

技術詞彙表

本技術詞彙表載有本文件所用若干技術詞彙的解釋。因此，該等詞彙及其涵義未必與標準行業涵義或該等詞彙的用法相同。

「ADAS」	指	先進駕駛輔助系統，一套一體式先進駕駛輔助技術，利用傳感器、軟件及控制系統增強駕駛的安全性、改善車輛操作並支持半自動功能
「Agent OS」	指	智能體操作系統，一個軟件平台，為開發、部署及管理AI智能體提供核心基礎設施及運行環境，使其能自主運作、與使用者互動並與外部系統或應用程式整合
「AI」	指	人工智能
「API」	指	應用程式編程接口，一組明確界定的規則及協定，容許不同的軟件應用程式或系統之間溝通，使開發者能在無需理解底層代碼的情況下存取及整合特定功能或數據
「B端」	指	企業端，為公司的業務營運面向企業的一端，即專為企業或機構客戶（而非個人消費者）設計的產品、服務或解決方案
「純電動汽車」	指	純電動汽車，一種完全依靠車端電池儲存的電力提供動力的汽車，其使用電池驅動電機而不使用內燃機
「BSD」	指	盲點偵測系統，一種先進駕駛輔助系統，其監察駕駛員無法直接目視的車側及後方區域，並就潛在碰撞風險發出警示
「複合年增長率」	指	複合年增長率，衡量一項投資在特定期間的平均年增長率
「整車」	指	整車，最終組裝前整車
「無級變速器」	指	無級變速器，一種自動變速器，可在給定範圍內無縫轉換無數個有效傳動比，相較於傳統階梯式變速器能提供更平穩的加速及更高的燃油效率

技術詞彙表

「ECCV」	指	歐洲計算機視覺會議，為計算機視覺領域的頂級雙年度學術會議，於歐洲舉辦並由歐洲計算機視覺界組織，聚焦圖像理解、模式識別及相關AI技術的最新研究
「電子及電氣」	指	車輛內的電子控制單元、線束、傳感器及電氣部件的整合系統，用於支持其電力分配、控制功能及智能特性
「電子燃油噴射」	指	一種燃油輸送系統，利用電子控制裝置及傳感器精確調節噴射入內燃機氣缸的燃油量，從而改善效率、性能及排放控制
「端到端模型」	指	一種AI模型，能在統一框架內學習將輸入直接映射至輸出，無需人工設計的中間步驟或獨立處理階段
「ESG」	指	環境、社會及管治
「GBRC」	指	專有充換電一體水晶架構，旨在為能源管理及電池系統提供高水平安全性、效率及業界領先性能
「混合動力電動汽車」	指	由內燃機與電機共同驅動的汽車，其電池透過再生制動及發動機本身(而非外部充電)進行充電
「ICCV」	指	國際計算機視覺會議，為計算機視覺領域的首要雙年度學術會議，由IEEE及計算機視覺基金會(Computer Vision Foundation)組織，聚焦圖像分析、模式識別及相關AI技術的前沿研究
「內燃機」	指	內燃機，一種透過在燃燒室內燃燒燃料及空氣產生動力的發動機，普遍用於汽車、摩托車及其他機器
「IMU」	指	慣性測量單元，一種電子設備，通常使用加速度計、陀螺儀及磁力計測量並報告移動物體的比力、角速度，有時亦包括朝向，以支持導航及控制功能

技術詞彙表

「座艙智能」	指	一個軟件及硬件的整合系統，使用傳感器、AI及人機交互技術監察乘員，並提升車輛內部的安全性、舒適性及用戶體驗
「大語言模型」	指	一類大型AI模型，經海量文本語料訓練，具有數十億參數，能夠理解、生成及推理人類語言
「LCA」	指	變道輔助，透過監測相鄰車道評估變道操作的安全性，並就潛在危險向駕駛員發出警示的駕駛輔助功能
「L2級輔助駕駛系統」	指	一種駕駛輔助系統，可在若干情況下同時控制轉向、加速及制動，但要求人類司機於任何時間仍要保持參與並監察環境
「L3級輔助駕駛系統」	指	一種有條件自動駕駛系統，可在特定運作設計領域內執行所有駕駛任務，允許司機在該等情況下脫離動態駕駛，但於系統要求時司機需恢復控制
「L4級智能駕駛系統」	指	一種高度自動駕駛系統，可在界定的運作設計領域內在無需人手干預的情況下執行所有駕駛任務，但於必要時仍可能需要人手控制
「MaaS」	指	模型即服務，一種為特定垂直行業打包合適AI引擎工具箱的服務，並通過具成本效益的定制滿足大量客戶的需求
「自然用戶交互」	指	使用者可透過語音、示意動作、觸控或視覺等自然人類行為與計算機或設備互動的界面，盡量減少對鍵盤或鼠標等傳統輸入方法的需要
「新能源汽車」	指	完全或部分由電力、氫燃料電池或插電式混合動力系統等新能源驅動的車輛，旨在減少對傳統化石燃料的依賴及降低排放
「NOA」	指	導航輔助駕駛，一種結合導航數據與自動駕駛能力，使車輛能夠執行任務的先進駕駛輔助功能

技術詞彙表

「NPU」	指	神經網絡處理單元，一種為執行AI算法(特別是神經網絡計算)而優化的處理器，為AI驅動的應用程式提供高效率及低功耗
「OEM」	指	OEM，為設計及生產零件、組件或完整產品的製造商，其產品可以自有品牌銷售或供應予其他公司進行整合與轉售
「PV」	指	乘用車
「RCW」	指	後方碰撞預警，一種安全系統，可檢測來自逼近車輛的潛在追尾碰撞風險並及時向司機發出警示
「強化學習—多模態(RLM)」	指	一種AI框架，將強化學習技術應用於處理及優化文本、視覺、音頻及傳感器數據等多模態任務，實現複雜環境中的協調決策
「SOP」	指	量產啟動，指產品從開發及試產階段轉入正式量產的時間點，標誌著為商業交付而進行的製造正式開始
「供應商質量工程師」	指	負責管理及確保供應商提供的材料、組件及服務的質量的專業職位
「VLA」	指	視覺—語言—行動模型，一種整合視覺感知、自然語言理解及行動執行的AI模型，使智能體能夠解讀圖像或視頻、理解指令並在真實世界或模擬環境中執行相應任務
「VLM」	指	視覺—語言模型，一種結合視覺及文本數據的AI模型，用於理解、詮釋及生成基於視覺輸入的語言，支持圖像描述、視覺問答及多模態推理等任務
「WAIC」	指	世界AI大會，於中國舉辦的國際會議，匯聚全球領袖、企業、研究人員及政策制定者，展示AI領域的創新、討論趨勢及推動協作