

技術詞彙表

於本文件內，除文義另有所指外，本文件所用有關本集團及我們業務的若干詞彙的解釋及定義具有下文所載涵義。該等詞彙及其涵義未必與該等詞彙的標準行業涵義或用法相符。

「先進駕駛輔助系統」	指	先進駕駛輔助系統，由多個部件、傳感器及控制器組成的系統，與駕駛人員共同確保車輛正確安全行駛，實現L1級至L2級自動化
「自動駕駛系統」	指	自動駕駛系統，即支持L3級至L5級自動化的系統
「無人電動牽引車」	指	無人電動牽引車
「AI」	指	人工智能，使用機器(尤其是計算機系統)模擬人類行為的智能程序
「算法」	指	清晰指令的有限序列，通常用於解決某類特定問題或進行計算
「全天候」	指	駕駛人員能安全操作車輛的所有天氣條件，包括雨、雪、霧及沙塵暴等極端天氣
「全場景」	指	自動駕駛車輛運作場景，包括物流、營運及出行車輛適用並搭載L2級至L4級自動駕駛技術的開放及封閉場景
「無人巡邏車」	指	無人巡邏車
「無人接駁車」	指	無人接駁車
「ASIL」	指	汽車安全完整性等級，一種用於規定汽車系統達到ISO 26262道路車輛功能安全標準定義的可接受風險水平所需必要安全要求的風險分類方案，分為A至D級四個級別，其中A級為最低，D級為最高

技術詞彙表

「自動駕駛」	指	汽車無需人工干預就可運行的概念，汽車在運行過程中其運動由人工智能控制，決策則根據傳感器及地理信息系統收集的實時數據作出
「貝葉斯網絡」	指	一種使用概率以決定事件發生機率的圖形模型
「BEV」	指	鳥瞰圖
「芯片」	指	在單顆半導體芯片上嵌入多個互連部件的小型電子裝置，亦稱集成電路或微芯片
「雲」	指	支持雲計算的計算機及連接
「雲計算」	指	將計算機數據及程序存儲在可通過互聯網訪問的多個服務器上的做法
「商用車」	指	主要為載運人員(不包括乘用車)及貨物，或進行專項作業而設計製造的車輛
「深度學習」	指	機器學習的一種形式，使計算機能夠從經驗中學習並根據概念層次來理解世界
「域控制器」	指	控制特定區域或域內一組汽車功能的中央計算機
「線控」	指	使用電子或機電系統取代機械連接控制駕駛功能的技術
「L2級」	指	L2級自動駕駛(亦稱部分自動駕駛)，車輛可協助完成部分駕駛任務，但駕駛員須保持注意力並加以控制的自動駕駛級別

技術詞彙表

「L2+級」	指	L2+級自動駕駛，車輛可處理較L2級自動駕駛車輛更複雜的駕駛任務(如自動變道、自動導航及特定情況下的免手扶駕駛)的自動駕駛級別
「L3級」	指	L3級自動駕駛(亦稱有條件自動駕駛)，車輛能夠在無需駕駛人員主動控制的情況下執行若干駕駛任務的自動駕駛級別
「L4級」	指	L4級自動駕駛(亦稱高度自動駕駛)，車輛可獨立處理大部分駕駛情況而無需駕駛人員的自動駕駛級別
「L5級」	指	L5級自動駕駛(亦稱完全自動駕駛)，車輛可在所有情況下自動駕駛而無需駕駛人員的自動駕駛級別
「機器學習」	指	對算法及統計模型的科學研究，計算機系統可利用該等算法及統計模型在並無明確編程的情況下有效執行特定任務
「兆瓦時」	指	兆瓦時
「空中下載」	指	使用蜂窩網絡而非電纜或其他本地連接進行無線數據傳輸或交易的任何方法
「乘用車」	指	主要為載運乘客及其個人物品而設計製造的車輛(包括駕駛人座位在內不超過九個座位)
「概念驗證」	指	用以證明一個想法或技術很可能成功的早期開發階段
「研發」	指	研究及開發
「無人巴士」	指	L4級無人接駁車，無需駕駛人員即可運行

技術詞彙表

「無人的士」	指	L4級無人車，在網約車服務中以的士形式營運
「基於規則的模型」	指	一類機器學習模型，通過將一套預先定義規則應用於輸入特徵來進行預測
「基於規則的系統」	指	基於知識的系統，用一套規則表示領域知識，並通過使用基於規則的推理方法提出問題的解決方案或結論
「SoC」	指	片上系統，一種將電子裝置各組件整合到單顆芯片上，而非使用獨立部件的集成電路設計
「TOPS」	指	每秒萬億次運算
「V2X」	指	車聯網，即車輛與周邊環境中任何其他實體之間的數據交換，或電動汽車與其他設備之間的電力交換
「VectorNet」	指	一種層次化的圖神經網絡，其首先利用以矢量表示的各道路組件的空間局部性，隨後對所有組件之間的高階互動進行建模
「視覺－語言－動作模型」	指	視覺－語言－動作模型，為可透過視覺及語言指令控制機器人動作的基礎模型
「視覺－語言模型」	指	視覺－語言模型，是視覺與自然語言模型的融合。其將圖像及其各自的文本描述作為輸入，並學習將兩種模式的知識關聯起來