

技術詞彙表

本詞彙表載有對本文件所用若干技術詞彙的解釋。因此，這些詞彙及其涵義未必與這些詞彙的標準行業涵義或用法一致。

「4D雷達」	指	利用毫米波頻率實時檢測物體的雷達，提供物體的距離、方位角、仰角及速度四個維度的信息
「第七代自動駕駛出租車」	指	與豐田、北汽集團、廣汽集團等戰略合作夥伴研發自動駕駛出租車車型，於2025上海車展亮相
「ACC」	指	自適應巡航控制，一種用於道路車輛的ADAS，可自動調整車速以與前方車輛保持安全距離
「ADAS」	指	先進駕駛輔助系統。ADAS旨在通過利用各種傳感器、攝像頭和軟件算法，為駕駛員提供附加功能並增強駕駛體驗，從而在車輛的操作和安全方面為駕駛員提供輔助
「AI」	指	人工智能
「風冷產品」	指	一種利用氣流（如風扇及散熱片）來用以排散高性能元件（如芯片）所產生的熱量的產品
「ASIL」	指	ISO 26262汽車安全完整性等級，包括A、B、C和D級，ISO 26262是汽車開發過程的國際功能安全標準
「自動駕駛里程」	指	自動駕駛車輛覆蓋的總距離，無論在駕駛座上是否有安全駕駛員在場
「AV」	指	自動駕駛車輛
「複合年增長率」	指	複合年增長率，衡量投資在特定時期內的平均年增長率

技術詞彙表

「卷積神經網絡(CNN)」	指	一種專門用於處理結構化網格數據（如圖像、視頻或音頻）的神經網絡。廣泛應用於圖像分類、目標檢測、視覺特徵提取等計算機視覺任務
「極端情況」	指	很少發生或無法預測、但對確保自動駕駛汽車安全商業化至關重要的情況或情境，包括但不限於不尋常或突發事件、具挑戰性的天氣狀況、艱難的道路基礎設施或獨特的駕駛模式
「深度神經網絡(DNN)」	指	一種用於學習複雜模型和高維數據處理的神經網絡，包含更多的隱藏層及神經元
「無人駕駛里程」	指	在駕駛座上沒有安全駕駛員在場的情況下車輛行駛的總距離
「無人駕駛運營里程」	指	對外運營期間累計的無人駕駛總里程
「雙Orin產品」	指	一種為實現高運算效能而整合兩顆NVIDIA Orin芯片的產品
「擴展卡曼濾波(EKF)」	指	一種用於存在噪聲測量的非線性系統中狀態估計的算法。其廣泛應用於機器人、自動駕駛車輛和導航系統，通過預測物體的位置、速度及高階運動參數跟蹤物體。其經常用於融合來自多個傳感器的數據以提高準確性
「貨運噸公里」	指	用於計量特定運輸方式在指定距離內運輸貨物總量的指標；在計算我們的自動駕駛卡車的貨運噸公里時，根據我們管理層對我們的自動駕駛卡車可運輸的貨物裝載噸數的估計
「GNSS」	指	又稱全球導航衛星系統，由一組衛星提供來自太空的信號，向接收器傳輸定位及計時數據
「GTV」	指	交易總額

技術詞彙表

「高保真」	指	以最真實的方式重現模擬情境的模擬器，以盡可能逼真為目標，包含許多元素並模擬它們之間的關係
「人機界面系統」	指	人機界面系統，旨在使駕駛員能夠與車輛進行互動而不會分心
「模仿學習」	指	通過觀察及模仿人類專家或其他模型的演示來學習的智能體
「IMU」	指	慣性測量單元，一種電子設備，結合使用加速計、陀螺儀，有時還使用磁力計，可測量並報告車輛的加速度、角速度，有時還包括其磁場
「惡劣天氣」	指	對交通流量特性造成不利影響的狀況，因此有必要更改定義信號控制交叉路口運作的參數
「KMPCI」	指	每次關鍵干預公里數，一種用於衡量自動駕駛車輛安全性和可靠性的性能指標，即自動駕駛車輛在需要必要干預以防止發生事故或其他潛在危險情況之前可以行駛的公里數
「KMPI」	指	平均接管／干預公里數，一種用於衡量自動駕駛車輛安全性和可靠性的性能指標，即自動駕駛車輛在人工接管／干預之前可以行駛的公里數
「LCC」	指	車道居中控制
「L0」	指	由國家市場監督管理總局及中國國家標準化管理委員會界定的自動駕駛等級，其駕駛自動化系統僅限於提供警告及臨時協助，主要實現偏離車道警告(LDW)、前向碰撞警告(FCW)等基本警示功能

