

OEM团队内外协作关系和业务简介

我们做什么

业务概览

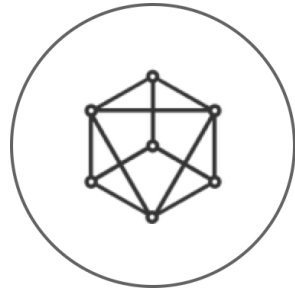


地图、NLP预装



基础体验领先

提高NLP定位、地图等基础体验，
夯实厂商合作基础



服务能力输出



服务内容多样

围绕多样化场景、矩阵化产品深化
厂商合作



创新探索



强化AI加持

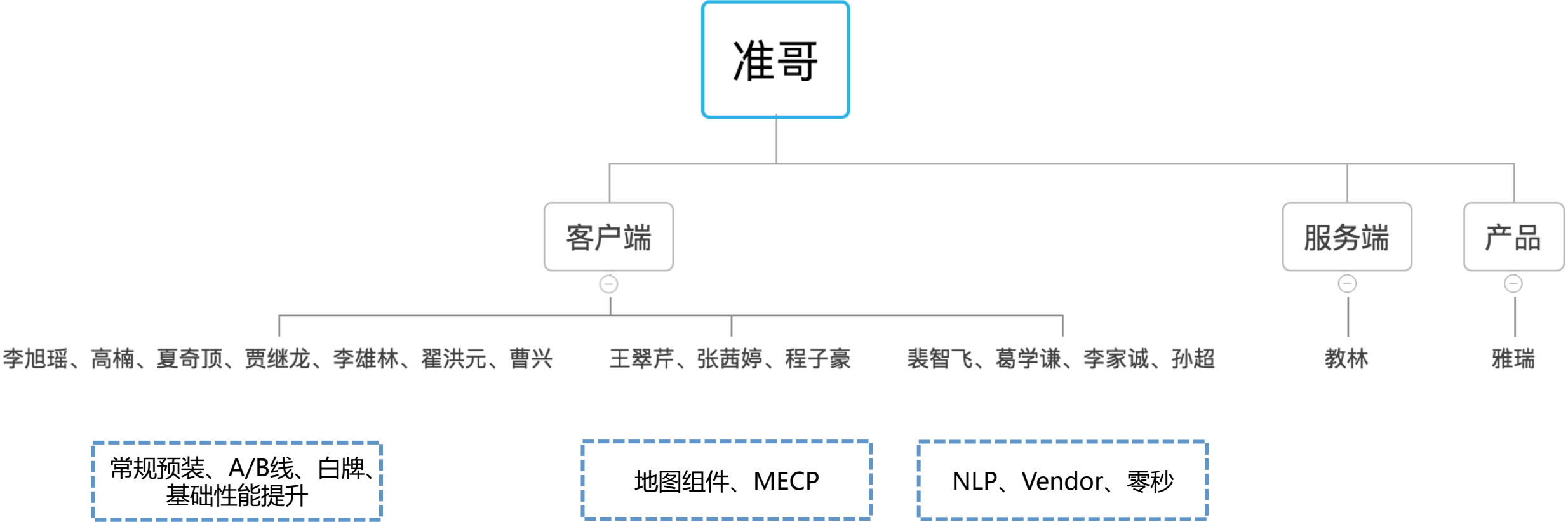
