

## 技術詞彙表

於本文件內，除文義另有指定外，與本集團及我們業務有關的若干詞彙的解釋及定義應具有下文所載涵義。該等詞語及其涵義未必與相關行業中該詞語通常採用的涵義或用法一致。

「4D雷達」	指	一種感測技術，可捕捉目標的距離、方位角、速度和仰角
「A鏈憑證」	指	一種專有信用工具，由客戶A基於其自身商業信用發行並承兌，並由專屬數字化平台提供支持
「ACC」	指	自適應巡航控制－透過調整車速，與前方車輛保持安全的跟車距離的技術
「AEB」	指	自動緊急制動；一種自動制動以避免或減輕碰撞的技術
「AI」	指	人工智慧，由機器－尤其是電腦系統－仿真人類智力思考過程的技術
「AIoT」	指	人工智慧物聯網；人工智慧(AI)技術與物聯網(IoT)基建設施的結合，以實現更高效的IoT運作，改善人機互動，並加強資料管理和分析
「算法」	指	一組有限且定義清晰的指令序列，通常用於解決特定類型的問題或進行數據計算處理
「全天候」	指	人類駕駛者可安全操作車輛的所有天氣情況
「角度精度」	指	角度可被量測或確定的精確程度
「角度分辨率」	指	成像系統根據物體的角間距區分兩個緊密相鄰物體的能力
「BSW」	指	盲區警示；一種偵測駕駛者盲區內的車輛，並發出相應警示的技術
「中央計算雷達」	指	由多個小型相干雷達前端組成的雷達系統
「C-NCAP」	指	由中國汽車技術研究中心營運的中國車輛安全評估項目
「DBSCAN」或「基於密度的空間聚類算法」	指	一種用於機器學習的聚類算法，根據數據點之間的距離將資料分群

## 技術詞彙表

「探測範圍」	指	感測器或系統能夠可靠探測到目標的最大距離
「域控制器」	指	於電腦網絡域內回應安全認證請求的服務器，負責允許主機存取域內資源
「DOW」	指	開門預警；一種開啟車門時會警示乘客有車輛接近的技術
「FCTB」	指	前方橫向交通制動；一種自動制動以防止前方橫向交通碰撞的技術
「FCW」	指	前向碰撞預警；一種警示駕駛者即將與前方路徑中的車輛或物體發生碰撞的技術
「視場角」	指	在任意給定時刻可觀測到的角度範圍
「GPU」	指	圖形處理單元；一種專門的電子電路，設計用來加速在畫面緩衝區中建立影像以供顯示
「集成電路」	指	集成電路；一組電子電路，由各種電子元件(如電晶體、電阻和電容)及其互連組成
「智能汽車」	指	配備可實現車與車、與基礎設施及與外部設備通信技術的車輛
「LCC」	指	車道居中控制；一種透過持續的轉向輔助，使車輛保持在車道中央的技術
「激光雷達」	指	光探測與測距，一種使用脈衝激光測量距離並構建地球表面3D地圖的遙感技術
「毫米波雷達」	指	一種使用極高頻電磁波(30–300 GHz)的雷達
「新能源汽車」	指	主要或完全依靠電能驅動的車輛類型，包括純電動汽車、插電式混合動力汽車及氫燃料電池汽車
「NOA」	指	自動駕駛導航；一種可根據導航指令實現自動駕駛功能的技術，如變換車道、超車及高速公路出口駛離等

## 技術詞彙表

「NPU」	指	神經處理單元；一種專門類型的處理器，設計用來加速AI和機器學習任務，尤其是涉及神經網絡的任務
「OEM」	指	在新車製造過程中組裝及安裝汽車零件的汽車原設備製造商
「遠端升級／更新」	指	透過無線方式(而毋需使用USB線等實體連接)進行資料傳輸對裝置進行軟件更新的方法
「PCB」	指	印刷電路板，用於支撐與連接電子元件的平面基板
「同軸供電」	指	一種可透過單芯電纜同時傳輸電力與數據信號的技術
「每秒點雲」	指	3D掃描器(通常為激光雷達系統)採集空間數據點的速率
「每幀點雲」	指	在序列中每個獨立時間步長內採集或生成的3D點雲，通常來自感測器或處理管道
「雷達」	指	利用無線電波探測物體相對於有關地點的距離、方向和徑向速度的系統
「RCTB」	指	後方橫向交通制動；一種自動制動以防止後方橫向交通碰撞的技術
「射頻」	指	射頻，當用於描述一類電子設備時，指可在射頻頻譜範圍內發射或接收射頻信號的電子設備
「RFCMOS」或「高性能射頻互補金屬氧化物半導體」	指	一種整合射頻、類比與數位電子器件於單一混合信號CMOS(互補金屬氧化物半導體)芯片上的金屬氧化物半導體(MOS)集成電路(IC)技術
「同步定位與地圖構建」	指	機器人及自動駕駛車輛使用的一種技術，用於在未知環境中創建地圖的同時，確定自身在地圖中的位置
「SMT」	指	表面貼裝技術；一種製造電路板的方式，其中電子元件直接安裝在電路板的表面，而非插入通孔中

---

## 技術詞彙表

---

「SoC」	指	系統單芯片；將計算機或電子系統所需的主要元件整合在單一微型芯片上的集成電路設計
「SVM」或「支持向量機」	指	監督式機器學習模型(採取最大間隔原則)，以其相關學習算法對數據進行分類與迴歸分析
「一級供應商」	指	直接向OEM提供零件、系統或服務的公司
「TJA」	指	擁堵輔助駕駛；一種透過控制加速和轉向，在擁擠的交通中提供自動駕駛支持的技術