技術詞彙表

「L1」	指	由國家市場監督管理總局及中國國家標準化管理委員會界定的自動駕駛等級，其駕駛自動化系統可持續執行自適應巡航控制(ACC)或車道保持輔助(LKA)等橫向或縱向車輛控制任務
「L2」	指	由國家市場監督管理總局及中國國家標準化管理委員會界定的自動駕駛等級，其駕駛自動化系統可同時執行橫向及縱向車輛控制任務（例如結合ACC與LKA），但仍需駕駛人持續監控，並在必要時介入操作
「L2+」	指	未經相關行業標準正式界定的行業術語，指需要持續人工監督的系統，其功能可超越L2，但無法完全達到L3（如高速公路和城市NOA）
「L3」	指	由國家市場監督管理總局及中國國家標準化管理委員會界定的自動駕駛等級，其駕駛自動化系統可在堵車代駕等限定情況下駕駛汽車，且除非符合所有條件，否則不會運作，且駕駛須於未符合自動駕駛要求條件時駕駛汽車
「L4」	指	由國家市場監督管理總局及中國國家標準化管理委員會界定的自動駕駛等級，其駕駛自動化系統可在包括本地無人駕駛出租車等限定情況下駕駛汽車，且除非符合所有條件，否則不會運作，且無須駕駛接手駕駛汽車
「L5」	指	由國家市場監督管理總局及中國國家標準化管理委員會界定的自動駕駛等級，其駕駛自動化系統可以在任何地方的所有情況下駕駛汽車

技術詞彙表

「激光雷達」	指	又稱光探測和測距，一種使用激光探測和測量到環境中物體距離的傳感器
「LLM」	指	大型語言模型在大量文本上進行訓練，以閱讀和創建類似人類的文字，其日漸融入自動駕駛系統，以增強其推理、適應性和交互能力
「長途陸運」	指	通過商業卡車進行的長途運輸
「長尾場景」	指	罕見、複雜且不可預測的駕駛情況，雖然不常發生，但對於確保自動駕駛系統的安全性和可靠性至為重要，例如行人突然穿越、駕駛員行為不穩定或惡劣天氣狀況
「量產」	指	已通過開發和驗證過程，符合客戶驗收標準，並準備好大規模交付予OEM以整合至可供銷售的車型中的解決方案
「神經常微分方程 (NODE)」	指	一種深度學習模型，其中數據的轉換被建模為連續的時間微分方程，而不是標準神經網絡中傳統的離散層序列。其允許模型在狀態之間流暢轉換
「NOA」	指	自動導航輔助駕駛，一種允許車輛自動導航並遵循指定路線的自主導航功能，無需人類駕駛員的持續輸入
「OEM」	指	原始設備製造商
「運營」	指	除非另有說明，有關我們自動駕駛出租車的「營運」、「在運」或「已營運」之提述，涵蓋收費及非收費活動

技術詞彙表

「編隊」	指	一組一起行駛、積極協調的車輛
「冗餘車輛平台」	指	配備冗餘的傳感器、計算系統、電源和執行器的平台，可避免單點故障
「冗餘系統」	指	能夠在正常和故障條件下控制車輛的系統
「國際自動機工程師學會」	指	一個由航空航天、汽車和商用車行業的128,000多名工程師和相關技術專家組成的全球協會
「單Orin產品」	指	一種僅整合一顆NVIDIA Orin芯片的產品
「SoC芯片」	指	芯片級系統，集成中央處理單元(CPU)、存儲器接口、片上輸入／輸出設備、輸入／輸出接口和輔助存儲接口的可編程集成電路，通常與無線電調製解調器和圖形處理單元等其他組件一起位於單個基板或微芯片上
「一線城市」	指	北京、上海、廣州及深圳
「二線城市」	指	杭州、成都、武漢等31個由中國國家統計局劃分的城市
「出行網絡平台」	指	交通網絡公司，包括提供出行和叫車服務的線上平台
「車載域控制器」	指	一種集中式架構，用於管理特定區域或領域內的一組車輛功能
「車輛平台」	指	由OEM開發的一套標準化的結構、機械及工程部件，可作為多種車型的基礎。其被用於精簡不同車型的設計、生產及裝配流程

技術詞彙表

「視覺轉換器(ViT)」	指	一種專為圖像識別任務而設的深度學習模型，利用轉換器(Transformers)的自注意力機制，而非CNN中的傳統卷積層
「水冷產品」	指	一種採用液體冷卻機制（通常為水或冷卻液）排散高性能元件（如芯片）所產生的熱量的產品