强化AI能力感知，构建多点产
品创新差异

构建壁垒

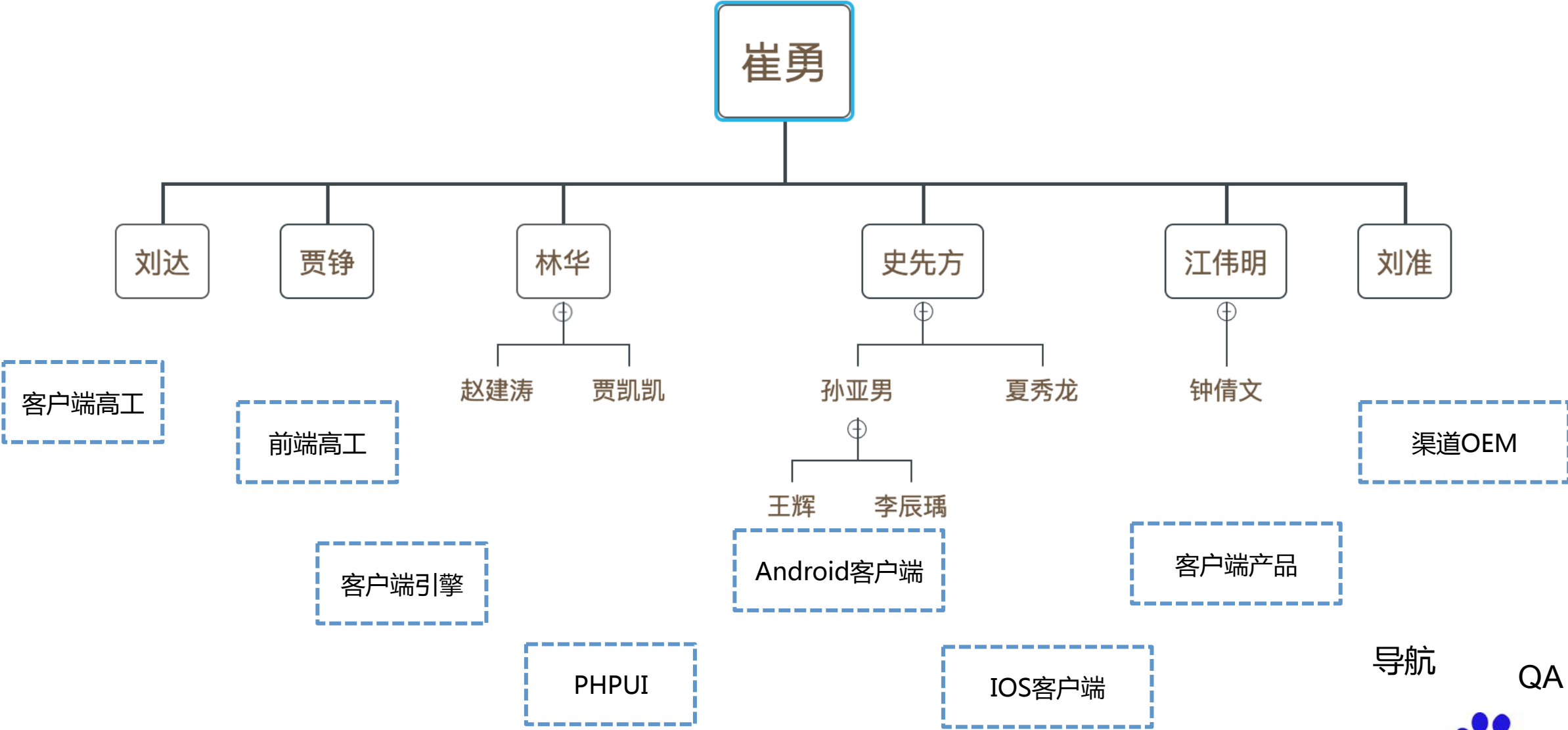
点状创新累积，形成“壁垒
型”质变

内部分工和外部协作

内部分工



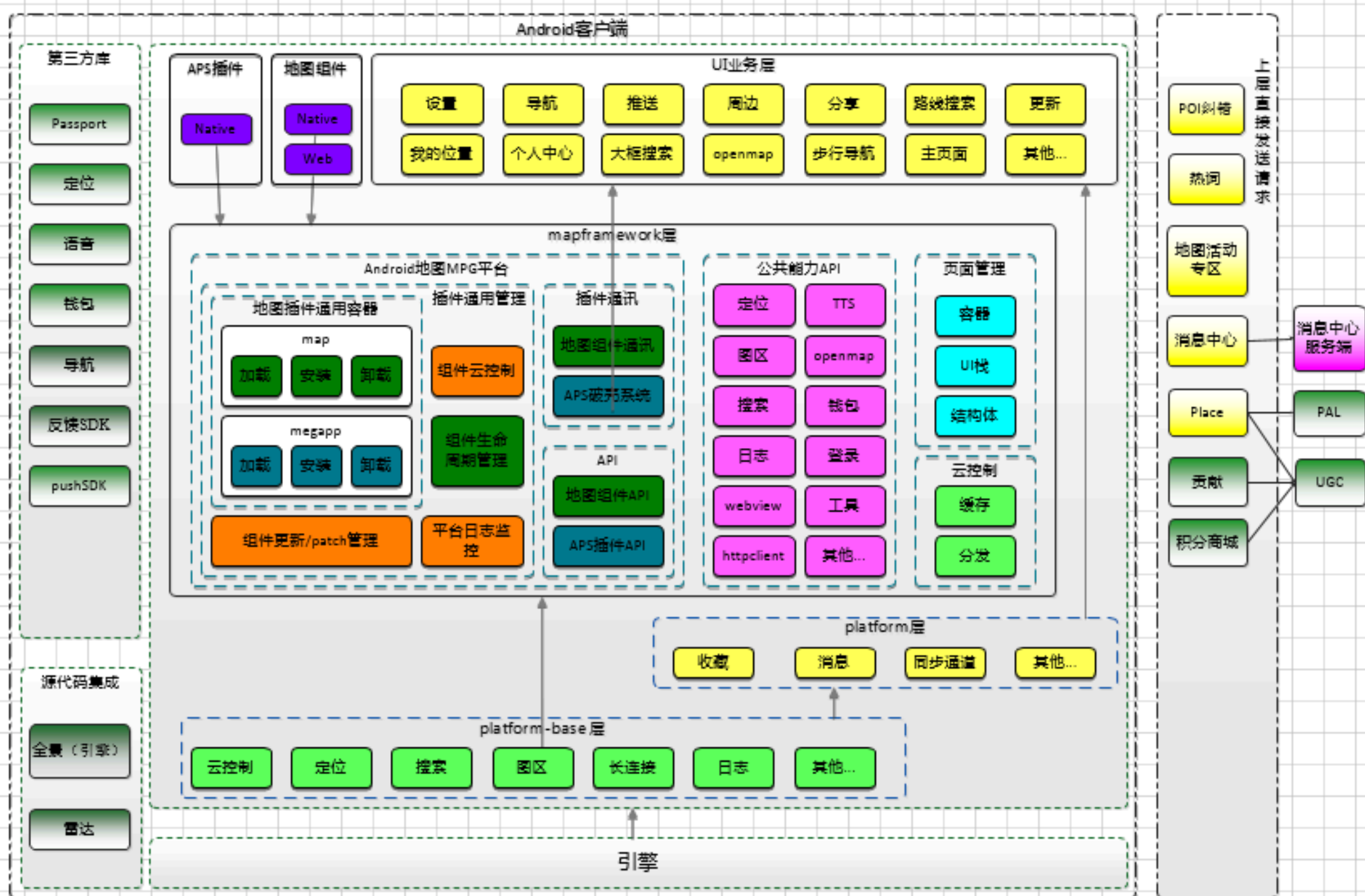
外部协作



导航 QA

技术点、常见项目/概念解释

地图客户端架构

