



第九届中国智慧城市建设技术研讨会暨设备博览会

城市智慧的实虚镜像 与效益产出

景贵飞博士

科学技术部国家遥感中心



提 纲

1. 蓬勃的进展与不足
2. 技术驱动效益的努力
3. 第三次空间压缩
4. 小结



提 纲

1. 蓬勃的进展与不足
2. 技术驱动效益的努力
3. 第三次空间压缩
4. 小结





支持力度

- 国务院《**国家新型城镇化规划**（2014-2020年）》
- 八部委《**关于促进智慧城市健康发展的指导意见**》
- **部门试点**：大于400
- **预计投资**：超过2万亿



问题和困惑

- 更安全的居住环境、更准确的交通路况、更方便的生活
 - 市民感知不强
- 轻应用，缺乏运营发展观念
 - 基础设施荒芜、闲置
- 向公众开放政府数据是第一步
 - 2014年度上海市政府数据资源向社会开放工作计划
 - 武汉市政府公开数据服务平台规划



城市智慧是——

- 城市生活的全部
- 随时随地的享受
- 决策实现收益最大
- O2O的完美



提 纲

1. 蓬勃的进展与不足
- 2. 技术驱动效益的努力**
3. 第三次空间压缩
4. 小结





实虚镜像

- **虚拟城市与现实城市**

- 完全站在地理的角度，用户在虚拟世界内无所顾忌地模拟想法的结果，得出实现收益的最大化的策略，在现实中得到结果
- 成为镜像

- **数据的获取和应用**

- 支持用户现实的生活，线下的实现也占有一半的工作量
- 通过物流、交通、通信等实现不同位置之间现实物质的相互作用，最终完成并实现博弈策略



全息位置地图

Comprehensive Location Map (CoLM)

- Comprehensive Location Map (CoLM) is:

The kind of Map which integrated and comprehended with all types of information created by our human beings, every type of information can overlay on the map according to its location.

全息位置地图是按照位置、能够将所有人类获取的数字信息叠加、集成在一起形成的表达方式。





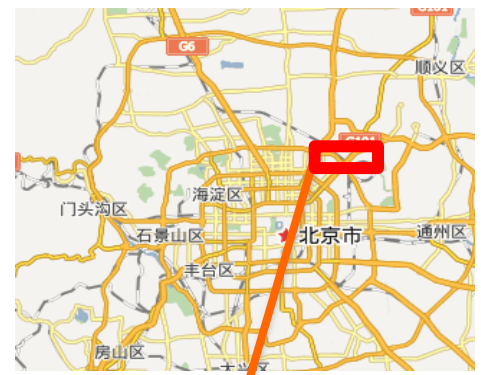
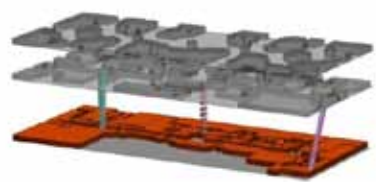
为什么要发展全息位置地图



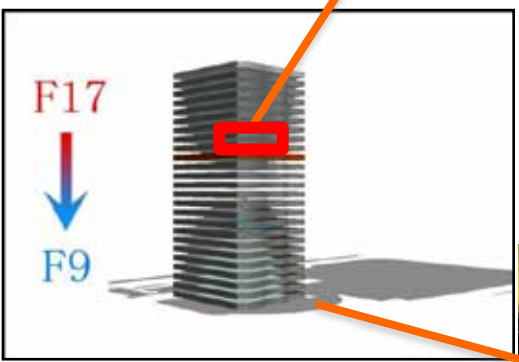


全息地图特征

- Features cover outdoor and indoor: satisfied to seamless PN
- All information overlaid on Map is the best: satisfied to the public



