智慧出行聯盟成立 促進自動駕駛

林世雄: 開展法例修訂工作 後年公布運輸策略藍圖



智慧出 行車聯網技 術聯盟昨日 成立,運輸

及物流局局長林世雄、香港應用 科技研究院董事何偉中及行政總 裁葉成輝等多位行業翹楚出席。 業界看好自動駕駛及車聯網技術 發展,相信將是推進本港智慧城 市建設的重要基石。特區政府亦 展開法例修訂工作,促進自動駕 駛技術研發,並計劃在2025年公 布相關的運輸策略藍圖

大公報記者 蔣去悄



聯盟簡介 成立日期 2023年4月



▲林世雄表示,特區政府將探討在港 利用車聯網技術,便利自動駕駛和車 輛與道路設施之間的互動及資訊傳

◀運輸及物流局局長林世雄(前排 中)為智慧出行車聯網技術聯盟啟動 典禮暨智慧出行論壇主禮,並與一衆 嘉宿合照 中通社



透過致力締造一個充滿活力的技術生態圈及促進更多「產、學、研 |

- 於智慧出行車聯網方面的協作,助力香港發展成為國際創新科技中心 • 加強香港在技術發展和知 識轉移方面作為「超級聯
 - 繫人 | 的作用
- 通過5G等關鍵技術加強業界協 作,促進行業討論
- 就業界常見的困難和技術需 求討論最佳實踐方案
- 促進工業、研究機構、大 學、學術界和政府之間技術

合作夥伴名單

香港應用科技研究院、中國移動 香港、和記電訊(香港)、冠忠巴士集 團、華礪智行(武漢)、有利集團、國際汽 車及航空工程師學會、一清創新、聯想電訊 盈科企業方案、德勤中國

大公報記者整理

自動駕駛技術發展離不開政府的支 持。林世雄表示,特區政府正進行法例 修訂工作,為日新月異的自動駕駛技術 「拆牆鬆綁」,長期將促進自動駕駛升 級為一種嶄新的智慧出行方式。未來亦 將探討在港利用車聯網技術,便利自動 駕駛和車輛與道路設施之間的互動及資 訊傳輸,為落實更加靈活及智能化的交 通管理鋪路,並在2025年公布運輸策略 藍圖。

林世雄認為,基礎研究是開拓科學 認知的重要支柱,運輸署將透過「智慧 交通基金 | 資助研究,應科院的車聯網 科技(C-V2X)項目便是其中之一,通 過在本港道路實地測試,以提升交通安 全及自動駕駛技術發展。

此外,林世雄透露,運輸署將於今 年5月在青沙管制區實行「易通行」(不 停車繳費服務),並於年內推廣至所有 的特區政府收費隧道,相信有助在三條 過海隊道實施不同時段不同收費

5G網絡成熟 助創新科技落地

何偉中表示,全球經濟在過去幾年 面臨挑戰,智慧城市及創新科技成為推 動經濟及社會復甦的重要契機,香港作 為國際創新科技中心,各地智慧科技領 域專家匯聚一堂,相信有助本港智慧城 市建設。

何偉中強調,智慧出行及車聯網

技術是智慧城市發展的必經之路,智 慧出行車聯網技術聯盟的成立,將促 進業界分享階段性技術成果,探討充 滿活力的技術生態建設,推動「產學 研 | 發展。他相信,隨着香港加快部 署車聯網設施,將成為全球智慧城市 建設的佼佼者。

何偉中還認為,交通運輸是城市的 循環系統,為經濟發展注入蓬勃的活 力,隨着5G網絡成熟,將有更多創新科 技應運而生,促進自動駕駛及車聯網發 展,有助提升道路交通安全性,改善城 市化帶來的交通堵塞問題,增強市民對 於自動駕駛系統的信心。

改善城市交通堵塞問題

葉成輝指出,智慧出行可從6個方面 助力智慧城市發展,包括車聯網部署、 指揮交通應用、公路及流量管理、公共 交通智能化、建立跨境交通網絡、改善 環境等,希望未來能會現有人重及無人 車並存的格局。

葉成輝還提及,本港交通路況複 雜,車流量大,技術研發需要業界配 合,本次聯盟的建立有助完善智慧出行 技術研發生態圈,相關領域可定期溝 通,就業界常見的困難和技術需求探討 可行解決方案,為特區政府提供意見支 持,推動香港和大灣區智慧出行的行業 發展。

科技應用

香港應用科技 研究院通訊技術總 監蘇棟哲表示,自己2015年起從事 智慧出行研發工作,一路走來,不斷

有志同道合者加入,所牽涉的領域更 為廣泛。他指出,技術發展需要整個 業界端到端的配合,相信智慧出行車 聯網技術聯盟的成立,有助現有技術

業界近年嘗試通過自動駕駛技術 提高營運效率。香港機場管理局工程 及科技執行總監梁永基表示,香港機 場自2019年起便引進自動駕駛拖 車,負責運送旅客行李,每輛車降低 6個人的工作需求,截至目前,已經 有8輛無人駕駛拖車投入使用,形容 其為「初期車路協同」。

梁永基指出,香港國際機場是全 球最為繁忙的貨運機場,2022年全 年共處理420萬公噸貨物,隨着未來 擴張至三條跑道系統,預計將需要70 部拖車24小時不間斷運作,人手及物 資均有不足,若採取無人駕駛系統, 則可降低人力資源需求,建議採取國

