

技術詞彙

本技術詞彙表載有本招股章程所用技術詞彙的若干解釋。因此，該等詞彙及其涵義未必與其行業標準涵義或用法一致。

「三維重建」	指	捕捉及以電腦重建真實物體的三維形狀及外觀的過程
「高級駕駛輔助系統」或「ADAS」	指	為自動化、調整及增強車輛系統而開發的電子系統，以實現安全及更好的駕駛
「人工智能」或「AI」	指	專注於透過機器模擬人類智慧
「人工智能計算中心」或「AIDC」	指	設有人工智能超級計算基礎設施及大量GPU的數據中心，以提供已預先訓練的人工智能模型及生產新的人工智能模型
「人工智能模型」或「AI模型」	指	可將非結構數據作為輸入數據，並透過其「智力」(即感知世界、轉錄及組織信息、增強或生成內容或作出決定)將其轉化為信息輸出的算法應用
「AI-as-a-Service」或「AIaaS」	指	人工智能雲計算服務，使客戶可以最少的專業知識、付出及投資生產符合彼等特定業務需求的人工智能模型
「智能內容增強」	指	人工智能模型透過改善圖像及視頻質量並豐富內容細節以實現內容增強
「智能內容生成」	指	人工智能模型透過使用混合現實及增強現實於視頻疊加視覺內容以實現內容生成，包括三維重建實體空間、虛擬化身及軟件智能體
「AlexNet」	指	一種卷積神經網絡架構，由Alex Krizhevsky、Ilya Sutskever和Geoffrey Hinton於2012年合作設計
「算法」	指	基於執行一系列指定動作以解決問題的程序或公式，尤指通過計算機
「API」	指	應用程序接口，用於促進不同計算機系統之間信息交換與指令執行的計算機編程方法

技術詞彙

「增強現實」或「AR」	指	將數字內容及資訊覆蓋至現實世界的人工智能技術
「自動機器學習」 或「AutoML」	指	將應用機器學習解決現實世界問題的耗時及迭代工作自動化的過程，使機器學習專業知識有限的開發人員能夠訓練特定於其業務需求的高質量模型
「車輛安全完整性等級」 或「ASIL」	指	由ISO 26262 — 道路車輛功能安全標準定義的風險分類方案
「汽車產業軟體流程 改進車能力測定 標準」或「ASPICE」	指	國際標準的一種特殊變體，也稱為ISO/IEC 15504 (SPICE)，為定義、執行及評估汽車業界以軟件及系統部件為重點的系統開發所需過程框架而訂定的標準
「虛擬化身」	指	代表用戶或用戶的特徵或角色的虛擬形象
「複合年增長率」 或「CAGR」	指	複合年增長率
「碳中和」	指	淨零碳排放，通過透明的測量排放量的過程實現，減少這些排放及抵銷剩餘排放
「三甲醫院」	指	國家衛生健康委員會的醫院等級系統中的三級醫院，具備提供優質專業醫療服務及承擔高等教育科研計劃的巨大能力
「雲」	指	由寄存於互聯網上的遠程服務器組成的網絡，用於存儲、管理、處理數據及提供算法，以取代本地服務器或個人電腦
「CMOS圖像傳感器」	指	使用CMOS (互補式金屬氧化物半導體) 技術的圖像傳感器
「代碼庫」	指	用於構建特定軟件系統、應用程序或軟件組件一組的源代碼
「COCO」	指	一個旨在推動未來對目標檢測、實例分割、看圖說話及人物關鍵點方面的研究的大型數據庫

