

技術詞彙表

本詞彙載有本文件所用有關我們及我們業務的若干技術詞彙的解釋。該等詞彙及涵義未必與該等詞彙的標準行業涵義或用法相符。

「加速度計」	指	一種測量物體固有加速度的裝置
「AEC-Q100」	指	AEC-Q100標準，電子元件必須通過的一套嚴格的要求及測試，以確保其適用於汽車應用。AEC-Q100標準在汽車行業廣獲認可及採用，是汽車應用電子元件設計及製造的重要考量因素
「AGV」或「自動導引車」	指	沿預定路徑運輸貨物或材料的移動機器人
「AI」	指	人工智能，通過機器（特別是計算機系統）對人類智能過程進行的模擬
「算法」	指	遞歸應用於將數據輸入轉換為處理後的數據輸出的有序指令集，例如數學解決方案、搜索引擎結果、描述性統計數據或預測性文本建議
「AMR」或「自主移動 機器人」	指	一種能在無固定軌道或人工干預的情況下，自主感知環境、規劃路徑並完成移動與作業任務的機器人
「ASIC」或「專用集成 電路」	指	一種為特定用途而定制的集成電路(IC)芯片，而非旨在用於通用用途
「ASIL」	指	汽車安全完整性等級，由ISO 26262—道路車輛功能安全標準定義的風險分類方案
「BDS」	指	北斗衛星導航系統，由中國國家航天局擁有及運營的衛星無線電導航系統
「零偏不穩定性」	指	傳感器輸出在恒溫下長期工作時將漂移的量

技術詞彙表

「CNAS」或「中國合格評定國家認可委員會」	指	負責中國認證、檢測及校準領域的國家認可機構
「CPU」	指	中央處理器，計算機的中央單元，包含執行計算機程序指令的邏輯電路
「數據融合」	指	整合多個數據源以生成比任何單一數據源更一致、更準確且更有用的信息的過程
「DoF」	指	自由度，傳感器在三維空間中可測量的獨立運動或方向的數目
「數字孿生模型」	指	預期或實際的真實世界物理產品、系統或過程(物理孿生)的數字模型，作為其數字對應物，用於模擬、集成、測試、監控及維護等目的
「邊緣智能」或「邊緣計算」	指	直接在生成數據的設備上或附近部署計算資源及AI功能，通過在將選定數據傳輸至雲系統之前在本地處理信息來減少延遲及帶寬使用
「功能安全」	指	ISO 26262標準所定義的不存在由電氣／電子系統故障行為引起的危害而導致的不合理風險
「伽利略」	指	由歐洲聯盟通過歐洲航天局(ESA)建立並由歐盟空間計劃署(EUSPA)運營的全球導航衛星系統
「GNSS」或「全球導航衛星系統」	指	為地球表面或近地空間的任何位置提供全天候定位、導航及定時(PNT)的天基無線電導航及定位系統

技術詞彙表

「GPS」	指	全球定位系統，由美國國防部開發並由美國太空軍運營的基於衛星的無線電導航系統。其為全球導航衛星系統之一，可為地球上或近地空間任何地方可毫無阻礙地看到四顆或以上GPS衛星的GPS接收器提供地理位置及時間信息
「陀螺儀」	指	一種用於測量或保持方位及角速度的裝置
「氣密封裝」	指	一種密封技術，在敏感電子元件周圍形成氣密防潮外殼，防止濕氣、氣體及污染物進入
「人形機器人」	指	外形酷似人體的機器人
「IMU」	指	慣性測量單元，一種測量物體在三個軸上的姿態角（或角速度）及加速度的裝置
「慣性導航」	指	一種自主導航技術，利用加速度計與陀螺儀提供的測量值，追蹤物體相對於已知起點、方位及速度的位置及方位
「IoT」	指	物聯網，具有傳感器、處理能力、軟件及其他技術的物理對象（或此類對象組），通過互聯網或其他通信網絡與其他設備及系統連接並交換數據；
「MCU」	指	微控制器，一種緊湊型集成電路，設計用於管理嵌入式系統內的特定任務，將處理器、存儲器及輸入／輸出周邊設備組合於單個芯片上
「MEMS」	指	微機電系統，一種將機械與機電元件微型化的技術，可在普通矽基板上集成機械部件、傳感器、致動器及電子元件