室内外一体的地理信息





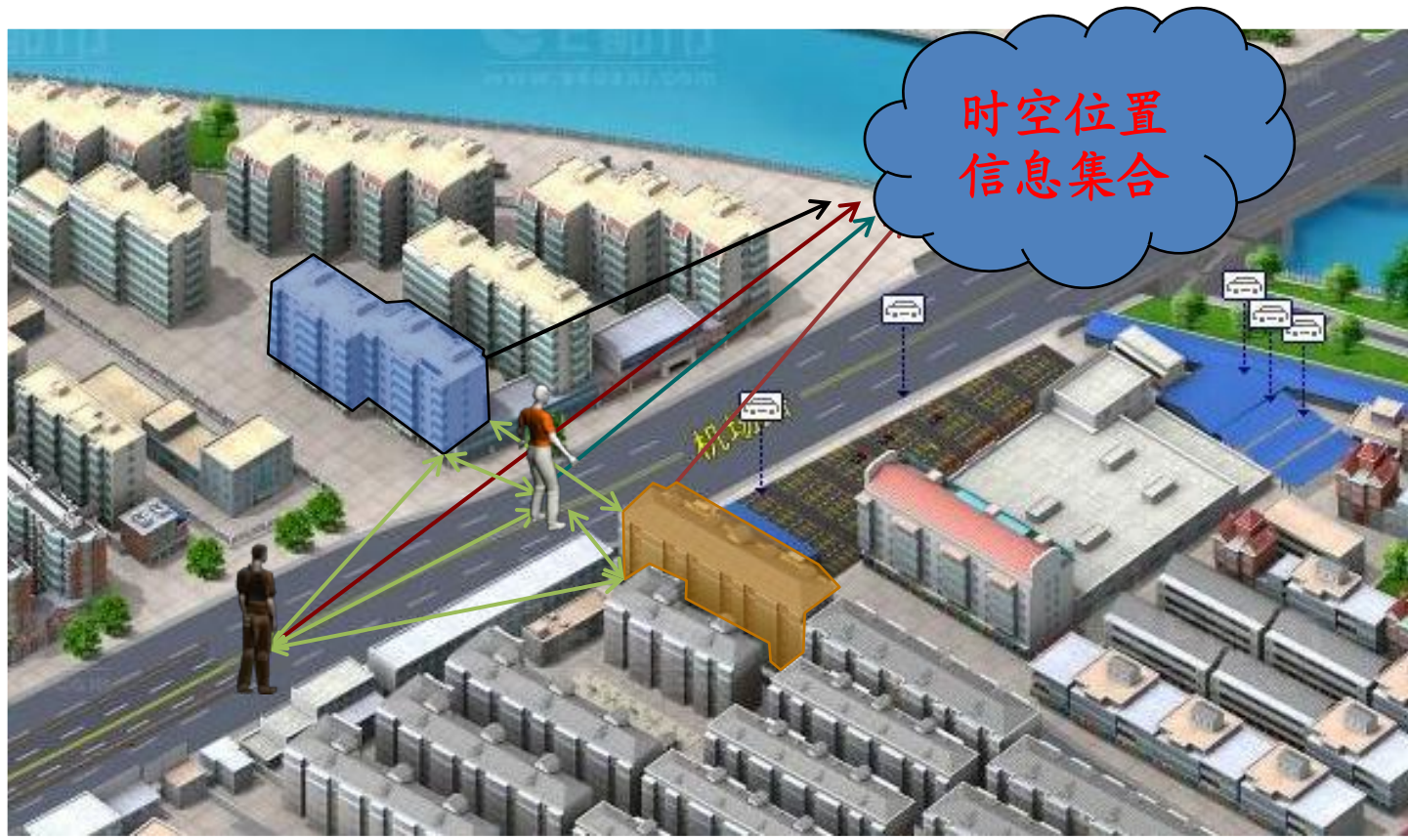
全息位置地图的主要特征

多维信息集合、内容丰富详实





动态获取、迭加、融合、显示





第九届中国智慧城市建设技术研讨会暨设备博览会 全息位置地图的主要特征

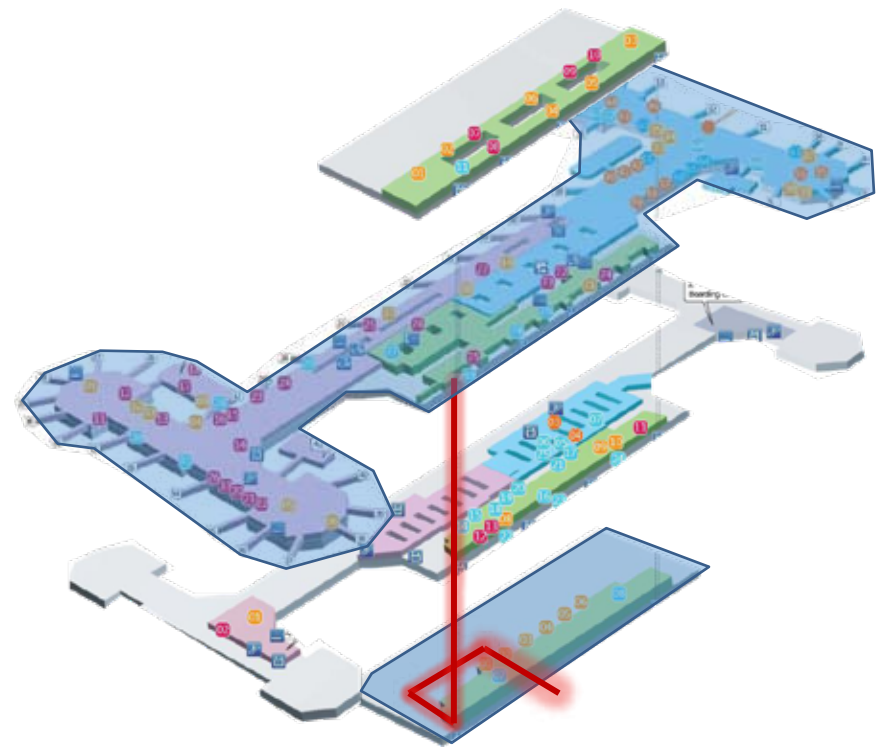
动态获取、迭加、融合、显示





第九届中国智慧城市建设技术研讨会暨设备博览会 全息位置地图的主要特征

动态获取、迭加、融合、显示



以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/008006076134007001>