



中国人工智能系列白皮书 一元宇宙技术(2024版)

中国人工智能学会

二〇二四年七月



人工智能产业链联盟

星主：AI产业链盟主

知识星球

微信扫描预览星球详情



《中国人工智能系列白皮书》编委会

主 任：戴琼海

执行主任：王国胤

副主任：陈杰 何友 刘成林 刘宏 孙富春 王恩东

王文博 赵春江 周志华

委 员：班晓娟 曹鹏 陈纯 陈松灿 邓伟文 董振江

杜军平 付宜利 古天龙 桂卫华 何清 胡国平

黄河燕 季向阳 贾英民 焦李成 李斌 刘民

刘庆峰 刘增良 鲁华祥 马华东 苗夺谦 潘纲

朴松昊 钱锋 乔俊飞 孙长银 孙茂松 陶建华

王卫宁 王熙照 王轩 王蕴红 吾守尔·斯拉木

吴晓蓓 杨放春 于剑 岳东 张小川 张学工

张毅 章毅 周国栋 周鸿祎 周建设 周杰

祝烈煌 庄越挺

《中国人工智能系列白皮书元宇宙技术》编写组

陶建华 杨小康 何斌 王茜莺 鲍虎军

王琼华 祝烈煌 何晓冬 况铁梅 杨艺

目 录

第 1 章 元宇宙技术概述.....	4
1.1 元宇宙技术的发展历程.....	4
1.2 元宇宙产业发展现状.....	7
1.2.1 海外发展格局.....	7
1.2.2 国内发展情况.....	10
1.2.3 国内外发展路径对比.....	12
1.3 元宇宙未来发展趋势.....	12
1.3.1 新信息形态.....	12
1.3.2 新数字器官.....	13
1.3.3 新经济模式.....	14
1.3.4 新社会图景.....	15
1.4 元宇宙面临的机遇和挑战.....	15
1.4.1 元宇宙发展机遇.....	15
1.4.2 元宇宙发展面临的挑战.....	16
第2章 元宇宙关键技术.....	18
2.1 元宇宙技术架构.....	18
2.2 元宇宙计算.....	21
2.2.1 分布式并行计算.....	21
2.2.2 元宇宙典型计算场景.....	23
2.3 元宇宙感知.....	28
2.3.1 微透镜阵列光场感知.....	28
2.3.2 计算光场成像.....	29
2.3.3 全景成像.....	32
2.3.4 多视图立体成像.....	33
2.3.5 音频感知.....	36
2.3.6 触觉感知.....	39
2.4 元宇宙生成.....	41
2.4.1 三维重建.....	42
2.4.2 数字人分身重构.....	46
2.4.3 AI内容生成.....	48
2.5 元宇宙协同.....	51
2.5.1 区块链技术原理.....	51
2.5.2 区块链关键技术.....	55
2.5.3 元宇宙协同安全.....	60
2.6 元宇宙交互.....	68
2.6.1 信息显示.....	68
2.6.2 多模态交互.....	71
2.6.3 多模态情感计算.....	76
第3章 元宇宙技术平台.....	82
3.1 典型共性技术平台.....	82
3.1.1 超高清视音频技术.....	82

3.1.2 云渲染技术.....	84
3.2 典型元宇宙硬件平台.....	87
3.3 典型元宇宙内容构建平台.....	89
3.4 典型开源技术与工具.....	95
第4章 元宇宙典型应用.....	103
4.1 文旅元宇宙.....	103
4.2 教育元宇宙.....	105
4.3 工业元宇宙.....	108
4.4 办公元宇宙.....	111
4.5 娱乐元宇宙.....	113
4.6 体育元宇宙.....	116
4.7 金融元宇宙.....	118
4.8 供应链元宇宙.....	121
4.9 农业元宇宙.....	123
第5章 元宇宙安全治理：挑战与策略.....	126
5.1 元宇宙的安全风险.....	126
5.1.1 数据安全与治理.....	126
5.1.2 网络安全.....	126
5.1.3 社会安全.....	127
5.1.4 国家安全.....	127
5.2 元宇宙安全治理的现实挑战.....	128
5.2.1 数字平台的安全漏洞.....	128
5.2.2 数字资产的安全保障.....	129
5.2.3 国际合作与全球治理.....	129
5.3 元宇宙安全治理的策略与建议.....	130
5.3.1 技术层面的创新与应用.....	130
5.3.2 法律层面的完善与实施.....	131
第6章 总结与展望.....	134
6.1 协同多方合作，共同推动元宇宙产业发展.....	134
6.2 建立元宇宙应用规范和评测平台.....	136
参考文献.....	139
编写人员贡献.....	159