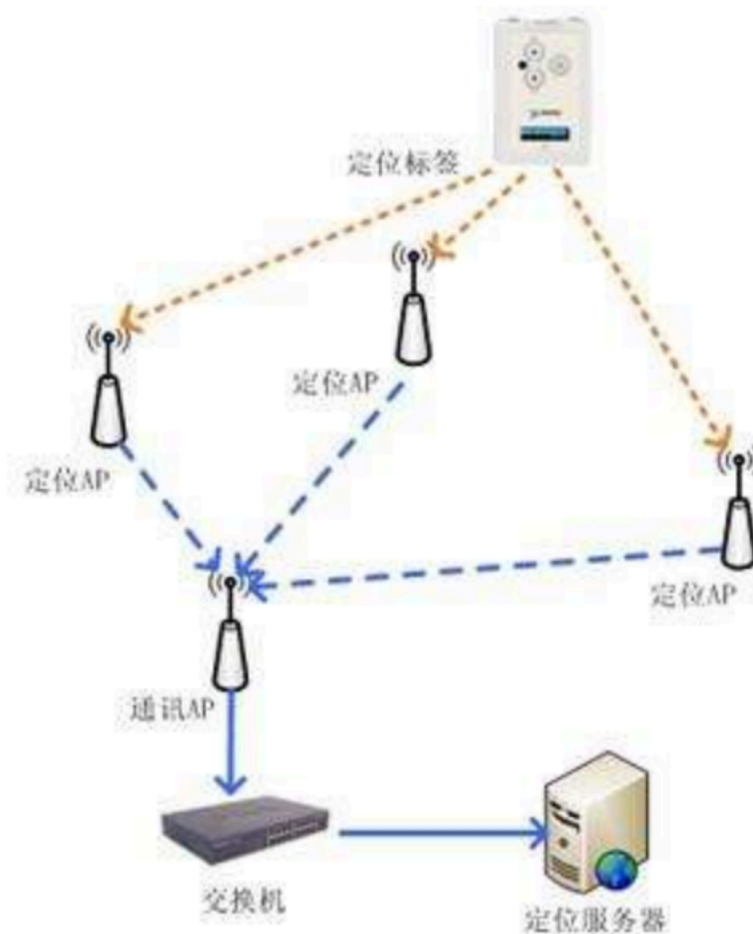


地图业务相关

- POI (point of interest) 兴趣点
- 大框检索
- 周边检索
- Sug检索
- 路线规划(驾车、公交、步行、骑行)
- 导航
- 白牌地图
- A/B线
- Jenkins
- lcafe
- Oem平台

网络定位相关

- NLP (Network Location Provider) 网络定位
- GC (Geo Coding) 地理编码
- RGC (Reverse Geo Coding) 逆地理编码



融合定位相关业务

- FLP (Fused Location Provider) 融合定位
- VDR (Vehicle Dead Reckoning) 车辆航迹推算算法
- PDR (Pedestrian Dead Reckoning) 行人航迹推算算法
- AR (Activity Recognition) 姿态识别

