

## 詞彙表

本詞彙表載列本文件內有關本公司及我們業務所使用的若干技術詞彙。有關詞彙及其涵義未必與業內的標準定義或慣常用法相符。

「絕對定位精度」	指	機器人相對於固定座標系移動到工作空間中特定点的精度
「交流伺服電機」	指	採用交流電(AC)供電的伺服控制系統，可精確控制電機的位置、速度及扭矩，廣泛應用於工業機器人、數控機床、自動化設備等領域
「算法」	指	通常以計算機代碼實現的分步程序或規則集，旨在執行特定任務或解決特定問題
「人工智能」或「AI」	指	機器或計算機系統執行通常需要人類智能才能完成的任務的能力
「自動化」	指	應用各種控制系統(如控制器、機器人及信息技術)來操作各行各業中的設備和流程
「軸」	指	自由度，軸數增加可提高協作機器人的靈活性，從而擴大工作空間
「複合年增長率」	指	複合年增長率
「協作機器人」	指	具有可操作機械臂的機器人，用於在共享空間或人員與機器人近距離工作時進行直接的人機交互或協作
「控制器」	指	與機器人連接以控制其運動的系統
「節拍時間」	指	協作機器人完成編程任務的一個完整周期所需的時間
「自由度」	指	機器人系統在執行任務時可自主操縱的獨立運動軸數
「靈巧手」	指	一種機器人手部執行器，具有多自由度、高靈活性和精確控制能力，通常用於模擬人手的操作行為
「具身AI模型」	指	需要物理實體來學習及運作的人工智能，如帶有攝像頭、手臂或輪子的機器人

---

## 詞彙表

---

「具身智能機器人」	指	基於具身智能核心理念構建的新一代機器人系統，作為智能體憑藉物理身體在環境中感知、互動與行動
「編碼器」	指	旨在將機械運動轉換為電信號的機電設備，可提供有關角速度及位移的反饋
「末端執行器」	指	根據客戶要求安裝在機器人上的工具，例如真空吸盤、氣動夾爪、電動夾爪、專用夾具或點膠閥
「柔性協作機器人」	指	具備原生力控能力的機器人系統，其每個關節均內置高精度扭矩傳感器，可實現全局多點力控制
「全狀態反饋」	指	機器人控制系統中的一種先進感知和響應機制，指機器人在運行過程中實時獲取和處理所有關節和末端執行器完整狀態信息的能力
「力傳感器」	指	一種通過將輸入的機械力轉換為電信號輸出來測量力的傳感器
「GB 9706」	指	中國國家藥品監督管理局(NMPA)要求的一系列醫用電氣設備強制性標準
「IEC 60601」	指	國際電工委員會(IEC)發佈的一系列國際標準，規定醫用電氣設備的安全和性能要求，並被公認為醫療器械安全的基準
「工業機器人」	指	專為工業應用而設計的多關節機械手或多自由度機器人，通常具有六個自由度
「IP67」	指	侵入防護等級，其中6表示對固體的防護最高級別，可抵禦固體異物的侵入，等級範圍為0至6，7表示防水防護等級，在1米水深中浸泡30分鐘仍能確保防水效果
「ISO」	指	國際標準化組織(獨立的國際組織)，負責制定及發佈涵蓋各行業的國際標準。該等標準涉及各種主題，包括品質、安全、效率及互操作性
「MTBF認證」	指	平均故障間隔時間認證，用於衡量產品的可靠性

---

## 詞彙表

---

「OEM」	指	原始設備製造商，其產品被用作另一家公司產品的零部件的公司
「多關節機器人」	指	以旋轉關節作為主要運動單元，透過多關節組合實現多自由度空間運動的機器人，通常為垂直關節形態
「有效負載」	指	機器人執行任務時可處理的最大重量
「重複定位精度」或 「重複性」	指	協作機器人在特定公差範圍內連續重複同一姿勢的能力
「RSC」	指	機器人安全控制器，旨在通過確保機器人在定義的安全參數內運行來防止事故
「研發」	指	研究及開發
「傳感器」	指	一種測量或檢測現實世界條件（例如運動、熱量或光線）的裝置，並將其轉換為模擬或數字表示
「伺服器」	指	協作機器人的關節電機控制器，能夠實現高精度的運動、速度及加速度控制，確保協作機器人在執行複雜任務時保持高重複定位精度及準確性。此外，其可精確控制輸出扭矩，使協作機器人在執行裝配及抓取等任務時能夠施加適當力度
「SLAM」	指	同步定位與地圖構建，一種機器人在未知環境中建立地圖的同時，持續追蹤自身在該環境中所處位置的過程
「觸覺傳感器接口」	指	機器人系統中的硬件－軟件接口模塊，用於連接和管理觸覺傳感器，使機器人能夠在與物體接觸時感知壓力、摩擦、紋理、變形和其他信息
「遠程操作」	指	指遠程操作系統或機器
「扭矩傳感器」	指	一種用於測量和監測機器人關節的運動、位置及扭矩的裝置
「TÜV」	指	德國技術監督協會(Technischer Überwachungsverein)，一家獨立、中立的機構，為多個行業提供檢驗及認證服務
「虛擬牆」	指	使用硬件和軟件組合來創建模擬環境的數字顯示器

---

## 詞彙表

---

「VLA」	指	視覺語言動作，一種集成計算機視覺、語言及動作系統來理解和解釋視覺數據、處理和生成人類語言並執行特定動作的AI模型
「晶圓」	指	用於製造集成電路及其他微電子設備的半導體薄片
「3C」	指	計算機、通信及消費電子