

技術詞彙表

本技術詞彙載有本文件所用與本公司及其業務有關的若干詞彙之釋義。該等詞彙及其釋義未必與業內標準釋義一致，亦未必能與本公司同行業的其他公司所採納的類似名稱詞彙直接比較。

「8D問題解決法」	指	透過八個步驟，以結構化方式從團隊層面系統性地識別、圍堵及消除常見問題之根本原因，以實施永久性矯正及預防措施。
「執行器」	指	一種裝置，可接收控制訊號，並根據控制系統的指令驅動機械元件，使之執行物理操作，例如產生力或運動。
「ADAS」	指	先進駕駛輔助系統(ADAS)，一種集成電子系統，可運用傳感器、攝像頭及雷達來提供碰撞避免、自適應巡航控制及車道維持輔助等關鍵功能，藉此提升汽車安全性及駕駛效率，按自動化程度分為L0(無自動化)、L1(駕駛者輔助)、L2(部分自動化)及以上等級，各代表不同之車輛控制及駕駛介入程度。
「AGV」	指	自動導引車。
「AI」	指	人工智能，計算機科學的一個分支，專門開發機器和系統來執行通常需人類智力方能完成之工作。
「氣泵」	指	透過產生壓差推動氣體之裝置，常用於電子系統之冷卻、採樣或氣流生成。
「AKII」	指	一種用於超聲波傳感器的新技術，利用特殊編碼技術實現多個傳感器的同時發射與接收，從而提升測量距離及整體系統性能，包括靈敏度、帶寬和檢測範圍的改善。
「自動泊車」	指	在泊車操作期間自動控制轉向、加速、制動及換檔，駕駛員需持續監控並準備介入。

技術詞彙表

「先期產品品質規劃」	指	在新產品或製程開發期間用於設計及規劃品質控制措施之結構化框架。
「AR」	指	擴增實境技術，可將計算機生成的感知訊息實時疊加至使用者的真實環境。
「霧化模組」	指	一種集成元件，可透過超聲波振動、壓力或熱能等能量機制，將液體轉化為微滴或霧氣。
「AUV」	指	一種無需實時人手控制的自動水下航行器，利用其搭載的傳感器、導航系統及電源模組進行海洋觀察、檢查及環境監測。
「AVP」	指	自動泊車(AVP)，一種全自動泊車系統，可賦能汽車於泊車設施在獨立導航、定位可用車位並完成泊車，毋須人工干預。
「盲區檢測」	指	盲點檢測系統，一項汽車主動安全技術。該系統通過傳感器即時監測駕駛員視野盲區，當探測到其他道路使用者處於盲區且存在碰撞風險時，會立即向駕駛員發出警示，從而有效預防因視線受限引發的交通事故。
「複合年增長率」	指	複合年增長率，超過一年之特定期間的年化增長率。
「CNAS」或「中國合格評定國家認可委員會」	指	中國的國家級認證機構，負責對檢測和校準實驗室之能力進行評審及認證。
「CPD」或「兒童存在檢測」	指	兒童存在檢測，一項先進的車內乘員安全技術。其核心功能在於持續監測車輛熄火鎖門後，是否有兒童或其他生命體遺留車內。

技術詞彙表

「深度解析技術」	指	增強感測系統區分物體間細微距離差異能力的技術。
「DFMEA」或「設計失效模式與影響分析」	指	一種預先分析法，用於在製造產品前識別潛在的設計失效、其原因及影響。
「D-TOF」或「Digital Time-of-Flight」	指	一種透過數字化測量發射光脈衝的傳播時間來計算物體距離的高精度測距方法。
「ECU」或「電子控制單元」	指	一種內置系統，可控制汽車中一個或多個電子系統或子系統，是汽車電子及智能功能的核心元件。
「邊緣智能」	指	設備在網絡邊緣在地處理、分析感測器數據並採取相應行動的能力。
「電聲器件」	指	一種設備，能將電子訊號轉換為聲能，或將聲能轉換為電子訊號。
「EV」或「電動車」	指	電動汽車，完全或主要依靠充電池所儲能量來驅動電機之車輛。
「無晶圓廠」	指	一種運營模式，專注於半導體芯片的研發、設計及銷售，並將製造工外包予專業晶圓代工廠。
「FCW」或「前碰撞預警」	指	前向碰撞預警，一種駕駛輔助系統，使用傳感器監測前方道路，並在即將與車輛或障礙物碰撞時向駕駛者發出警示。
「FDM」或「熔融沉積成型」	指	一種積層製工藝，透過加熱噴嘴逐層沉積材料，以構建三維物體。
「壓觸傳感器」	指	使觸控表面能檢測接觸位置並測量所施力或壓力大小之感測技術。
「晶圓代工廠」	指	向其他半導體公司提供芯片製造服務，但不自行設計或銷售自有品牌芯片。
「燃氣錶」	指	測量所消耗燃氣體積或質量之設備，通常用於住宅或商業場景之計費。

