

技術詞彙

本詞彙表包含本文件中與本集團及本公司業務有關的部分術語的解釋。本詞彙表中包含的術語及其涵義可能與這些術語的標準行業涵義或用法不一致。

「ADAS」	指	高級駕駛輔助系統，為提升駕駛的安全性和舒適性而開發的自動化、可調節及增強型車輛系統的電子系統，即L1及L2
「AI」	指	人工智能，計算機科學的一個領域，專注於用機械模擬人類及其他動物所展示的智能
「算法」	指	通過進行一連串的具體動作而解決問題的程序或公式
「ASIL」	指	汽車安全完整性等級，由ISO 26262所定義的風險分類方案，該標準有四個ASIL等級，即ASIL A、ASIL B、ASIL C及ASIL D，其中ASIL D對產品的完整性要求最高，ASIL A則最低
「自動駕駛」	指	高級別智能駕駛（即L3及以上）
「雲」	指	在互聯網／內聯網上託管的遠程服務器網絡，用於存儲、管理及處理數據，以取代本地服務器或個人計算機
「複合年增長率」	指	複合年增長率
「DiL」	指	駕駛員在環，一種用於驗證車輛能否在人類駕駛員參與下準確實現功能的仿真技術
「ECCN」	指	出口管制分類編號，BIS用於商業管制清單的編碼，用以識別出口管制項目

技術詞彙

「外國直接產品」	指	出口管理條例項下外國直接產品規則中所用的術語，指直接使用美國軟件或技術在美國境外製造的產品，或直接使用美國軟件或技術的工廠或設備所生產的產品，本產品可能受出口管理條例所規限
「FuSa」或 「功能安全」	指	道路車輛功能安全，受ISO 26262等標準規管的安全要求，旨在避免因車輛電氣及／或電子系統故障或失靈而導致對人員造成傷害的不可接受風險
「HiL」	指	硬件在環，一種用於驗證代碼實現的功能是否與整個硬件系統的需求定義一致的仿真技術
「ICV」	指	智能網聯汽車，是指配備先進的傳感器、控制器及執行器的道路車輛，具有智能及合作駕駛功能
「智能駕駛」	指	ADAS及自動駕駛
「IP」	指	知識產權
「ISO」	指	國際標準化組織，一個設在瑞士日內瓦的非政府組織，負責制定國際標準及評估商業組織的質量體系
「ISO 21448」	指	由ISO定義的國際SOTIF標準，於2022年6月30日發佈，適用於需要適當的態勢感知以確保安全的預期功能，而此類態勢感知來自複雜的傳感器和處理算法，尤其是緊急干預系統的功能以及具有自動駕駛的系統
「ISO 26262」	指	由ISO定義的國際FuSa標準，擬應用於包含一個或多個電氣及／或電子系統的安全相關系統，安裝在批量生產的乘用車輛中且處理因車輛系統故障或失靈而可能造成的危害

技術詞彙

「IT」	指	信息技術
「公里」	指	公里
「千瓦時」	指	能源(電力)單位，千瓦時
「L1」	指	一級智能駕駛，如自適應巡航控制及車道保持輔助，以協助駕駛者，但仍需要駕駛者來控制車輛
「L2」	指	二級智能駕駛，可以協助駕駛者控制車速及轉向，例如通過保持駕駛者車輛與前車之間的距離來幫助駕駛者通過交通擁堵路段，並提供轉向協助以將車輛保持在車道中間行駛，但同時仍然要求駕駛者雙手握住方向盤，並準備在任何特定時刻接管車輛控制
「L3」	指	三級智能駕駛，或有條件的自動化，允許車輛自動行駛，但只在理想的條件下及有一定限制，如以一定的速度在有通行限制的分道高速公路上及在停車場內。駕駛者仍需坐在方向盤後面，但雙手毋須握住方向盤
「L4」	指	四級智能駕駛，或高度自動化，允許車輛在無需人為干預的情況下自動行駛，但局限於已知的使用情況，或在大多數環境及道路條件下
「L5」	指	五級智能駕駛，或完全自動化，使車輛能夠監測及應對所有的道路狀況，而完全不需要人為干預，也無需安裝方向盤及油門、剎車踏板
「激光雷達」	指	一種用於確定範圍的感應或探測系統，其工作原理跟雷達相同，但使用激光器發出的光
「MiL」	指	模型在環，一種仿真測試，在建模框架中仿真控制算法模型及其環境，但不涉及任何物理硬件組件以驗證模型是否準確實現功能需求

技術詞彙

「多支柱法」	指	ICV的測試方法，包括仿真測試、封閉場地測試及開放道路測試
「毫米波雷達」	指	一種使用短波長電磁波的特殊雷達技術
「NS-CMIC清單」	指	美國財政部外國資產控制辦公室(OFAC)公佈的非SDN中國軍工複合企業名單
「OpenX」	指	車輛環境開放動態道路信息，為自動化及測量系統標準協會(ASAM)界定的用於描述道路網絡的檔案格式
「OTA」	指	空中下載，一種使用蜂窩網絡無線下載軟件更新以升級系統的技術
「研發」	指	研究及開發
「SaaS」	指	軟件即服務，一種軟件許可及交付模式，其中軟件及相關數據被集中託管
「SiL」	指	軟件在環，一種仿真測試，在仿真環境模型中測試嵌入式軟件，但不涉及任何硬件以驗證代碼實現的功能是否與模型一致
「仿真」	指	應用仿真硬件和軟件並藉助數學方法，對現實世界系統或過程的特徵及行為進行數字化模擬的仿真建模技術
「SOTIF」	指	道路車輛預期功能安全，由IOS 21448等標準規管的安全要求，旨在避免因車輛功能不足(包括車輛層面的預期功能規格不足，或車輛系統中電氣及／或電子元件的實施規格或性能不足)導致的危險而產生的不可接受風險
「平方米」	指	平方米

技術詞彙

「測試里程」	指	自動駕駛車輛或ICV行駛的一英里路程
「TCL」	指	工具置信度，用於計量軟件工具可用的置信度。ISO 26262界定三個工具置信度，包括TCL 1、TCL 2及TCL 3，其中TCL 1為最低級，TCL 3為最高級
「V2X」	指	車聯萬物，旨在提高道路安全及交通效率的車輛通訊系統
「ViL」	指	車輛在環，一種仿真測試，其中實體車輛放置在仿真測試環境中，用於驗證車輛是否在仿真測試環境中準確實現了功能
「XiL」	指	X在環，在環仿真技術的總稱，能夠測試從模型、軟件到硬件的一切物體