技術詞彙

「計算機視覺」	指	一種人工智能技術，使計算機及系統能夠從數字圖像、視頻及其他視覺輸入中獲取有意義的信息，並根據該信息採取行動或提出建議
「極端案例」	指	僅於正常操作參數範圍外發生的難以模擬或測試的意外或未知的情況
「CVPR」	指	計算機視覺與模式識別會議，由IEEE主辦的年度研討會
「深度學習」	指	構造多層人工神經網絡的機器學習技術，以自原始輸入中精確提取特徵
「決策智能」	指	大規模應用機器學習的組織決策及流程
「檢測率」	指	正類預測中正確預測的比例
「數字人」	指	類人軟件智能體，通過對話、表情及手勢與用戶進行自然生動的交互
「數字孿生」	指	作為物理對象或過程的實時數字對應物的虛擬表示
「駕駛員分析系統」 或「DMS」	指	車輛安全系統，用於評估駕駛員身份、嗜睡、分心、不規範行為和缺席，並在需要時向駕駛員發出警告
「動態範圍」或「DR」	指	圖像最亮與最暗部分之間的相對比率，從純黑色到最亮的白色
「動態視覺傳感器」 或「DVS」	指	對局部亮度變化作出響應的成像傳感器
「ECCV」	指	歐洲計算機視覺國際會議，每兩年舉行一次的研討會
「邊」或「邊緣」	指	使計算及數據存儲更接近數據生成地的硬件或服務
「每秒百億億次浮點 運算」	指	每秒百億億次浮點運算

技術詞彙

「人臉測試競賽」 或「FRVT」	指	人臉測試競賽(FRVT)是由美國國家標準與技術研究院實現的一系列針對人臉識別系統的大規模獨立評估
「前向碰撞預警」 或「FCW」	指	向駕駛員發出在其前進路徑中即將發生碰撞的警告
「GitHub」	指	一個用於版本控制及協作的代碼託管平台
「GPU」	指	圖形處理器
「H5」	指	HTML5語言及透過HTML5語言製作的數字產品
「智能遠光燈輔助系統」 或「HBA」	指	在夜間識別迎面而來的車輛，自動從遠光燈切換至近光燈的系統
「ICCV」	指	國際計算機視覺大會，由IEEE主辦每兩年舉行一次的研討會
「IEC」	指	國際電工委員會，一個負責為所有電氣、電子及相關技術制訂及發佈國際標準的組織
「混合現實和增強現實 IEEE國際研討會」 或「ISMAR」	指	增強現實和混合現實領域的領先國際學術會議
「IJCV」	指	計算機視覺國際期刊，為計算機視覺頂級期刊
「圖像處理器」 或「ISP」	指	通過如降噪、自動曝光、自動對焦、自動白平衡和專為數字處理及提升圖像質量而設計的圖像銳化等操作，將圖像轉換為數字格式的方法
「ImageNet ILSVRC」	指	ImageNet大規模圖像識別競賽是對於對象檢測及圖像分類算法的大規模評估
「電氣與電子工程師 協會」或「IEEE」	指	為促進科技進步而成立的世界最大型技術專業人員協會

技術詞彙

「智能車載娛樂系統」 或「IVI系統」	指	通過音頻／視頻接口、觸摸屏顯示器、按鈕面板、語音命令等控制元素為駕駛員及乘客提供娛樂及信息的車輛系統組合
「IO」	指	輸入及輸出
「IoT」	指	物聯網將互聯網連接擴展到物理設備及日常物品中
「ISO」	指	國際標準化組織，由多個國家標準機構的代表組成的國際標準制訂機構
「KITTI」	指	世界上最大的自動駕駛場景下的計算機視覺研究數據集與指標之一
「L2」	指	二級自動駕駛，或部分自動化，輔助駕駛員控制速度及轉向，如透過維持駕駛員的車輛及前面車輛間的距離以助時行時止的交通，以及透過使車輛居中於車道內(而駕駛員須繼續手握軚盤，並作好隨時控制的準備)提供轉向輔助
「L2+」	指	二加級自動駕駛，增強二級駕駛員輔助安全功能，於所有駕駛環境中為駕駛員提供更大的實用性，與二級相比，提供更多的功能，如高速公路出入口、車道變換及合併，而駕駛員仍對汽車負責
「L3」	指	三級自動駕駛，或有條件自動化，車輛可自行駕駛，惟僅限於理想條件且受限制，如限制進入且設有若干速度限制的分隔高速公路及停車場，而駕駛員須繼續手握軚盤
「L4」	指	四級自動駕駛，或高度自動化，車輛可自行駕駛而無須人互動，惟限於已知的用例，或大部分情況及路況
「激光雷達」	指	光探測及測距，透過以傳感器用激光照射目標並測量其反射以測量距離的方法
「長尾場景」	指	現實生活發生頻率較低，惟佔所有情景中大部分的情景，其偵測及妥善處理為客戶帶來巨大的價值

