

技術詞彙表

除文義另有所指外，本文件所用有關本集團及我們業務的若干詞彙的解釋及釋義具有下文所載涵義。部分該等詞彙及其涵義未必與標準行業定義或用法一致，且可能無法與其他公司採用的類似術語進行比較。

「AI」	指	人工智能
「APP」	指	應用程式
「自動化控制」	指	利用控制系統管理和調節工業過程，從而提高操作的效率、安全性和精確度
「BIM」	指	建築信息模型
「DMS」	指	文檔管理系統，用於創建、存儲、管理及追蹤電子文檔與紙質文檔電子圖像的軟件
「FMS」	指	農場管理系統，旨在簡化農業操作、提高生產力並優化各類農業活動決策的軟件解決方案
「GNSS」	指	全球導航衛星系統，由衛星組成的網絡，能在全球範圍內提供定位、導航和授時服務
「HMI」	指	人機界面
「IQC」	指	來料質量控制
「ISOBUS」	指	國際標準化組織制定的通信總線標準，適用於農業與林業設備的國際標準化通信協議
「激光雷達」	指	光探測與測距技術，是一種通過發射激光脈沖來對環境進行三維建模的遙感技術
「MRP」	指	物料需求計劃系統
「OTA」	指	空中下載
「PPP」	指	精密單點定位，GNSS定位技術，能夠計算非常精確的位置信息，在良好條件下精度可達厘米級
「PQE」	指	產品質量工程
「ROI」	指	投資回報率
「世界其他地區」	指	世界其他地區
「RTCM」	指	海事無線電技術委員會

技術詞彙表

「RTK」	指	實時動態載波相位差分技術，用於提升GNSS信號定位精度的衛星導航技術
「SaaS」	指	軟件即服務，一種雲計算服務模式，由服務商向客戶交付應用軟件，並負責管理或外包所需的物理設備與軟件資源
「傳感器融合」	指	通過整合多個傳感器的數據，生成對環境或被測系統更準確、更可靠感知信息的數據處理過程
「SLAM」	指	同步定位與建圖，機器人和自主系統通過激光雷達等技術，在未知環境中實時構建精細地圖，並同時確定自身在該等地圖中位置的技術