

技術詞彙表

本技術詞彙表載有本文件所用的若干技術詞彙解釋。因此，該等詞彙及其涵義未必與該等詞彙的業內標準涵義或用法一致。

「4D毫米波成像雷達」	指	使用毫米波頻率實時探測物體的雷達，提供四個維度的資料，包括距離、方位角、仰角和速度
「ACC」	指	自適應巡航控制，利用傳感器（如雷達或攝像頭）自動調整車速，與前車保持安全距離的駕駛輔助系統
「ADAS」	指	高級駕駛者輔助系統。ADAS旨在利用各種傳感器、攝像頭及軟件算法，提供額外功能並提升駕駛體驗，以協助駕駛者操作車輛並確保車輛安全
「ADDW」	指	高級駕駛者分心警告
「ADS」	指	自動駕駛系統。ADS旨在利用各種傳感器、攝像頭及先進的軟件算法，使車輛能夠感知環境、作出決策，並在有限或無人介入的情況下控制其行動
「AEB」	指	自動緊急制動，可偵測潛在碰撞，並自動應用制動以減少衝擊或避免意外發生的駕駛輔助系統
「ALC」	指	自動變道
「AP」	指	自適應平台
「APA」	指	自動泊車輔助，通過自動控制轉向及（在部分情況下）加速和制動幫助駕駛者泊車的系統

技術詞彙表

「ASIL」	指	ISO 26262項下的汽車安全完整性等級，包括A、B、C及D級，為適用於汽車開發過程的國際功能安全標準
「AVP」	指	自動代客泊車
「BEV」	指	鳥瞰，一種深度學習算法方法。該算法基於安裝在車輛周圍的攝像頭，用於檢測周邊目標
「複合年增長率」	指	複合年增長率
「CAN」	指	控制器區域網絡
「CAN-FD」	指	具有靈活數據速率的CAN
「C-NCAP」	指	中國新車評價規程
「CPD」	指	兒童存在監測
「交付週期」	指	從獲得定點後開始開發至最終量產並交付予客戶的時間跨度
「定點」	指	OEM選擇我們的技術、產品或解決方案，以整合至其車型或開發計劃中
「駕駛輔助」	指	包括實現L0級至L2+級自動化的解決方案，其定義是為駕駛者提供環境感知、風險預警及部分自動化運行支持的系統，同時要求駕駛者持續監察並作好接管準備
「DMS」	指	駕駛者監控系統
「DOW」	指	開門警告
「E-NCAP」	指	歐盟新車安全評鑑協會
「以太網」	指	用於連接有線局域網絡(LAN)或廣域網絡中的裝置的傳統技術

技術詞彙表

「FCTA」	指	前方穿行報警輔助
「FCTB」	指	前方穿行制動
「FCW」	指	前向碰撞預警，可在前方車輛或障礙物即將發生碰撞時，提醒駕駛者採取預防措施的安全系統
「FOV」	指	視場角
「GPS」	指	全球定位系統
「HBA」	指	遠光燈輔助
「HFOV」	指	水平視場角
「高速NOA」	指	高速公路領航輔助駕駛
「HPA」	指	記憶泊車輔助，在預先學習區域（如車道或車庫）自動停車的功能
「HPC」	指	高效能運算單元，整合複雜技術（如高效能多核心芯片、車用操作系統、複雜軟件系統、高速低延遲通訊、功能安全、網絡安全及OTA）以滿足高階駕駛輔助技術需求
「IATF 16949」或 「ISO 14001」	指	國際汽車工作組(IATF)和ISO（國際標準化組織）制定的汽車行業品質管理系統的國際技術規範
「智能駕駛解決方案」	指	包括實現L1級至L5級自動化的自動駕駛解決方案，以及實現L0級自動化的解決方案，後者僅具備部分物體及事件檢測與響應能力，無法執行持續的車輛運動控制任務
「ICA」	指	集成巡航輔助
「ICE」	指	內燃機

技術詞彙表

「IMU」	指	慣性測量單位
「IQC」	指	來料質量控制
「IVISTA」	指	智能汽車集成試驗區，一個智能汽車與智慧交通公共服務平台
「LCA」	指	變道輔助
「LDW」	指	車道偏離預警，當車輛在沒有發出燈號的情況下意外偏離車道時向駕駛者發出警示的系統
「激光雷達」	指	一種利用光測量物體距離或範圍的遙感方法
「LKA」	指	車道保持輔助，在需要時提供溫和的轉向輸入，協助駕駛者保持在車道中央的系統
「LVDS」	指	低壓差分信號
「MCU」	指	微控制器
「MES」	指	製造執行系統
「中間件」	指	軟件框架，作為上層應用和底層硬件之間的橋樑
「NCAP」	指	新車評價規程
「NEV」	指	新能源汽車，包括純電動汽車、插電式混合動力汽車和燃料電池汽車
「NIR」	指	近紅外光
「NOA」	指	領航輔助駕駛，可根據導航路線引導車輛通過高速公路，包括變換車道及出口的先進駕駛輔助系統

技術詞彙表

「ODIN」	指	自研的軟硬件整合駕駛輔助平台，整合控制器、傳感器、軟件及算法以及數據閉環平台
「OEM」	指	整車廠
「OS」	指	操作系統
「OTA」	指	無線傳輸，一種遠端更新與駕駛輔助系統相關的車輛軟件與固件的方法
「OTS」	指	工裝樣件
「PA」	指	領航輔助，結合自適應巡航控制與車道居中，可在標示良好的道路上輔助轉向、加速及煞車的半自動系統
「PCB」	指	印刷電路板
「PCBA」	指	印刷電路板組裝，根據應用及電路板所需的特性，在安裝各種元件（如電阻、集成電路及電容器）後組成的PCB
「PPAP」	指	生產零件審批流程
「RCTA」	指	後方穿行預警
「RCTB」	指	後方穿行制動
「RCW」	指	後碰撞報警功能
「RGGB」	指	數字成像傳感器（尤其是攝像頭）中使用的彩色濾光片的特定排列
「RPA」	指	遙控泊車輔助
「RTE」	指	管理軟件應用程序和MCU之間交互的中間件組件，確保嵌入式系統中的無縫通信和功能執行

技術詞彙表

「服務API」	指	為SoC設計的一組接口，以提供對系統服務和資源的標準化訪問，使更高級別的軟件能夠與底層硬件高效交互
「SLAM」	指	同步定位與地圖構建，自主系統在未知環境中精準確定自身位置與方向的同時繪製環境結構的計算過程
「SMT」	指	表面貼裝技術，一種將電子元件直接安裝在印刷電路板表面的方法
「SoC」	指	系統芯片，一種可編程集成電路，集成了中央處理器(CPU)、存儲器接口、芯片輸入／輸出設備、輸入／輸出接口和輔助存儲接口，通常還與其他組件(如無線電調製解調器和圖形處理單元)集成在同一基底或微芯片上
「SWIR」	指	短波紅外光，指約1.0至2.5微米的電磁波長範圍，介於可見光與中波紅外光之間
「一級供應商」	指	直接向汽車OEM提供零部件或系統的公司
「TJA」	指	交通壅塞輔助
「ToF」	指	飛行時間
「TOPS」	指	每秒兆次運算
「車型批准」	指	在批准某款車型投放歐盟市場之前，國家主管部門用於認證該車型符合所有歐盟安全、環境和生產一致性要求的程序
「城市NOA」	指	城市領航輔助駕駛