技術詞彙

「元宇宙」	指	物理世界、增強現實及虛擬現實在共享數字空間中的融合
「混合現實」或「MR」	指	真實世界和虛擬世界的融合，以產生新的環境和可視化效果，其中物理對象和數字對象共存並實時交互
「MMLab」	指	湯教授設立的香港中文大學多媒體實驗室(MMLab)，為深度學習的先鋒機構之一
「模型壓縮」	指	實現從原始模型簡化的模型，而不會顯著降低精確度；簡化模型是指在大小及／或延遲方面比原始模型有所減少的模型
「自然語言處理」 或「NLP」	指	人工智能的一個分支，可幫助計算機理解、解釋及操縱人類語言
「OMS」	指	乘員分析系統
「開源」	指	可自由用於可能的修改及再分配的原始碼
「算子」	指	在人工智能計算中高度優化的計算單元
「空中下載技術」 或「OTA」	指	一種將應用程序及／或其更新無線分發給最終用戶設備的方法
「感知智能」	指	支持各種識別任務，例如根據視覺數據以及3D點雲、語音信號和自然語言文本中進行圖像分類、物體檢測、姿態檢測和圖像分割
「強化學習」	指	機器學習中的一個領域，涉及智能代理應如何基於環境而行動，以取得最大化累積獎勵
「SenseAuto」	指	我們的絕影智能汽車平台
「SenseAuto Cabin」	指	包括駕駛員分析系統(DMS)、乘客分析系統(OMS)及智能車載娛樂(IVI)系統
「SenseAuto Connect」	指	利用雲端及邊緣計算對汽車及例如路側單元、行人及其他汽車等其周圍進行一站式管理的平台

技術詞彙

「SenseAuto Empower」	指	向汽車製造商提供的AI-as-a-Service產品
「SenseAuto Pilot」	指	涵蓋我們高級駕駛輔助系統(ADAS)的產品
「SenseCare」	指	我們有關智慧醫療的人工智能軟件平台
「SenseCare-Lung Pro」	指	SenseCare的一款應用，可自動檢測肺結節、肺炎(包括COVID-19)病變，並為放射科醫師提供全面的定性和定量分析及結構化報告
「SenseCore」	指	我們專有的通用人工智能基礎設施，支撐我們人工智能模型的量產及其在各種場景中的應用，包括人工智能基礎設施和資源的算法及算力
「SenseFoundry」	指	我們主要為智慧城市而設計的人工智能軟件平台
「SenseFoundry-Enterprise」	指	我們主要為智慧商業而設計的人工智能軟件平台
「SenseMARS」	指	我們嵌入數千個人工智能模型的軟件平台，支持感知智能及混合與增強現實系統(MARS)
「SenseParrots」	指	我們專有的深度學習訓練框架
「傳感器」	指	一種設備、模塊、機器或子系統，其目的是檢測環境中的事件或變化，並將信息發送到其他電子設備，通常是計算機處理器
「同步定位與建圖」或「SLAM」	指	在構建或更新未知環境的地圖時同時跟蹤目標在其中的位置的計算問題
「軟件智能體」	指	透過人工智能多模型交互技術實現智能人機交互，包括語音、自然語言處理、手勢、姿勢及視線
「SDK」	指	軟件開發工具包，安裝包內的一套可用於創建與開發應用程序的軟件開發工具
「空間映射」	指	AR設備為環境創建3D地圖的過程

技術詞彙

「STPU」	指	我們首款專門的人工智能芯片
「超級夜景攝影」	指	能在弱光條件下捕捉高質量視頻的增強攝影應用
「車路協同」或「V2X」	指	車輛與實物間的通訊，如可影響車輛或可能受車輛影響的道路、交通燈及路邊訊號
「虛擬現實」或「VR」	指	計算機生成的三維圖像或環境模擬，可以由使用特殊電子設備的人以看似真實或物理的方式進行交互，例如帶屏幕的頭盔或裝有傳感器的手套