

## 技術術語表

本技術術語表載有本文件所用與我們及我們的業務有關的若干技術詞彙。該等詞彙及其涵義未必與標準行業釋義或用法相符。

「AGI」	指	通用人工智能，一種具備在廣泛任務範圍內理解、學習及應用知識的能力，且其水平與人類相當的AI
「AGV」	指	自動導引車，沿著標記的特定定義路徑移動的便攜式機器人
「AI」	指	人工智能
「算法」	指	一種循序漸進的程序或規則集，通常用計算機代碼實現，旨在執行特定任務或解決特定問題
「AMR」	指	自主移動機器人，是設計用於在無人工干預的情況下獨立導航環境的機器人，該等機器人利用傳感器及算法來感知周圍環境、做出決策及移動
「複合年增長率」	指	複合年增長率
「噸二氧化碳當量」	指	噸二氧化碳當量
「CPU」	指	中央處理器
「GPU」	指	圖像處理器
「IL」	指	模仿學習，一種機器學習方法，通過智能體觀察並模仿專家示範來執行任務，旨在複製類人決策與行為模式
「IT」	指	信息技術

---

## 技術術語表

---

「IPQC」	指	製程品質控制，是指在製造過程中實施的程序及措施，以確保產品在進入最終生產階段前達到規定的品質標準
「千瓦時」	指	千瓦時
「激光雷達」	指	激光雷達，一種通過激光照射目標並分析反射光以測量距離的遙感技術
「LLM」	指	大型語言模型，一種通過大量數據訓練的基礎模型，使其具備理解及生成自然語言及其他類型內容的能力，能夠進行多種任務
「MCU」	指	微控制單元
「研發」	指	研究及開發
「RL」	指	強化學習，一種機器學習方法，通過智能體與環境互動進行決策訓練，以試錯方式實現累積回報最大化
「S&OP」	指	銷售及營運規劃
「單件流」	指	一種產品在製作過程中以單件為單位逐步流轉，而非以批量方式進行作業的製作過程
「SLAM」	指	同時定位與地圖構建，一種機器人使用的計算技術，用於繪製環境地圖，同時確定其位置以實現導航及空間感知
「VLA」	指	視覺語言動作，一種AI模型，其整合了計算機視覺、語言及基於動作的系統來理解並解釋視覺數據，處理及生成人類語言，並執行特定的動作

---

## 技術術語表

---

「1+N+S = ∞」 指 本文件「業務」所載述我們機器人解決方案的理念

「3C」 指 計算機、通信及消費電子