第1章元宇宙技术概述

1992年，美国著名作家Neal Stephenson在《Snow Crash》中提到元宇宙 (Metaverse)

一词，他这样描述：“戴上耳机和目镜，找到连接终端，就能够以虚拟分身的方式进入由计算机模拟、与真实世界平行的虚拟空间。”2020年，新冠疫情的出现使越来越多的人在虚拟空间进行交流、学习和工作，体会到了元宇宙的价值。

元宇宙是一种融合了虚拟现实、增强现实、人工智能等技术的持续性虚拟环境，具有收敛性、物理持久性、连接感知和共享等特征。在该环境中，人们可以通过虚拟化身进行互动和交流。元宇宙超越了物理世界的限制，提供了一个高度沉浸、无缝连接和互动的三维数字空间，允许用户在虚拟世界中创造、探索、协作和娱乐。元宇宙是一个融合虚拟与现实、打破物理世界限制的复杂数字生态系统，为用户提供了一个多元化、互动性强的虚拟世界。元宇宙被视为互联网的下一次重大演进，支持实时社交互动、虚拟经济、教育、商业、游戏等多种应用，具有自我组织、自我管理和创新协作的能力。从科学角度上说，元宇宙的诞生是多学科融合的结果，元宇宙将促进信息科学、数学和生命科学等学科的融合与互动，在涵盖物理空间、社会空间、赛博空间以及思维空间的基础上，融合多种数字技术，将网络、软硬件设备和用户聚合在一个虚拟现实系统之中[1]。

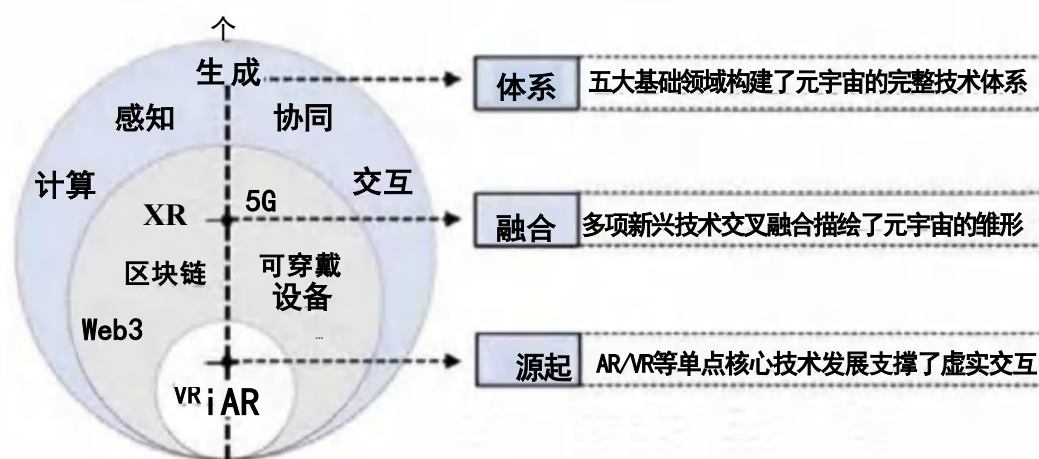


图1-1 元宇宙的技术演进

1.1 元宇宙技术的发展历程

如图1 - 1所示，“元宇宙”的概念随着技术的演进而不断完善。在元宇宙概念刚兴

起时，业界主要将其认为是VR/AR 承载的一种虚实交互应用。随着区块链、5G 、Web3.0 和可穿戴设备等相关技术的发展和成熟以及多种技术交叉融合，我们看到了元宇宙的雏形，即多人可以通过多种方式在元宇宙中完成远程交互、虚实交互。事实上，元宇宙本身不仅包含交互，更包含对世界的感知、数字化、智能化生成等，也对计算、协同等方面有迫切需求，因此融合这五大基础领域的完整技术体系构成了元宇宙的新概念。