VDR：车导算法

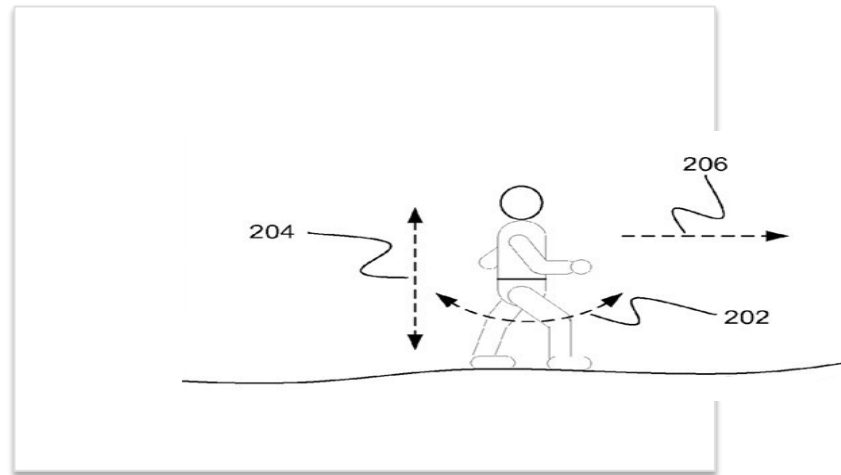
实现GPS信号纠正偏差，并且补充GPS失联情况下的位置，达到精准导航



隧道内无GPS导航；穿越建筑期间GPS失锁；高楼区域行走GPS漂移

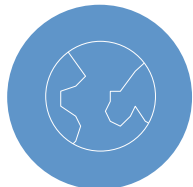
PDR：步导算法

实现从室外进入室内时定位的平滑过渡；及室内短暂定位失败时持续提供定位



步数与步长推算；步行方向推算

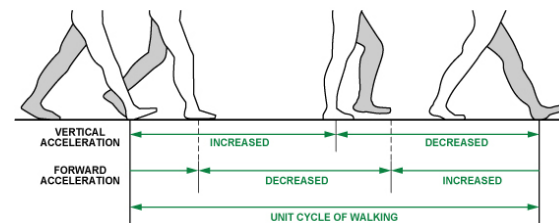
融合定位相关业务



AR：状态识别

准确识别用户当前状态：静止，步行，跑步，驾车

- 应用场景：停车场记录停车位，AR区分用户从驾车到停车，再到步行的状态，连续定位并应用。



静止 \ 步行 \ 跑步 \ 驾车



地理围栏能力

虚拟地理边界，当用户进入、离开某个区域，或在该区域内活动时，可以通过手机接收通知等内容。

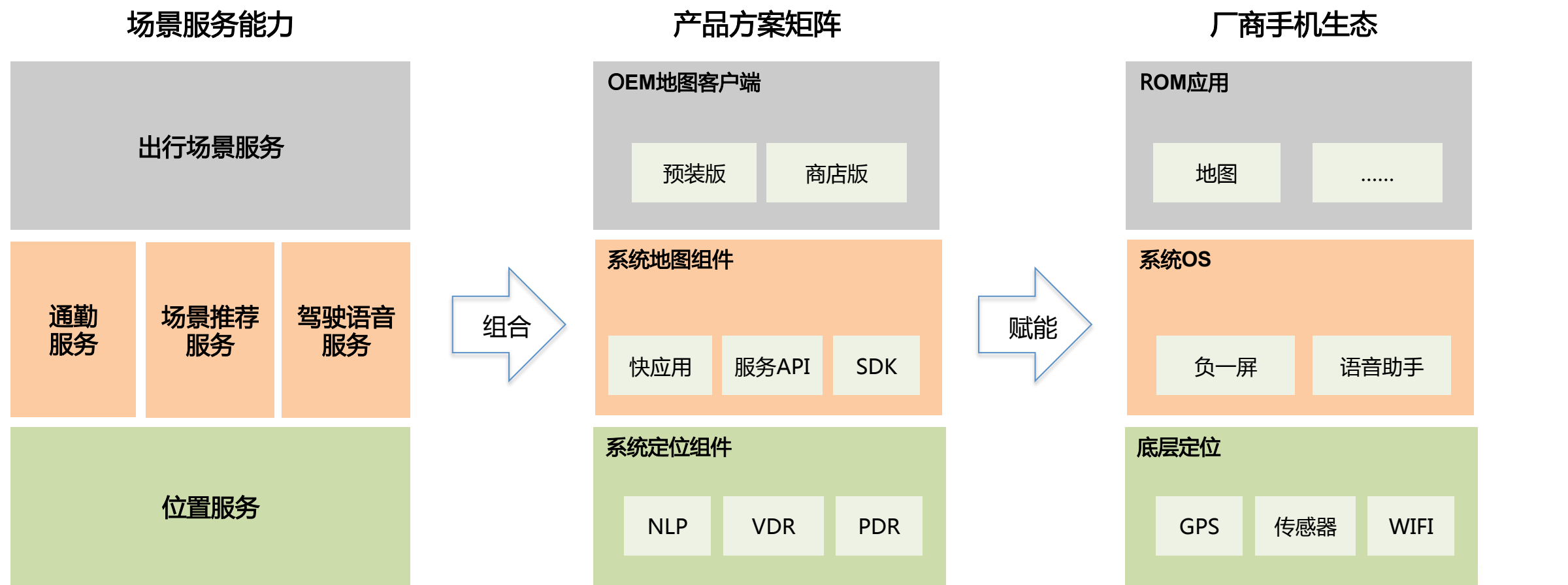
- 实现24h低功耗的监控
- 无需集成定位SDK，实现从系统层到应用层的位置提醒



学校 \ 商超 \ 场馆 \ 枢纽

产品矩阵化：深度赋能手机生态

- 基于五大场景面向手机底层定位、系统OS、ROM应用提供位置服务组件、系统地图组件、OEM地图客户端产品方案



END