

# 铜陵视频融合售后服务

发布日期：2025-09-29

三维视频融合系统：适用于广大监控终端用户，从此告别监控画面碎片化的时代，三维视频融合系统为用户提供基于实景地图、三维模型的三维全景监控画面，监控画面不再是一块块碎片，而是与三维场景融为一体，如同身临现场。三维视频融合系统是新兴的科学技术领域，该技术建立人工构造的三维虚拟环境，用户以自然的方式与虚拟环境中的物体进行交互，极大地扩展了人类认识、模拟和适应世界的能力。三维视频融合系统技术将虚拟环境与真实环境进行匹配合成，降低了三维建模的工作量，并借助真实场景及实物提高用户的体验感和可信度。随着当前视频图像的普及，MR技术的探讨与研究更是受到关注。铁路异构架构数据视频融合电话三维视频融合系统可实时监控区域安全运行态势。黎阳之光基于三维地理信息虚拟场景视频融合技术研发与产业应用的高新技术企业。铜陵视频融合售后服务

在监控摄像机数量的不断庞大的同时，在监控系统中面临着严峻的现状问题：海量视频分散、孤立、视角不完整、位置不明确等问题，始终围绕着使用者。因此，如何更直观、更明确的管理摄像机和掌控视频动态，已成为提升视频应用价值的重要话题。三维视频融合技术，面向安防视频监控领域，正是从解决此现状问题的角度，应运而生。面向数字孪生场景向实景化、实时化的应用场景，多维度数据融合，多方位视频融合的需求更为迫切，数字孪生进化到“实景数字孪生”，中心是物理世界各类传感器的接入、打通和融合，数字城市实际应用和现实生活中较普遍的是视频，它是数字孪生系统中的眼睛。铜陵视频融合售后服务有视频融合和实景孪构建的全域实景立体管控系统成为城市新一台智慧城市的底座。

视频融合技术是虚拟现实技术的一个分支，或者说是虚拟现实的一个发展阶段。三维视频融合技术指把一个或多个由摄像机图像序列视频和与之相关的三维虚拟场景加以匹配和融合，生成一个新的关于此场景的动态虚拟场景或模型，实现虚拟场景与实时视频的融合，即：虚实融合。虚实融合，是把视频画面精确融合显示在三维模型对应的空间真实地理坐标位置，这种融合不会随着对三维模型的倾斜、旋转等操作而产生错位，充分发挥出三维场景的直观特点。

黎阳之光三维GIS软件平台是国内的三维数据和地理信息(GIS)集成的视频融合引擎平台，该平台从三维场景创建、二维视频融合码流导入，三维视频融合拼接，实景数字孪生，镜像孪生，三维地图数据加工到互联网发布都提供了成熟的商业解决方案；它集中体现了增强现实(MR)软件和GIS软件完美结合的优势，既具有地理信息宏观地理数据的展示能力，有具有增强现实的精致表现能力和交互能力；并开放了完整的API在三维视频融合上多功能集成性项目开发上，为用户提供了按需定制的良好支持。黎阳之光视频融合技术是虚拟现实技术的一个分支，或者说是虚拟现实的一个发展阶段。

三维场景建模—城市区域三维实景建模使用倾斜摄影测量技术，借助于无人机等航拍载体，通过从一个垂直、四个倾斜、五个不同的摄像机视角同步采集影像，获取到丰富的建筑物顶面及侧视的高分辨率纹理，应用先进的定位、融合、建模等技术，生成真实的三维城市模型。倾斜摄影测量技术以大范围、高精度、高清晰的方式感知复杂场景，能够真实地反映周边地物的外观、位置、高度等属性，为真实效果和测绘级精度提供保证。同时有效提升模型的生产效率，采用人工建模方式一两年才能完成的一个中小城市建模工作，通过倾斜摄影建模方式只需要三至五个月时间即可完成，较大降低了三维模型数据采集的经济代价和时间代价。针对视频覆盖范围，实现视频全景拼接，把单一局部视频还原成全局真实场景。铜陵视频融合售后服务

在二三维场景中，可任意在二维或三维场景中操作，实现同步视角的浏览。铜陵视频融合售后服务

在传统视频监控系统中，监管人员需要观看多个分镜头画面，很难将零散的分镜头视频与其实际地理位置对应，无法对大场景进行全局实时监测和历史事件的快速回溯查找，海量零散监控视频资源既“看不过来”又“看不太懂”。三维视频融合（也称为全景视频融合或全时空动态视频融合）技术，可以将摄像头实时画面投射到道路上，并可将相邻的画面进行拼接融合，拼接后形成一幅更大分辨率的画面，可以更好的对全局大场景进行监控，可以很方便的跨境头协同追踪车辆或人员；由于投射到三维场景中，所以可以看到每个视频在空间中的实际位置，通过旋转三维场景，可以从不同角度查看视频，为实战指挥带来便利。铜陵视频融合售后服务

北京黎阳之光科技有限公司专注技术创新和产品研发，发展规模团队不断壮大。一批专业的技术团队，是实现企业战略目标的基础，是企业持续发展的动力。公司业务范围主要包括：监控视频融合技术开发，实景孪生技术开发，数融探针技术开发等。公司奉行顾客至上、质量为本的经营宗旨，深受客户好评。公司深耕监控视频融合技术开发，实景孪生技术开发，数融探针技术开发，正积蓄着更大的能量，向更广阔的空间、更宽泛的领域拓展。