元宇宙是基于多种技术打造的虚实相生的数字世界，图1-2从技术的角度对元宇宙特点进行概括，其包括沉浸式、拓展性、多元化、永续性、去中心化、实时性等特点。元宇宙中用户不仅仅是观看内容，还可以利用多感官及认知体验，实现全面沉浸式的深度交互。元宇宙社会中，自然人、虚拟人、机器人三者共融共生，建设的环境可以永续运营，也可以发展为意识永生的载体和聚集地，跨越时间、空间乃至意识空间，达到多模互通。同时，元宇宙提供了跨虚实和跨生死的多维拓展，包括生存空间方面、视角维度方面、思想实践方面的多重延伸。元宇宙中用户可以一个身份或多个身份自由活动，内容生态是丰富多元的，同时还可以连接第三方的开放接口共享、修改、建设新内容。



图1-2元宇宙的技术特点

元宇宙和虚拟现实各自拥有其独特的内涵与应用场景，在定义、界面、持久性、内容、价值、支持技术、应用领域和未来发展等方面存在差异。

定义：虚拟现实是一种通过计算机科技生成的仿真三维环境，用户通过穿戴特制的头戴式显示器、VR眼镜等设备与虚拟环境进行互动，具有类似真实环境的沉浸式体验。

元宇宙是一个基于区块链、数字身份认证和智能合约等技术的虚拟空间，目的是在数字世界构建一个具有经济、社交和文化价值的生态系统。元宇宙不仅仅是一个虚拟环境，

更是一个包含了现实世界和虚拟世界相互交织的综合生态系统。

界面：虚拟现实的界面由穿戴设备(如头戴式显示器和手柄控制器)、摄像头、耳机等关键设备组成，与用户的感官进行连接，让用户的感官能够沉浸在一个虚拟的或现实的环境中，虚拟现实通常是独立的虚拟体验，不一定与其他平台或服务互通。元宇宙的交互方式更加丰富多样，通常使用游戏手柄、键盘、鼠标等传统设备，还支持语音、触摸和动作识别等方式，让用户可以更加灵活地自由互动，并且强调不同虚拟平台之间的互通和互操作，形成一个统一的生态系统。

持久性：虚拟现实通常是短暂的体验，用户退出后虚拟环境可能就不再存在。元宇宙是一个持续存在的虚拟世界，即使用户退出，元宇宙仍然运行并发展。

内容：虚拟现实通常由独立团队开发设计，它的环境、角色和游戏物品都是由这些团队独立开发设计，用户通常是虚拟内容的消费者，而不是创造者。元宇宙的核心概念是用户可自由交换，这就意味着数据和资源的所有者是社区中的所有人，它的环境也可以由社区成员自己构建设计，成为一个更加开放和互动的环境。元宇宙鼓励用户生成内容，用户可以在元宇宙中创造和交易虚拟物品，甚至构建自己的虚拟空间。

价值：虚拟现实通常被视为游戏或娱乐的平台，元宇宙更多地重视于价值的保护和创造。元宇宙是一个真正的数字生态系统，由用户构建，不受中央机构控制，用户在这个环境中购买、出售、拥有、授权和交换任何在元宇宙中出现的数字资产。这提示着创造优质的虚拟资产以及给予创造者正确回报的机会。正因如此，元宇宙拥有一个商业生态系统，社区成员通过参与元宇宙的建设，为其他成员创造价值，通过买卖、投资、竞争和合作等方式实现利润，并将此用于推动元宇宙社区的发展。

支持技术：虚拟现实主要借助于计算机图形学、计算机视觉和人机交互等技术实现沉浸式体验。元宇宙则需借助于区块链技术和智能合约来平衡权益、管理数字资产和验证数字身份。

应用领域：虚拟现实目前主要应用于娱乐、游戏和培训等领域。例如，虚拟现实游戏可以提供给玩家身临其境的游戏体验，虚拟现实培训可以为学生或职业人士提供模拟的实战训练环境。元宇宙的应用领域则更加广泛，除了虚拟现实的应用外，元宇宙还可以支持在线社交、虚拟商店、虚拟会议等各种虚拟场景。在元宇宙中，用户可以与朋友进行聊天、购物、参加活动，还可以参观博物馆展览等场所，甚至可以创造自己的虚拟世界。

未来发展：虚拟现实和元宇宙是两个快速发展的领域，它们的应用场景各不相同。

虚拟现实更加偏向于单纯地追求沉浸式的视听感知体验，它在游戏、娱乐、技术培训等领域有着广泛的应用。元宇宙以建立经济生态系统和数字资产管理为目标，涉及的行业更加广泛，包括金融、房地产、娱乐、艺术、文化等领域。

