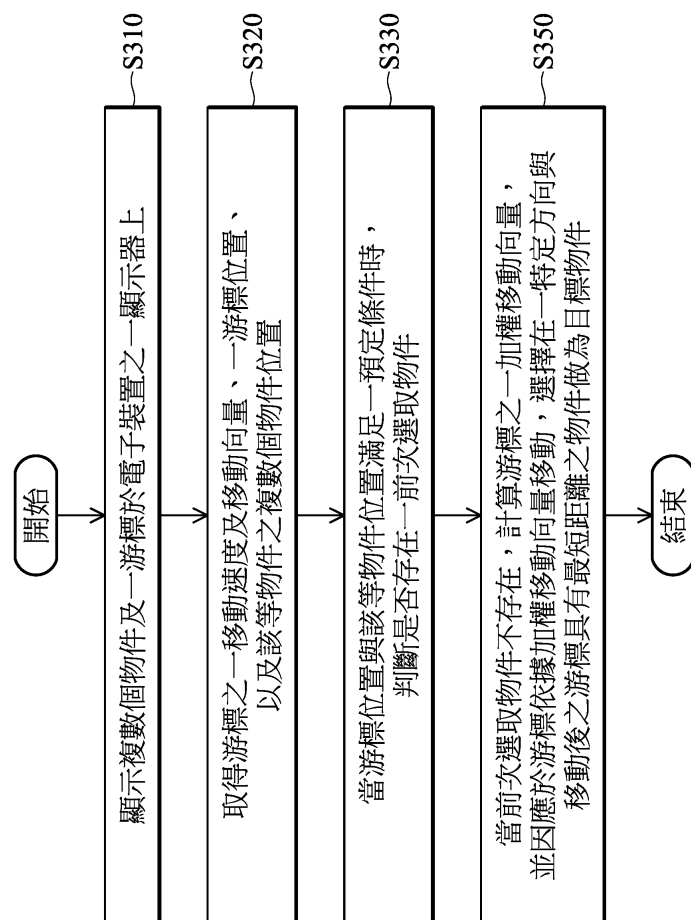
(7)



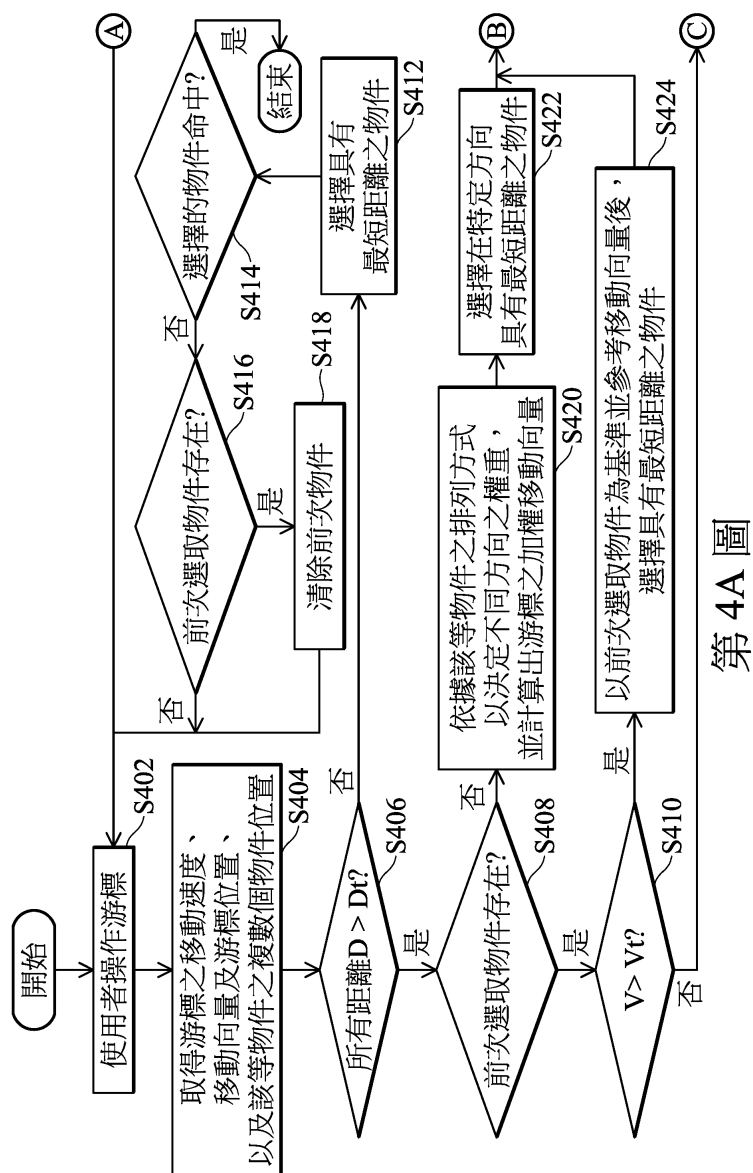
第 2D 圖



第 3A 圖



第 3B 圖



第 4A 圖