技術詞彙表

「GPU」	指	一種專門設計的電子電路，用於快速操作及改變內存，主要用於加快圖像、視頻及圖表的渲染以進行顯示。
「HCI」或「人機互動」	指	研究及設計讓使用者與計算機互動之方式，務求令系統易於使用、高效並令終端用戶滿意。
「熱耗散」	指	一種工藝，可從關鍵元件或系統移除熱能，以維持最佳工作溫度。
「HMI」或「人機介面」	指	用於監控及控制之用戶介面或儀表板，讓操作員與機器、系統或設備互動。
「HPP」或「居家泊車導航」	指	居家泊車導航(HPP)，可讓汽車在家庭車庫等已預先載入地圖的地點自動泊車，駕駛者干預極少。
「IATF 16949」	指	針對汽車零部件的設計、開發及生產而制定的全球性品質管理系統技術標準。
「IC」或「集成電路」	指	集成電路，一種微型電子電路，需要在單一半導體基板上製造並連結各種有源及無源元件。
「IDM」或「集成元件製造商」	指	集成元件製造商(IDM)，於內部完成全部半導體生產工序(包括芯片設計、製造及銷售)的公司。
「智能算法」	指	一種運算法，用於模擬學習、推理及解決問題等認知功能，使系統能自主適應數據模式並優化決策。
「IoT」或「物聯網」	指	物聯網，連結實體物的網絡，透過通信協議，運用內置傳感器、軟件及其他技術，聯同其他系統或設備進行數據收集、交換及分析。
「ISO」	指	一個國際非政府組織，旨在基於共識制定並發佈符合市場需求的國際標準。
「LiDAR」或「激光雷達」	指	光偵測與測距技術，透過雷射脈衝測量距離，以生成高解析度的空間或三維測繪資訊。

技術詞彙表

「MCU」或「微控制器單元」	指	微控制器單元，一種整合處理器、記憶體與周邊裝置的積體電路，專為電子設備與傳感器系統的嵌入式控制而設計。
「MEMS」或「微機電系統」	指	微機電系統技術，可透過微細加工技術在單一矽芯片上集成微機械元件、傳感器、執行器及電子電路，以將複雜系統微型化。
「微型驅動器」	指	一種極為小巧精確的執行系統，能在極小範圍或距離內產生受控制之機械運動。
「微定位」	指	一種技術，能在微米或亞微米尺度對物體進行高精準度的可重複運動及控制。
「微流控」	指	一門科學及技術系統，可利用微尺度通道處理或操控微量流體。
「模組」	指	一種自足單元或組裝件，可執行獨立功能，亦可集成至更大更複雜的系統。
「NEV」或「新能源汽車」	指	新能源汽車。
「OEM」	指	原設備製造商，該等企業生產的元件或產品既可直接採用，亦可整合進其他公司的終端產品，並以後者品牌銷售。
「壓電傳感器」	指	一種換能器，可運用壓電效應將機械能（如壓力、加速度或力）轉換成電子訊號。壓電效應即若干物料被施加機械應力時會產生電荷的現象。
「PMUT」	指	一種微型超聲波換能器，能透過振動膜產生或接收聲波，一般經MEMS工藝製造。

技術詞彙表

「PPAP」或「生產件批准程序」	指	汽車行業的標準流程，需提供證據表明已理解且達到客戶的所有工程及質量要求。
「PPM」或「百萬分缺陷率」	指	用於衡量缺陷率或表現品的標準，表示每百萬件產品中之缺陷件數。
「精密製造」	指	持續生產精準度極高、偏離指定設計公差極小之元件的能力。
「總資產回報率」	指	一種財務比率，用於反映公司盈利能力與總資產之對比，可衡量資產運用效率。
「RPA」或「遠端泊車輔助」	指	遠端泊車輔助(RPA)，容許駕駛者透過智能手機或專用遙控裝置在車外控制泊車操作(通常在有限範圍內)。
「SCR」或「可控矽整流器」	指	可控矽整流器，一種固態電流控制開關元件，可穩固鎖存電子。
「敏感材料」	指	其物理或化學特性對特定外部刺激表現出可測量且可重複變化之物質或複合材料。
「傳感器」	指	一種裝置或元件，能偵測、測量並回應周遭環境的物理、化學或生物刺激，並將之轉換為可處理、顯示或傳輸的電子訊號
「SPC」或「統計製程管制」	指	一種品質控制方法，使用統計技術監控及管制過程，確保其發揮最大潛能。
「封裝體系」或「SiP」	指	將多個芯片或組件集成到單一模組中的封裝技術，可在緊湊型電子系統中實現更強大功能及更優異的電氣性能。
「系統級芯片」或「SoC」	指	一種將處理器、記憶體、介面及功能模組整合到單一芯片上的集成電路，從而實現高性能、低功耗及小型化系統集成。
「熱管理」	指	對系統內的熱生成、熱耗散及熱分佈進行系統性規劃、控制及優化，確保在所有運行條件下的可靠性、效率及安全性。

技術詞彙表

「換能芯片」	指	一種半導體裝置，可以將壓力、聲音或振動等物理能轉換為電子訊號，反之亦然。
「超聲波傳感器」	指	一種傳感器，可透過發射高頻聲波並接收回波，以計算附近障礙物的距離及位置。
「超聲波換能器」	指	一種電聲設備，可將電能轉換為高頻聲波(或反之)。
「UPA」或「超聲波泊車輔助」	指	超聲波泊車輔助，一種電子系統，能運用內置於汽車保險桿的超聲波傳感器，在低速操作時偵測近距離障礙物。
「渦街流量傳感器」	指	一種設備，通過偵測放置在流體中的鈍體所產生的渦流來測量流體流量。
「VR」或「虛擬實境」	指	虛擬實境，計算機生成的三維環境模擬，使用者可運用專門的電子設備以逼真方式與之互動。