综上，元宇宙与虚拟现实之间存在紧密的关系。虚拟现实技术为元宇宙提供了技术基础和支持，元宇宙则为虚拟现实技术提供了广阔的应用场景和发展空间。元宇宙是一个更广泛、更综合的虚拟世界概念，虚拟现实则是一种实现这种世界的技术手段之一。随着技术的不断进步和应用领域的不断拓展，两者之间的融合将会更加深入，为用户带来更加沉浸式和多元化的体验。

元宇宙作为新一代信息技术发展的集大成者，带动了工业、商业、服务、娱乐等面向消费领域的创新和应用热潮，使得元宇宙技术在不同行业典型场景中深入应用并持续创新和快速发展。元宇宙技术虽然仍处于早期，但一旦落地也可能对诸多行业带来深远影响。元宇宙在以下六个领域的应用场景尤其值得期待，文化娱乐、虚拟人、教育培训、工业制造、医疗健康和远程办公等。

1.2 元宇宙产业发展现状

1.2.1 海外发展格局

元宇宙成为全球ICT 领域热点议题。自2021年起，元宇宙概念快速升温，国内外政府给予高度关注和政策部署，Meta、谷歌、脸书、英伟达等全球市值前十科技企业在内的国内外ICT 巨头与初创企业纷纷发声，主要从三个方面展开布局：一是依托消费电子领域发展大众创新应用，如Meta、苹果等企业重点布局新型智能终端与下一代音视频。2023年6月，苹果发布首款里程碑式的头戴式设备VisionPro，再次引爆社交媒体，为产业发展注入强心剂。二是依托工业互联网与云服务领域发展工业、企业元宇宙创新应用，如英伟达、微软等重点布局新型工业仿真、企业办公云服务及配套3D图形算力基础设施。三是依托区块链领域拓展互联网业务新的交易模式与经济活动，如OpenSea、MetaMask等初创企业积极布局元宇宙背后的新型数字资产与身份标识。

全球各国企业根据各自的产品与技术特点逐步推动向元宇宙探索发展，进而影响了各国政府的决策态度和政策导向。企业层面，海外以美国企业最为积极，美国在基础研发与核心技术优势明显，日本、韩国均基于已有的技术生态进行延展或迭代升级，巨头

企业布局元宇宙及相关领域的动作频频，主要集中于VR、人工智能、游戏等领域的元宇宙应用。新加坡、印度、欧洲等地也有众多初创企业得到了资本市场的关注。政府层面，尚未有国家将元宇宙作为国家层面的战略重点，而多以产业培育的方式引导行业发展。日本、韩国两国政府通过鼓励政企合作方式(业界团体、组织联盟等)以支持元宇宙相关产业的发展，欧洲、印度则偏重于出台个人隐私、数据安全等加强监管的要求，新加坡政府监管态度较为宽松。

全球元宇宙相关政策布局呈现三种策略。

一是，以美国为代表，政策焦点并未冠以“元宇宙”概念本身，而是集中在既有相关重大领域的未来演进上，即沉浸式技术、基于区块链的分布式技术作为元宇宙概念技术面、经济面两大主攻方向。在重大技术研判上，2022年7月，美国国会通过《2022年芯片与科学法案》，授权拨款约2000亿美元用于促进美国未来十年的科研创新，并将先进的通信和XR 为代表的沉浸式技术列入十项重大技术领域之一。同期，美国国会研究服务局(CRS) 发布研究报告《元宇宙：概念内涵及国会考虑的问题》[1]，总结支撑元宇宙发展的三大核心技术—虚拟现实、5G/6G、区块链。在经济体系框架构建上，为填补加密货币技术的“政策空白”，2022年拜登总统签署《关于确保负责任地发展数字资产的行政命令》，这是美国政府首次采取全面措施来应对数字资产及其基础技术风险的文件，表明美国正式推动构建基于美元的数字资产体系，强化数字资产风险防范，维持和保护美国在数字资产领域创新的领先地位。此外，该政策传递了美国政府对涵盖Web3 概念在内的数字资产发展总体上持正面态度，并对美国商品期货交易委员会(CFTC)、
证券交易委员会(SEC) 等机构在加密资产监管职权分工上提供指导。

