

技術詞彙表

本技術詞彙表載有本文件所用與本集團及我們的業務有關的若干詞彙的釋義。部分釋義未必與行業標準釋義或該等詞彙用法一致。

「AGV」	指 自動導引車，一種無人駕駛的自行式機器人，旨在沿預設路徑自主運輸貨物
「AI」	指 人工智能
「算法」	指 一種循序漸進的程序或規則集，通常用計算機代碼實現，旨在執行特定任務或解決特定問題
「臂展」	指 機器人手臂或末端執行器能夠伸展的最大距離；這對於確定機器人的工作範圍及其在特定區域內執行任務的能力至關重要
「自動化」	指 各種控制系統的應用，例如控制器、機器人及信息技術，以操作廣泛行業中的設備和工藝
「軸」或「多軸」	指 機器人運動中的自由度。每個軸可獨立執行運動，例如旋轉或線性移動。增加軸數能提升機器人的靈活性，並使其能執行更複雜的任務
「複合年增長率」	指 複合年增長率
「協作機器人」	指 亦稱為Cobot，旨在在共享工作空間中與人類一起工作；其配備先進的傳感器及安全功能，使其能夠在人群週圍安全運行
「複合機器人」	指 一種結合了不同類型機器人元素以實現功能和性能的的機器人系統
「控制器」	指 連接至機器人的系統，用以控制機器人的動作
「自由度」	指 機器人系統可自主操作以執行任務的獨立運動軸數量
「DSP」	指 數字信號處理器，一種專為高速、實時處理數字信號設計的專用微處理器，於機器人領域常用於運動控制、傳感器數據濾波及音視頻處理

技術詞彙表

「具身智能機器人」	指 具備具身人工智能機器人，使其能夠感知、學習並與其環境進行動態互動
「ERP」	指 企業資源規劃，一種集成軟件平台，用於管理和自動化組織核心業務流程。ERP系統整合來自各部門(例如財務及供應鏈)的數據，以提高效率並提供統一的業務運營視圖
「EV」	指 電動汽車，一種完全或主要由電力驅動的機動車輛
「四軸工業機器人」	指 一種具有四向自由度的機器人。其相對簡單緊湊，更適合空間需求較小的工作場所
「諧波減速器」	指 一種機械式變速裝置，能降低旋轉機械的齒輪傳動比以提升扭矩
「IT」	指 信息技術
「運動控制」	指 通過協調速度、加速度與定位的算法控制機器人部件精確運動的技術，以實現平穩精準的機械動作
「MTBF」	指 平均故障間隔時間
「OS」	指 操作系統，一種管理計算機硬件和軟件資源，並為計算機程序提供通用服務的系統軟件
「有效載荷」	指 機器人執行任務時所能承受的最大重量
「即插即用」	指 連接或安裝後無需複雜設置，即可立即運行的系統、設備或流程
「機器人」、「機器人技術」或「機器人產品」	指 一種可編程驅動機制，具備一個或更多具有一定自主性的軸(即無需人為干預即能夠根據當前狀態及感應執行預期任務)，並設計為可於其所處環境中移動，以執行預定任務
「RV減速器」	指 專為工業機器人關節設計的專用減速器，採用擺線針輪作為核心結構，具備高精度、高剛性及強承載能力

技術詞彙表

「SCARA」	指 選擇性順應性裝配機器人手臂，一種多關節機器人，其中機器人能夠自由移動且在三個軸向保持剛性，同時在最終軸向具有順應性
「六軸工業機器人」	指 一種具有六向自由度的多關節機器人。其更靈活、更機動，因此更適合需要高精度和高靈活性的領域
「TCP」	指 工具中心點，即機器人工具與工件接觸的點
「TOPS」	指 每秒萬億次運算
「VLA」	指 視覺語言動作，一種AI模型，其整合了計算機視覺、語言及基於動作的系統來理解並解釋視覺數據，處理及生成人類語言，並執行特定的動作
「WMS」	指 倉儲管理系統，一種用於管理和控制日常倉庫運作的軟件
「3C」	指 計算機、通信及消費類電子產品
「3D」	指 寬度、高度與深度這三個空間維度