

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。

π -mirror	指	底盤盲區實時監測系統，通過獨特光學設計及優化安裝位置，消除車輛底部潛在盲區
3D	指	三維
8/17M	指	800萬／1,700萬像素
AA	指	主動對位，一種高精度組裝工藝，利用實時光學反饋將鏡頭元件相對於圖像傳感器定位，精度可達微米級
ADAS	指	高級駕駛輔助系統
ADB	指	自適應遠光燈系統
ADS	指	自動駕駛系統
AEB	指	自動緊急制動
ALD	指	原子層沉積，一種薄膜沉積技術，用於塗覆滿足車規級要求的材料
AR-HUD	指	增強現實抬頭顯示器
AVM	指	全景影像系統
CFA	指	彩色濾光陣列，圖像傳感器表面的濾光片陣列，可使圖像傳感器感知紅、綠、藍三色光，進而生成彩色圖像
CMOS	指	互補金屬氧化物半導體
CMS	指	攝像頭監控系統
CO ₂	指	二氧化碳

技術詞彙表

COB	指	板上芯片，一種將圖像傳感器芯片直接安裝在印刷電路板組件上，無需傳統芯片載體的封裝技術
DLP	指	數字光處理，一種使用微鏡陣列生成高亮度圖像的投影技術
DLP PGU	指	數字光處理圖像生成單元，一種用於先進AR-HUD系統的超高分辨率圖像生成組件
DMS	指	駕駛員監測系統
DVR	指	行車記錄儀
E/E架構	指	車輛的電氣與電子系統架構
F.NO	指	鏡頭焦距與入射光瞳直徑的比值，記為f/N（例如f/1.8或f/2.0），其中數值越小表示光圈越大，可使更多光線光綫進入傳感器
FOV	指	視場角，相機可捕捉到的可見區域的角度範圍
玻塑混合鏡頭	指	一種結合玻璃與塑料光學元件的鏡頭結構，可實現光學性能、輕量化及成本效益的最優平衡
HFOV	指	水平視場角，相機在水平方向可捕捉的視野範圍，以度為單位計量
HMI	指	人機交互，用戶接收信息並控制車輛系統的接口和交互方式
HUD	指	抬頭顯示器
IATF 16949	指	專為汽車行業制定的國際質量管理體系標準

技術詞彙表

IR	指	一種用於駕駛員監測應用中的紅外光檢測濾色片配置
ITO	指	氧化銦錫，一種透明導電材料，用於車載光學部件的加熱膜
L2	指	2級自動駕駛，即部分自動化。該級別功能可輔助駕駛員控制車速與轉向，例如在走走停停的跟車狀況下，通過保持駕駛員車輛與前車的距離實現輔助駕駛，同時還能提供車道居中轉向輔助。不過，該功能仍要求駕駛員全程手握方向盤，並隨時準備接管車輛控制權
L2+	指	2+級自動駕駛，該級別屬於部分自動化，具備組合式駕駛輔助功能，性能超越2級解決方案，但尚未完全達到3級解決方案的標準
L3	指	3級自動駕駛，或有條件自動化。該級別支持車輛僅在理想且受限的條件下實現自動駕駛，例如在指定限速的封閉式高速公路上或停車場內行駛。駕駛員仍需坐在駕駛位上，但雙手可離開方向盤
L3+	指	3+級自動駕駛，指在特定條件下，車輛可自主處理所有安全關鍵任務、環境監測和駕駛功能，允許駕駛員暫時脫離駕駛操作
L4	指	4級自動駕駛，或高度自動化。該級別車輛可在無需人工干預的情況下實現自動駕駛，但其運行範圍僅限已知應用案例，或適配多數環境與道路條件
LCoS	指	硅基液晶，一種在硅基板上使用液晶進行成像的微顯示／投影技術
LED	指	發光二極管

技術詞彙表

LiDAR	指	激光雷達傳感器，一種利用光來測量物體距離或量程的遙測方法
LT+N	指	庫存訂購模型，其中LT指供應商交貨週期，N指採購計劃中額外預留的緩沖天數
MOC	指	光機耦合，一種仿真設計方法，可實現光學、機械及熱性能的集成仿真與優化
MTF	指	調制傳遞函數，一種用於衡量鏡頭系統光學性能及成像質量的指標
MWh	指	兆瓦時
MWp	指	兆瓦峰值
新型電子車輛	指	新型電子車輛
新能源汽車	指	新能源汽車，採用電力、氫能源或混合動力等替代能源的車輛
nm	指	納米，一種波長測量單位，等於十億分之一米
定點	指	客戶在通常經過競爭性評估程序後，就特定項目或產品作出的選擇
主機廠	指	原始設備製造商，在製造新車的過程中組裝和安裝汽車零件
OMS	指	乘客監測系統
光機電算	指	融合光學、機械、電子及算法能力的集成技術平台，提供系統級完整光學解決方案

技術詞彙表

光機收發器	指	一種用於在激光雷達系統中發射及接收激光信號的集成化光機組件
PCBA	指	印製電路板組件，一種搭載有電子元件的印製電路板
PGU	指	圖像生成單元，艙內投影顯示系統的核心圖像生成部件，功能相當於集成化緊湊型投影儀
像素	指	圖像傳感器上的感光單元數量
ppm	指	百萬分率
PV	指	峰谷值，光學元器件實際表面輪廓曲線與理論表面輪廓曲線的差值，數值越小代表光學表面精度越高、光學性能越佳
RCCG	指	一種紅、青、青、綠排佈的彩色濾光陣列模式
RGB	指	一種常見的紅、綠、藍排佈型彩色濾光陣列模式
RGB-IR	指	一種紅、綠、藍及紅外排佈的彩色濾光陣列模式
RGGB	指	一種紅、綠、綠、藍排佈的彩色濾光陣列模式
無人駕駛出租車	指	專為向乘客提供無人駕駛出租車服務而設計的自動駕駛車輛
ROI	指	感興趣區域，芯片上的預設區域，經目標物體反射返回的激光光斑需落於該區域內
RYYCy	指	一種紅、黃、黃、青排佈的彩色濾光陣列模式

技術詞彙表

SDV	指	軟件定義汽車，一種車輛架構，通過軟件控制和定義車輛功能，支持空中下載更新及功能升級
SMT	指	表面貼裝技術
SOC	指	系統級芯片，一種將多種電子元器件和功能集成於單一芯片的集成電路
SPAD	指	單光子雪崩二極管，一種用於激光雷達系統中探測反射激光信號的光電探測器
平方米	指	平方米
tCO ₂	指	噸二氧化碳當量
TFT	指	薄膜晶體管，一種常用於平板顯示器和部分HUD光學引擎中的顯示驅動技術
一級供應商	指	汽車供應商，直接向主機廠供應零部件、系統或模塊
TOF	指	飛行時間法，一種用於相機模組的距離測量技術，通過計算光到達物體並返回所需的時間來確定深度信息
VLA	指	視覺－語言－動作
世界模型	指	能夠理解現實世界動態變化規律的神經網絡