二是，以韩国为代表，高举元宇宙新产业的发展旗帜，从技术创新、经济发展、社会民生全局开展元宇宙顶层设计明确提出以“元宇宙”为政策落点的规划举措。2022年韩国政府公布《元宇宙新产业领先战略——培育数字新政2.0引领新产业发展》以“数字新大陆，迈向元宇宙的韩国”为愿景口号，提出到2026年，元宇宙产业规模全球前五，专业人才规模不少于四万，50亿韩元以上元宇宙企业数量不低于220家，并围绕生产生活诸多领域挖掘落地50个“元宇宙+”创新应用场景。

三是，以欧盟为代表，执行严格行业监管保护市场。近年来欧盟不断加强在数字领域的监管力度，建立《人工智能法案》《数字服务法案》《数字市场法案》等立法保障体

系，通过严格监管手段防范国际巨头市场垄断。欧盟委员会考虑于2023年将元宇宙纳入立法，倡导构建一个安全和公平的元宇宙发展环境。2023年6月，欧洲议会下辖公民

权利和宪法事务政策部发布元宇宙研究报告，指出元宇宙可能对公民生活健康、工作和安全带来潜在挑战，建议构建更适应元宇宙的监管模式，鼓励创新合作的同时保障公民、企业的基本权利。

自2021年起，元宇宙概念快速升温，国内外政府给予高度关注和政策部署，Meta、谷歌、苹果、微软、英伟达等全球科技企业巨头与初创企业纷纷发声，如表1-1所示，主要从几个方面展开布局：

(a) 基础设施方面：谷歌通过AR Core和操作系统、全息视频通话、沉浸式3D 实景地图，积极布局元宇宙核心底座引擎。英伟达基于元宇宙图形渲染和AI 学习等海量计算问题，推出了专为TB 级加速运算而设计的CPU Grace 以及配套计算解决方案，同时针对元宇宙的创作需要，专门推出了3D 设计协作平台Omniverse。同时，在连接基础方面，Intel、高通等厂家均推出基于RISC-V 架构的通讯芯片，旨在解决元宇宙的设备连接问题。

(b) 终端方面：通过跨时代的极致硬件体验提供消费级产品服务，发展大众创新应用。微软早在2016年就推出HoloLens 混合现实眼镜，并在随后的时间里持续推动该产品的研发和市场推广工作并成功在市场上获得较高的市场份额。2023年6月，苹果发布首款里程碑式的头戴式设备Vision Pro，依托性能强大的显示器、处理芯片、传感器等硬件系统实现用户体验的跨越式升级，再次引爆社交媒体，为产业发展注入强心剂。

(c) 产品及内容方面：Roblox 通过游戏化创作打造开放消费者元宇宙，《Second life》以其逼真的建模与独立的经济体系在一众游戏中脱颖而出，《堡垒之夜》通过与明星合作举办线上演唱会开辟元宇宙演唱会道路。OpenSea、MetaMask 等初创企业依托区块链等核心技术构建全新元宇宙金融体系，积极布局元宇宙背后的新型数字资产与身份标识，持续拓展互联网业务交易模式与经济活动。

(d) 平台及生态方面：社交巨头Meta 全面布局元宇宙领域，通过收购Oculus 并持续加码VR 研发，打造Horizon Home、Horizon Workrooms、Horizon World 等面向居家、办公和社交的平台生态，并通过底层技术研发开发工具及平台，以 SparkAR、

Presence Platform、Pytorch等赋能内容创作，联手创作者共同实现元宇宙的宏大愿景。

表1-1全球主要科技企业在元宇宙布局范围及方式

排名	公司名称	收入	市值	布局范围及方式
1	苹果	379	2600+	研究AR设备；并购25家AI公司。
2	Alphabet (Google)	258	1600+	研究AR设备和操作系统、全息视频通话、沉浸式3D实景地图。
3	微软	185	2100+	收购游戏开发商暴雪；发展游戏应用市场；研究MR设备。
4	三星	244	367	推出数实融合的演唱会和商店；研究VR设备。
5	Meta (Facebook)	118	499	综合布局VR硬件、底层架构、人工智能、平台与内容。
6	Intel	79	190	研究高性能算力芯片，积极布局GPU、IPU、RISC-V芯片产品线。
7	英伟达	27	490	从芯片技术优势延展，打造数字孪生引擎、数字人引擎和相关开发平台。

