

詞 彙

本詞彙表載有本文件所用與我們及我們的業務有關的若干技術詞彙。該等詞彙及其涵義未必與標準行業釋義或用法相符。

「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點的精度
「AI」	指	人工智能
「ARM架構」	指	用於計算機處理器的精簡指令集計算架構系列
「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
「CE」	指	Conformité Européenne，核實若干產品可於歐洲經濟區安全銷售及使用的監管標準
「協作式機器人」或 「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
「中機盟」	指	中國機器人產業聯盟，由從事機器人行業研究開發、生產製造及應用服務的企事業單位、大專院校、科研院所、用戶單位及其他相關組織於2013年創立的非牟利社會組織
「週期時間」	指	協作機器人完成編程任務的一個完整週期所需的時間
「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
「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

詞 彙

「電子皮膚技術」	指	一種通過電容式接近傳感器的工作原理實現的非接觸碰撞預防技術，使協作機器人能夠於人機交互過程中以安全速度運行時檢測接近的物體。該技術允許協作機器人通過停止運動或採取避讓行動對接近的物體作出快速反應，從而有效防止即將發生的碰撞
「減速器」	指	用於降低電機或電源的速度並提高其扭矩輸出的機械設備
「高工產研」	指	高工機器人產業研究所。於2008年成立，其研究範圍涵蓋機器人產業鏈的各個方面，包括工業機器人、協作機器人、移動機器人等。高工產研每年對產業鏈內逾500家企業進行實地考察及電話調查，故積累大量市場資料及行業數據
「國際機器人聯合會」	指	國際機器人聯合會，於1987年成立的專業非牟利組織。國際機器人聯合會作為機器人社區的全球中心，擁有90名成員，包括國家機器人協會、研發機構、機器人供應商及集成商，間接代表逾3,000個組織
「I/O控制」	指	輸入／輸出控制
「MIR」	指	Marketing Intelligence Resource。其成立於2008年，於機器人、自動化及智能製造行業擁有多項研究經驗。其研究範圍覆蓋全球，主要集中於中國、日本、東南亞以及歐洲及美國市場
「Mordor Intelligence」	指	Mordor Intelligence成立於2014年，已與20多個行業逾6,000家組織合作，提供準確數據及可行見解
「重複定位精度」	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
「SCARA」	指	選擇順應性裝配機械臂，指協作機器人在3個軸上自由移動並保持剛度，同時在最後一個軸上順應的能力

詞 彙

「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
「出貨量」或 「協作機器人出貨量」	指	協作機器人製造商交付予客戶的協作機器人的總台數。 根據灼識諮詢報告，由於協作機器人出貨量直接反映實際市場需求，故其為衡量協作機器人行業市場規模的常用指標
「STEAM」	指	科學、技術、工程、藝術及數學
「遙操作」	指	遠程操作系統或機器