技術詞彙表

「運動控制」	指	自動化的一個分支領域，包括以受控方式移動機器部件的系統或子系統
「NEV」或「新能源汽車」	指	利用電力、氫氣或生物燃料等替代能源的車輛，旨在減少排放及促進可持續交通
「NOA」或「自動輔助 導航駕駛」	指	協助駕駛員自動駕駛車輛的功能
「OEM」	指	原始設備製造商，生產可能由其他組織銷售的零件及設備的組織
「P-Box」	指	定位盒，一款為在動態複雜環境中提供高精度、連續定位而設計的集成式系統級產品
「PCB」	指	印刷電路板，一種由導電層與絕緣層組成的層壓夾層結構，各層均佈有一個或多個銅片層蝕刻的跡線、平面及其它特徵的圖案，該等銅片層被積層於非導電基板的片層上或片層之間
「物理AI」	指	將人工智能集成至自主系統中，使其能夠感知、理解及執行物理世界中的複雜動作
「PPP-AR」	指	一種通過解算載波相位模糊度來提升定位精度，從而增強精密單點定位(PPP)的方法
「PPP-RTK」	指	一種將精密單點定位(PPP)的全球覆蓋及靈活性與實時動態定位(RTK)方法的快速收斂及厘米級精度相結合的混合式GNSS校正技術
「PV」或「光伏」	指	利用具有光電效應的半導體材料將光轉化為電，而光電效應是物理學、光化學及電化學領域中研究的一種現象

技術詞彙表

「robotaxi」	指	一種旨在提供無需人類駕駛員的運輸服務的自動駕駛車輛
「RTK」	指	實時動態定位，一種基於GNSS載波相位動力學的實時差分方法，以厘米級精度實時提供測量站於指定坐標系中的三維定位結果
「傳感器融合」	指	一種將傳感器數據或來自不同來源的數據進行整合的過程，以使所得信息的不確定性比單獨使用該等來源時可能具有的不確定性更小
「信號處理」	指	專注於分析、修改及合成信號的電氣工程子領域，如聲音、圖像、勢場、地震信號、測高處理及科學測量
「SOTIF」或「預期功能的安全性」	指	由ISO 21448標準定義的概念，旨在解決因預期功能的功能不足或合理可預見的人員誤用所導致的危害而引發的不合理風險
「SMT」或「表面貼裝技術」	指	一種將電子元件直接安裝於印刷電路板(PCB)表面的方法
「SoC」	指	片上系統，通過在單個芯片上集成多個具特定功能的集成電路而形成的電子系統
「時空智能」	指	處理、分析及理解具有空間(地理或物理空間)及時間(時間相關)維度的數據的能力
「一級供應商」	指	直接向原始設備製造商(OEM)銷售零部件或服務的公司，構成了供應鏈中最直接的第一層級

技術詞彙表

「前庭系統」	指	創造平衡感與空間方位感的感官系統，其功能是協調運動與平衡。其與耳蝸（聽覺系統的一部分）共同構成大多數哺乳動物內耳的迷路
「晶圓」	指	一種半導體薄片，通常由硅製成，用於製造集成電路，在光伏發電中用於製造太陽能電池
「風力發電機」	指	一種將風的動能轉換為電能的裝置
「XR」	指	擴展現實，通過在物理或現實世界環境中添加任何程度的數字元素以改變現實的任何技術的統稱，包括但不限於增強現實(AR)、混合現實(MR)及虛擬現實(VR)