1.2.2国内发展情况

随着数据、算力、算法的持续进步，国内元宇宙产业链已经初步形成，并且元宇宙市场规模在不断扩大，如图1-3所示。据中研普华产业研究院发布的《2024-2029年中国元宇宙行业发展深度调研与未来趋势预测报告》[3]显示，2023年中国元宇宙产业规模约为909亿元，而元宇宙上下游产业产值则超过了4000亿元。展望未来，分析师预测，到2025年国内元宇宙市场规模至少将突破2800亿元大关。这一预测表明，未来几年元宇宙市场将继续保持高速增长，成为国内数字经济的重要增长点。

中国元宇宙行业市场也处于快速发展阶段，各级政府都对其发展给予了重要关注和支持，以百度、网易、字节跳动、华为、中国移动为代表的科技领军企业积极参与元宇宙领域的技术研发和创新应用。

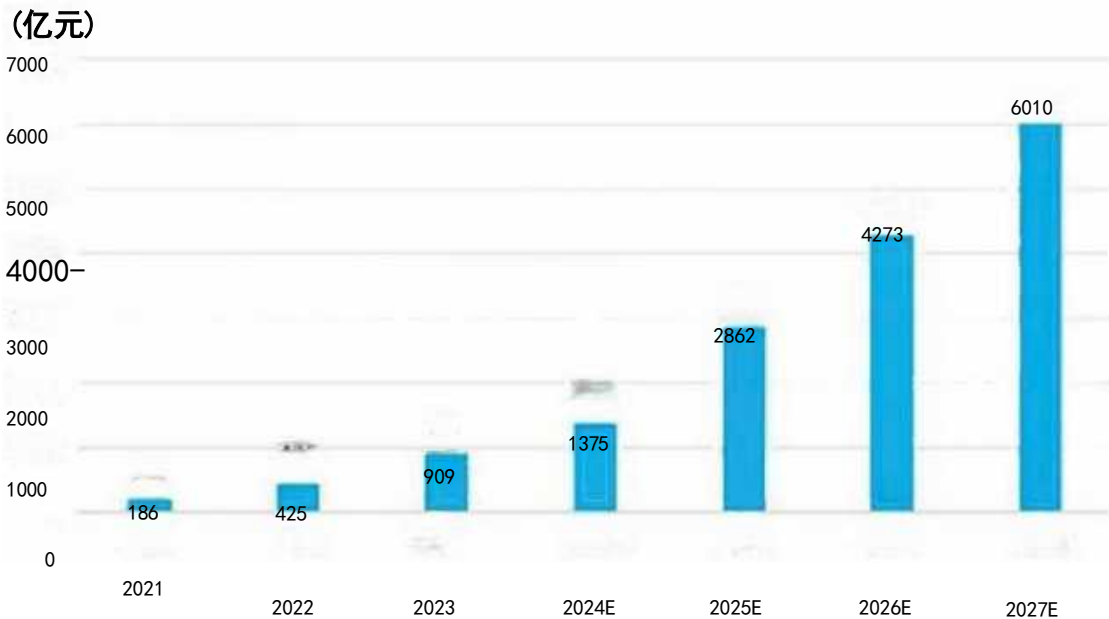


图1-3 2021-2027年中国元宇宙产业市场规模预测

(a) 基础设施方面：华为从数字基础设施发力，研究操作系统、XR 引擎和开发平台等元宇宙底层技术，提供河图、AREngine、Meta Studio等元宇宙产品及平台，融合华为云服务推进行业应用赋能。同时，国内基于RISC-V 的芯片研究方兴未艾，正在逐步成为连接基础能力的主流方案。

(b) 终端方面：字节跳动抓住VR 终端硬件风口，收购PICO拿到元宇宙入场券，却终因面临硬件成本高、用户体验差、内容匮乏、市场规模小等诸多问题，发展不及预期进行战略性业务收缩。

(c) 产品及内容方面：百度作为最早布局元宇宙的先行者之一，通过低门槛能力融合和场景快速复制推出希壤产品，致力于打造一个元宇宙虚拟创作体验和社交空间，并进一步升级产业营销规划。网易也推出瑶台，致力于打造线上社交和商务空间，通过结合数字分身、数字化场景提供了各种互动娱乐、商务活动模式，同时充分利用云网算力，依托于云游戏技术将渲染放在云端实现高精度场景体验，获得了不错的市场反馈和份额。

