
技術詞彙表

「3D」	指	三維
「ADAS」	指	先進駕駛輔助系統，一種智慧車載系統，其透過傳感器、攝像頭及軟件，協助剎車、轉向、停車及防撞，以提升行車安全與駕駛舒適度
「AE」	指	自動曝光，即攝像頭的一項功能，可自動調整曝光設定(如快門速度、光圈及ISO)，以優化照明
「AI」	指	人工智能，即機器對人類智慧的模擬，使其能夠自主執行學習、推理及解決問題等任務
「AI-ISP」	指	基於AI的圖像信號處理，提升攝像頭傳感器所捕獲原始圖像數據
「算法」	指	基於執行一系列指定動作以解決問題的程序或公式，尤指通過計算機
「B」	指	十億的縮寫，用於表示模型參數數量(例如，「2B」= 20億；「10B」= 100億)
「B2B」	指	企業對企業
「β 測試」	指	預發行用戶試驗，以在正式推出前識別問題及收集反饋
「大數據」	指	龐大而複雜的數據集，需專門加工及分析
「寬域成像」	指	一種成像技術，支持在不同光線條件下進行多光譜成像，以提供高清影像
「BSD」	指	盲區偵測，一項駕駛輔助功能，以偵測盲區或車輛後方區域的來車，並向駕駛者發出警示，協助預防變道時發生碰撞事故
「複合年增長率」	指	複合年增長率
「雲」	指	用於存儲、管理及處理數據的遠端服務器
「雲原生彈性架構」	指	一種基於雲端的架構(例如，根據需求自動擴展資源的容器及微服務)
「計算機視覺」	指	AI的一個領域，允許計算機分析及解釋圖像或視頻中的視覺信息，使其能夠識別物體、場景及活動
「算力」	指	芯片於單位時間內處理數據及執行運算的能力
「數據中台」	指	集中式數據基礎設施，用於整合、處理及管理跨部門數據，實現統一訪問、標準化服務及用於分析的數據共享
「深度學習」	指	AI及機器學習的一個子集，使用多層神經網絡在檢測、識別及語言處理等任務中實現高準確度；其可直接從大型數據集中學習特徵，而無需大量手動規則設計
「DMS」	指	駕駛員監控系統，一種安全系統，利用車載傳感器與AI探測駕駛員狀態(例如，疲勞或分心)並發出警示

技術詞彙表

「端側芯片」	指	一種旨在於邊緣設備上運行AI任務的專用處理器，可實現在無雲連接狀態的低延遲及高效率處理
「智能體」	指	能夠感知其環境，並通過感知、認知、決策及執行進行反應，以達成特定目標的實體(軟件、硬件或系統)
「交互執行單元」	指	一種系統組件，可通過處理命令、觸發動作及提供即時反饋實現實時交互
「物聯網」	指	物聯網，一個由互連設備組成的網絡，可實時收集及交換數據，實現設備之間的自動化及通信
「IPD」	指	集成產品開發，一套貫穿產品生命週期、有結構地整合產品開發活動的體系
「ISO」	指	國際標準化組織，一個世界性的國家標準機構聯合會
「大模型」	指	具有大量參數的機器學習模型，通常使用深度神經網絡構建，以處理複雜任務和大型數據集
「LLM」	指	大語言模型，一種基於大規模數據集訓練的AI模型，能夠實現高級語義理解及上下文推理。該模型基於Transformer架構構建，可解讀細微語言差別、整合特定領域知識，並支持複雜的分析及決策支持任務
「lx」	指	照度的測量單位，表示每平方米表面上所接受到的光線量
「機器學習」	指	AI的一個子集，專注於開發算法，允許機器從數據中學習並隨時間的推移提高性能，而無需針對特定任務進行顯式編程
「中間件」	指	一種充當應用程序、服務或系統之間橋樑的軟件，使其能夠通信及交換數據
「模塊」	指	較大系統中的獨立單元或組件，旨在執行特定功能並與其他部件集成
「混合專家模型」	指	混合專家模型，一種使用多個專門的子模型(即專家)和門控機制為每個輸入數據選擇專家的AI模型設計
「多模態」	指	一種AI模型，能夠處理和整合多種數據類型(例如文本、圖像及音頻)以增強決策和理解
「OMS」	指	乘員監測系統，檢測、追蹤及分析駕駛員及乘客存在、位置及狀態的車輛技術
「光學成像」	指	以光學為硬件(例如傳感器及鏡頭)及軟件(例如ISP及算法)成像，在不同光照條件及天氣情況下，生成滿足清晰度及穩定性等嚴格要求的數字圖像或視頻
「點雲」	指	呈現物體或環境外表面的3D空間數據點集合

技術詞彙表

「量化」	指	一種降低參數精度，以減少儲存需求、提升計算效率，並能在資源受限的硬件上部署的技術
「研發」	指	研究與開發
「Recadas安全風控管理平台」	指	我們專有的人工智能驅動安全風險管理系統，可實時分析駕駛員行為及環境數據，以提升車隊安全、實現針對性干預並支持數據驅動的保險洞察
「ReID」	指	重識別，用於跨不同圖像或視頻幀(通常來自多鏡頭或視角)識別及匹配同一個體或物體
「RGB-D」	指	一種包含每個像素的紅、綠、藍色彩信息及深度信息的圖像或傳感器數據類型
「SDR」	指	智能行車記錄儀，一種智能車載設備，以實時監測、記錄及分析駕駛行為及車輛運行數據
「模擬」	指	構建現實世界流程的數字化再現的工具與方法，用以分析行為並預測結果
「SaaS」	指	軟件即服務，一種基於雲端的軟件交付模式，用戶透過互聯網訪問應用程序，無需在本機設備安裝或維護軟件
「結構光」	指	深度感測技術，其將已知光學圖案(如點陣、條紋、網格)投射至場景，並根據圖案接觸物體表面後的形變程度計算深度
「ToF」	指	飛行時間技術，通過測量光信號(通常為紅外線)從傳感器發射至目標物體並返回所需時間，據此計算距離的深度感測技術
「VLM」	指	視覺—語言大模型，一種結合視覺與文本理解的多模態AI模型，用於處理及生成涉及圖像或視頻及語言的信息。VLM通過大規模成對的圖像—文本數據集進行訓練，能夠執行圖像描述、視覺問答、具描述性的物體識別等任務
「VLA模型」	指	視覺—語言—行動模型，一種結合視覺感知、語言理解及動作執行的多模態AI模型，用於與真實世界或模擬環境進行互動。該模型能夠解讀視覺輸入、理解指令，並執行相應的動作
「視覺智能」	指	AI的分支領域，通過光學成像技術與計算機視覺算法，使機器能夠通過圖像、視頻等視覺方式感知、認知外界信息。其實現目標檢測、場景解析、行為識別、執行交互等智能化任務