

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釋義具有下文所載涵義。該等詞彙及其涵義未必與標準行業定義或用法一致。

| | | |
|--------------|---|---|
| 「1+N交付模式」 | 指 | 自有製造工廠與多個第三方合作夥伴工廠協同的柔性混產模式 |
| 「3D」 | 指 | 寬度、高度和深度的三個空間維度 |
| 「ACC」 | 指 | 自適應巡航控制 |
| 「AGI」 | 指 | 通用人工智能 |
| 「AI」 | 指 | 人工智能 |
| 「AI-VSLAM」 | 指 | 基於AI的視覺同步定位與建圖技術，VSLAM的高級版本，融合AI技術以提升視覺建圖及導航任務的性能、準確性及穩定性 |
| 「AIoT」 | 指 | 人工智能物聯網 |
| 「DToF」 | 指 | 直接飛行時間，通過直接測量光脈衝往返目標與傳感器的時間差實現距離解析的技術 |
| 「ESG」 | 指 | 環境、社會及管治 |
| 「GNSS」 | 指 | 全球導航衛星系統 |
| 「集團客戶」 | 指 | 就任何特定年度而言，於該年度購買超過1,000台產品的客戶 |
| 「集團客戶淨收入留存率」 | 指 | 本年度留存客戶收入除以上一年度集團客戶收入的比率 |

技術詞彙表

| | | |
|-----------|---|---|
| 「集團客戶留存率」 | 指 | 本年末留存客戶數目除以上一年末集團客戶數目的比率 |
| 「KOC」 | 指 | 關鍵意見消費者 |
| 「KOL」 | 指 | 關鍵意見領袖 |
| 「LDS」 | 指 | 激光測距傳感器，利用激光技術測量自身與目標物體之間距離的裝置 |
| 「激光雷達」 | 指 | 光探測與測距系統，通過發射激光脈衝及探測回波脈衝來測量距離的遙感技術 |
| 「量產」 | 指 | 一個大規模生產階段，採用自動化智能製造與工程設施，以確保產品一致性、降低勞動成本、提升利用率並實現成本效益 |
| 「專利合作條約」 | 指 | 專利合作條約，簡化發明人在多個國家尋求保護的專利申請流程的國際條約 |
| 「點雲」 | 指 | 由掃描過程的產生，以大量點數掃描量測物體 |
| 「即插即用」 | 指 | 在連接或安裝後無需複雜設定即可運行的系統、設備或程序 |
| 「專業人員」 | 指 | 不直接承擔一線生產職責的僱員 |
| 「PSD」 | 指 | 位置敏感檢測器，通過輸出與光斑位置成比例的電信號實現光電定位的光學傳感器 |
| 「研發」 | 指 | 研究與開發 |
| 「留存客戶」 | 指 | 於上一年度為集團客戶且在本年度仍為集團客戶的集團客戶 |

技術詞彙表

| | | |
|----------|---|---|
| 「RGB攝像頭」 | 指 | 三原色攝像頭，專為捕獲可見光設計的成像設備 |
| 「RTK」 | 指 | 實時動態差分定位，一種高精度的衛星導航(GNSS)定位技術，利用全球導航衛星系統的載波相位測量以實時達到厘米級精度 |
| 「SLAM」 | 指 | 同步定位與建圖，一項使機器人或移動設備自主定位，同時在未知環境構建實時地圖的技術 |
| 「SMT」 | 指 | 表面貼裝工藝，將元件直接裝配到印刷電路板表面的電路製造工藝 |
| 「TAM」 | 指 | 總目標市場，對某項產品或服務在特定市場／行業中獲得100%市場份額時，可獲取的總收入機會或銷售潛力的預估 |
| 「TOF」 | 指 | 飛行時間，通過直接測量光脈衝往返目標與傳感器的時間差實現距離解析的技術 |
| 「VSLAM」 | 指 | 視覺實時定位與地圖構建技術，為SLAM使用單目、雙目及多攝像頭作為主要傳感器的特定落地場景。通過分析捕捉圖像的數據特徵，VSLAM預測設備的運動軌跡並重建環境結構 |