

技術詞彙表

本技術詞彙表載有本文件所用與本集團及我們的業務有關的若干詞彙的釋義。部分釋義未必與行業標準釋義或該等詞彙用法一致。

「AGV」	指 自動導引車，一種無人駕駛的自行式機器人，旨在沿預設路徑自主運輸貨物
「臂展」	指 機器人手臂或末端執行器能夠伸展的最大距離
「軸」或「多軸」	指 機器人運動中的自由度
「複合年增長率」	指 複合年增長率
「協作機器人」	指 亦稱為Cobot，旨在在共享工作空間中與人類一起工作
「複合機器人」	指 一種結合了不同類型機器人元素以實現功能和性能的的機器人系統
「控制器」	指 連接至機器人的系統，用以控制機器人的動作
「自由度」	指 機器人系統可自主操作以執行任務的獨立運動軸數量
「具身智能機器人」	指 具備具身人工智能機器人，使其能夠感知、學習並與其環境進行動態互動
「EV」	指 電動汽車，一種完全或主要由電力驅動的機動車輛
「四軸工業機器人」	指 一種具有四向自由度的機器人
「諧波減速器」	指 一種機械式變速裝置，能降低旋轉機械的齒輪傳動比以提升扭矩
「運動控制」	指 通過協調速度、加速度與定位的算法控制機器人部件精確運動的技術，以實現平穩精準的機械動作
「OS」	指 操作系統，一種管理計算機硬件和軟件資源，並為計算機程序提供通用服務的系統軟件
「有效載荷」	指 機器人執行任務時所能承受的最大重量
「即插即用」	指 連接或安裝後無需複雜設置，即可立即運行的系統、設備或流程

技術詞彙表

「RV減速器」	指 專為工業機器人關節設計的專用減速器
「SCARA」	指 選擇性順應性裝配機器人手臂，一種多關節機器人，其中機器人能夠自由移動且在三個軸向保持剛性，同時在最終軸向具有順應性
「六軸工業機器人」	指 一種具有六向自由度的多關節機器人
「TCP」	指 工具中心點，即機器人工具與工件接觸的點
「WMS」	指 倉儲管理系統，一種用於管理和控制日常倉庫運作的軟件
「3C」	指 計算機、通信及消費類電子產品
「3D」	指 寬度、高度與深度這三個空間維度