(d) 平台及生态方面：咪咕围绕元宇宙产业开展体系化的业务技术布局，打造元宇宙领域综合型企业。技术上以算力网络为数字基座、以游戏化引擎为驱动、通过沉浸式媒介打造虚实融合的元宇宙平台能力。在业务上创新打造了冬奥会、世界杯和亚运会 等多个大型赛事元宇宙数字化盛典，形成业内标杆示范应用，塑造了良好行

业口碑。在生态上，通过元宇宙产业联盟，聚集产业生态伙伴，共建元宇宙产业链，进而不断扩大行业生态影响力。

1.2.3 国内外发展路径对比

元宇宙的发展离不开基础通讯、算力网络的支撑，从技术角度来看，5G 网络更多的是解决了面向用户的“最后一公里”问题，而元宇宙世界的应用则对全程全网的数据传输能力及算力调度能力提出更高的要求，这不但需要单点技术、单点能力的持续提升，更需要通信、存储、计算等技术的融合创新。网络快、算力高是元宇宙的基础条件，但只有二者的有机融合，统筹协作，才能发挥最大效益，否则将面临“木桶原理”的窘境，造成资源浪费。而二者的融合不仅仅是技术的融合，更需要标准化的打通、产业生态的重构，是一项需要提前布局，统筹协调，长期规划的大事，而这正是中国运营商的优势。

目前在全球范围内，元宇宙的发展尚未形成明显的竞争格局，但国内外企业在元宇宙的发展路径有所不同。

国外的元宇宙发展较早，受限于基础连接和算力网络发展不足，因此主要通过 AR/VR 硬件设施及 3D 渲染引擎等方面的技术、系统与装备进行布局，从终端设备布局“以实向虚”发展元宇宙产业。

我国元宇宙企业起步稍晚，并受国外尖端终端设备及芯片制约。为在元宇宙领域突破，我国扬长避短，选择了一条和国外元宇宙发展的不同路径，主要依托通信基础设施的雄厚实力，充分利用算力网络、基础通讯、大数据基础能力等方面的综合优势，从新型网络基础设施出发“以算向虚”结合企业自身元宇宙生产能力，打造具有中国特色的数实融合的新型算网应用。

1.3 元宇宙未来发展趋势

元宇宙概念的兴起既反映出当前互联网发展的痛点局限，又承载了人们对未来生活的目标愿景。放眼未来，全球元宇宙产业将形成以下多维度的发展趋势。

1.3.1 新信息形态

元宇宙中数字信息形态将由虚实分离向虚实融合演进。当前大众对美好生活的进阶需求对数字内容的体验方式提出了新要求，分辨率、帧率等视听质量维度的常规迭代难

以带来用户体验的增量跃升。在元宇宙概念下，现实世界与虚拟世界不再彼此分割，而是逐渐融合，进入元宇宙这一虚实融合的沉浸空间有两条技术路径。其中，虚拟型元宇

宙是纯粹建立在虚拟世界里的数字空间，可独立于现实世界自主运行，上课、健身、娱乐、办公与购物等多元体验发生在虚拟世界，即虚拟世界真实化。增强型元宇宙须依附于现实世界存在，可基于用户在真实世界中实时位置、周围环境提供个性化的数字信息助手服务，即物理世界数字化。目前，苹果、脸书、微软、华为等ICT 巨头对虚拟型、增强型元宇宙均有布局。

元宇宙沉浸体验的构建开放有赖于2D 弱交互生态向3D 强交互升级。传统互联网业务在实现用户虚实融合、身临其境的数字体验方面主要存在两大局限，一是2D 化的虚拟世界与3D 化物理世界难以直接融合，3D技术产业链条的垂直突破与水平贯通将驱动元宇宙虚实融合数字空间成型，在这一背景下，当前涉足元宇宙的ICT 巨头纷纷积极布局3D 数据格式、传输、存储、渲染、建模、仿真与交互等细分领域。二是虚拟世界中“浏览旁观”的交互方式难以承载大众在现实世界中的“自主体验”，元宇宙3D 虚实融合的数字空间将解锁“加强版”交互体验的新形态，除既有交互精度、频度与广度外，