際無人駕駛及車路協同標準,作為未 來機場無人駕駛運作標準。 談及未來願景,香港應用科技研

究院行政總裁葉成輝表示,希望在10 年內大幅提升公共交通安全,逐漸普 及特定場景下的自動駕駛,並於20年 內實現運輸系統數字化,通過實時訊 息提升路面使用效率。



節馬左 上惟起 |熱烈發|| 養 棟 輝 (管見) 在梁

推進工業4.0 將傳統產業數字化

國家「十四 五丨規劃提出,要

全速發展香港成為國際創科中心,特 區政府從頂層規劃和設計着手制定 《香港創新科技發展藍圖》,循「完 善創科生態圈,推進香港『新型工業 化||、「壯大創科人才庫,增強發 展動能」、「推動數字經濟發展,建 設智慧香港 | 和「積極融入國家發展 大局,做好連通內地與世界的橋樑 | 四大發展方向推進。生產力局首席數 碼總監黎少斌表示,數字化和自動化 已經改變了大家的工作、交流和生活

方式,工業4.0正將傳統產業轉 變為智能和數字產業,且 機器人、人工智能、物聯 網,甚至元宇宙正在改變工廠的運作 方式,值得各界關注其發展。

他指出,人機協作對於智能產業 至關重要,因為它可以讓人們專注於 更高價值的工作,如創造力、解決問 題和創新,而數字工廠是智能工業的 另一個重要組成部分。他說,數字技 術的使用可以顯著提高效率、生產力 和質量。同時,實現未來碳中和的目 標也至關重要,氣候變化對地球是一 個重大威脅,而採用先進綠色技術的 新型工業化建設更加可持續的產業, 將有助於減少碳足跡。

再者,為推動工業4.0,早在 2017年生產力局已與德國弗勞恩霍 夫生產技術研究所,及弗勞恩霍夫物 流研究所簽訂合作協議,三方將合力 促進兩地公司在「工業4.0」的知識 及技術轉移,特別是智慧物流的應

另外,該局日前與東興自動化投 資公司簽署合作研發協議,憑藉雙方 共同研發的「電流輔助訂製板金自由 成形技術(EAFF技術)」,將實體 生產場景引入工業元宇宙的虛擬環 境,將提供全港首個基於信息物理融 合系統的智能生產解決方案,把實 體及虛擬生產場景實時整合數據互 通,透過元宇宙令用家恍如置身真 實場景,能夠排除地域空間界限, 幫助企業優化生產流程及培訓技術 人員。

推廣機械人應用 參與高危工作

近年機械人發展快 谏,與人類在各方面都 有不同的合作,人類與機械共融已愈來 愈普偏。清華大學自動化系副教授李翔

表示,機械人可以同一時間做幾項任 務,且具模仿人類的操作技巧與能力, 推動在高危險、高強度、高複雜環境中 實現人機合作及人機共融,同時提高工

李翔指出,可以用人工智能來決定 人機如何合作,例如與醫生一起合作, 進行醫學掃描,並收集不同數據。同 時,人和機械人可進行互動和一起工 作,當然亦可為機械人作一些特別的設 計,確保人在參與時,達到符合標準的 安全性及高效性。

小米下周新品發布 主打影像升級

徕卡光学

▲小米與Leica聯手重構 移動影像。

【大公報訊】米粉留意!小米(01810)將於下 周二(18日)晚上舉行新品發布會,董事長兼首席執 行官雷軍形容,將是小米影像戰略升級「第二章」。

「移動影像光學時代從這裏開始。」雷軍在微博 帖文表示,該新品發布會將公布小米13Ultra、小米 徠卡(Leica)聯手打造又一歷史級作品,劃時代的 技術,重構移動影像。

去年7月,小米開始影像戰略升級,堅定選擇 「人文影像|方向,並確立「超越人眼、感知人心| 的影像理念,跟Leica展開深度的戰略合作。根據雷 軍的思路: 「光,是影像的原點」,一切色彩、影調 都在於光。

除了小米13Ultra最新影像旗艦手機,屆時還將 發布小米手環8、小米Pad6系列平板電腦。

財經Cafe D

美團新品牌「KeeTa」攻港 最快下月中推

【大公報訊】正當市場等待美團 (03690)正式開展香港外賣業務之 際,內地社交平台近日流傳一段短 片,疑為美團在本港舉行的速遞員簡 介會,片中見有「KeeTa|字樣,市 場估計是美團用於香港業務的品牌。

據了解,美團香港的速遞員分為 兩種,包括預約上線和自由上線,相 關配送服務將率先在旺角區推出。

率先在旺角區推出服務

消息指出,美團在上月初舉辦首 場送遞員簡介會,要求送遞員的行車 證不能在5月15日之前到期,外界猜

測,美團可能最快在5月中正式在本 港營運。

另外,美團正式向企業用戶推出 「美團企業版 | 一站式企業消費管理 服務,目標未來5年,協助10萬家企



▲網上流傳美團以新品牌開拓香港 外賣業務。

業降低百億級成本。

「美團企業版 | 主要解決企業消 費中報銷流程複雜、消費不透明等問 題,原本是2015年推出的「美團商企 通|,只用於美團內部的員工需求。

截至今年3月,「美團企業版」 已服務近萬家企業客戶,覆蓋包括生 物醫藥、金融銀行、大快消、新能 源、軟件和信息技術服務等20多個行 業。

根據相關客戶數據統計,接入 「美團企業版」後可平均每月為每位 員工節省4.4小時的報銷時間,為企業 財務相關流程提效90%。

責任編輯:許偉生 美術編輯:蕭潔景