

技術詞彙表

本技術詞彙表載有本文件所用與我們及我們的業務有關的若干技術詞彙的解釋。因此，部分該等詞彙及其涵義未必與該等詞彙的標準行業釋義或用法一致，亦未必可與其他公司所採用的類似詞彙進行比較。

「ACC」	指	自適應巡航控制
「ADAS」	指	高級駕駛輔助系統
「ADDW」	指	高級駕駛員分心警告
「AEB」	指	自動緊急制動
「AI」	指	人工智能
「AMP」	指	自動混合精度
「APA」	指	自動泊車輔助
「AR-HUD」	指	增強現實抬頭顯示
「ASPICE」	指	汽車系統過程改進及能力評定
「AVP」	指	自主代客泊車
「BEV」	指	鳥瞰圖
「複合年增長率」	指	複合年增長率
「CIL」	指	對比模仿學習
「CFAP」	指	跨層自動泊車
「CNCAP」	指	中國新車評價規程
「CPU-NPU」	指	中央處理器－神經處理器
「CVPR」	指	計算機視覺與模式識別
「DDAW」	指	駕駛員疲勞及注意力預警系統
「DMS」	指	駕駛員監測系統

技術詞彙表

「ELK」	指	緊急車道保持
「ENCAP」	指	歐盟新車安全評鑑協會
「E2E」	指	端到端
「EPS」	指	電動助力轉向
「歐盟GSR」	指	通用安全法規(歐盟)
「FSD」	指	全自動駕駛
「GazeDPTR」	指	基於雙流金字塔變換器的視線估計
「GB」	指	國標，指中國政府制定的官方強制性標準
「GNSS」	指	全球導航衛星系統
「GPU」	指	圖形處理單元
「高速NOA」	指	高速領航輔助駕駛
「HIL」	指	硬件在環
「HLB」	指	遠近光燈
「HMI」	指	人機界面
「HUD」	指	抬頭顯示
「IC」	指	智能避障
「ICE」	指	內燃機
「IFC」	指	集成前視攝像頭
「物聯網」	指	物聯網，指由設備、車輛、家電等嵌入傳感、軟件和網絡連接的物理對象組成的網絡

技術詞彙表

「車聯網」	指	車聯網，由配備了傳感器、軟件及用於協調傳感器與軟件的相關技術的車輛組成的網絡，旨在根據約定的標準，通過互聯網實現互聯互通並交換數據
「ISO」	指	指國際標準化組織
「i-VISTA」	指	智能網聯汽車集成系統試驗區，是工業和信息化部與重慶市共同建設的智能網聯汽車及智能交通應用示範項目和產品工程化公共服務平台
「LCC」	指	車道居中控制
「LDW」	指	車道偏離預警
「LKA」	指	車道保持輔助
「LSS」	指	車道支持系統
「激光雷達」	指	光檢測和測距，一種通過使用激光瞄準物體或表面，並測量反射光返回接收器的時間，從而確定距離的方法
「L2/L2+/L4」	指	指美國汽車工程師學會（「SAE」）所定義的不同級別自動駕駛。根據SAE分級，自動駕駛從0級（「L0」）到5級（「L5」）不等。在L2級（「L2」），系統可同時控制轉向、加速或制動，但駕駛員必須保持完全負責和專注。「L2+」是指在L2級基礎上增強的系統，具備更先進的輔助駕駛功能，但仍需駕駛員主動監控。L4級（「L4」）代表高級別自動駕駛，在此級別下，車輛可在特定條件下無需人手干預即可運行，從而使駕駛員無需執行駕駛任務
「MPA」	指	記憶泊車輔助
「NEV」	指	新能源汽車

技術詞彙表

「NOA」	指	領航輔助駕駛
「OD」	指	目標檢測
「OEM」	指	原始設備製造商
「OMS」	指	乘員監控系統
「OTA」	指	空中下載
「PDAQ」	指	感知數據採集
「PDC」	指	泊車距離控制
「PSD」	指	停車位檢測
「RAEB」	指	後方自動緊急制動
「RL」	指	強化學習
「RP」	指	遙控泊車輔助
「R&D」	指	研發
「SIL」	指	軟件在環
「SoC」	指	片上系統，一種可編程集成電路，它將中央處理器(CPU)、存儲器接口、片上輸入／輸出設備、輸入／輸出接口和輔助存儲接口集成在一起，通常還會將無線電調製解調器、圖形處理器等其他組件一同集成在單一襯底或微芯片上
「SoP」	指	量產啟動
「TBA」	指	循跡倒車輔助
「TFL」	指	交通信號燈識別

技術詞彙表

「一級供應商」	指	汽車系統集成商，即直接向整車廠供應組裝部件或系統的公司；一級供應商需要在汽車的設計和開發階段與整車廠密切合作，確保將其零部件集成到最終產品中
「二級供應商」	指	直接向一級供應商供應零部件或材料的公司，如原材料、較小的子部件，其後將其納入一級供應商供應的部件中
「TSR」	指	交通標誌識別
「城市NOA」	指	城市領航輔助駕駛
「VLM/VLA」	指	視覺語言模型／視覺語言動作模型
「V模型」	指	一個V型軟件開發框架，其中一側專注於系統設計，另一側專注於驗證和確認
「V2X」	指	車聯萬物，指汽車與任何可能影響該汽車或可能受該汽車影響的實體之間的無線通訊