业界正对交互深度这一新方向大力投入。交互深度将推动人与虚实融合世界的自然交互，实现所见即所知，以视觉自然交互为基础的人物交互机制HTI (Human Things Interaction) 有望成为元宇宙中革命性的人机交互方式。

1.3.2 新数字器官

元宇宙新型智能终端将向适人体验方向发展。随着终端技术在感知、计算、传输、显示等方面的发展迭代，一方面，手机对移动互联网大众日常业务存在一定程度上性能过剩的迹象。另一方面，以手机为代表的传统智能终端难以承载新型人机交互的需求，桌面计算针对信息处理，智能手机聚焦沟通互动，元宇宙概念下终端入口或将是“体验式的”，适人体验成为终端用户的新需求与技术供给的新航道，沉浸体验、自然交互与使用舒适成为终端适人化的主要特点。沉浸体验契合元宇宙中数字信息虚实融合的体验形态，助力推动3D 音视频处理、渲染与空间计算能力发展。自然交互旨在让用户聚焦交互活动本身，忘记交互界面(承载终端)的存在，人机交互界面愈发“透明”呈现自然化、情景化与智能化的发展趋势。使用舒适会结合人因工程社交通识等因素，重点关注聚焦元宇宙终端的佩戴舒适性与大众接受度。

虚拟现实头显将成为元宇宙重要的终端入口。个人电脑、XR 眼镜、脑机有望成为元宇宙终端入口的代表形态。手机等传统终端在虚实沉浸、自然交互、使用舒适方面存

在适人体验的固有限制，脑机接口准确率与效率距商用有较大差距。相比之下，国内外 ICT 巨头聚力抢位的XR 终端有望成为元宇宙新兴终端入口的发展焦点。以XR 为代表的适人化新终端存在多重技术挑战，一是功能性能与舒适性的再平衡，当前终端沉浸体验与重量体积、眩晕控制等部分舒适性指标间存在潜在冲突。二是日常使用与隐私保护的再平衡，元宇宙中用户环境隐私、行为隐私在种类、数量上呈现新的发展特点。三是终端交互效率与用户注意力分散的消长联动，信息交互效率的持续跃升将致使终端用户信息过载及注意力分散。

1.3.3 新经济模式

基于数字内容通证化探索元宇宙场景中的互联互通体系。元宇宙场景下，将依托于数字内容通证化探索建设互联互通的新型互联网价值体系，用户数字资产或将不再由具备“超级权限”的业务平台掌控即实现用户及其资产在元宇宙多元应用间的“星际穿梭”。在用户账户信息跨平台方面，借助新型数字钱包、DID 实现个人信息跨平台验证，“钱包”中存放的不再是货币，而是由个人而非平台掌握的用于验证元宇宙中数字身份的私钥，用于存储用户资产在区块链上对应的地址信息，DID 结合区块链技术实现用户身份自主可控和数据可信交换；在数字资产跨平台方面，即借助NFT 等新型数字资产实现数字物品的资产所有权与数字身份绑定，与特定应用平台则可实现解绑、同时，虚拟经济活动会带来新的监管挑战，如假借元宇宙名义进行恶意炒作、非法集资、金融诈骗等。

创作者经济有望推动平台经济的价值重构。当前，任何拥有手机的人都已成为潜在的内容创作者，然而除了一些很有影响力的人外，大多数创作者并未得到相关经济回报。在元宇宙概念下，各大平台为获得创作者开展军备竞赛，创作者—消费者间的“付费直通”将为海量“长尾化”普通创作者提供内容变现的新机会，创作者经济有望兴起，将为众多互联网内容平台的“无薪实习生”提供新的就业生计同时，创作者经济或将削弱互联网平台的价值中介能力与编辑议价权：由于订阅付费使得创作者与消费者直接绑定，为创作者提供了一条直接与用户交流的途径，便于自身订阅粉丝跨平台转移，极大提升内容议价能力。当前互联网平台被元宇宙用户“分权”，掌控力下降，功能定位也在变化，即除内容推荐者与聚合外，在内容委托与策划方面发挥积极作用。

1.3.4 新社会图景

元宇宙有望创造由数字“比特”与人类“原子”深度融合的新型社会景观。作为一种社会媒介化技术，当前移动互联网推动了群体互动，日渐嵌入社会生活，人际沟通的物理距离溶解在双方所构建的虚拟空间中，并开始以一种持续加速的状态跳跃和流动。作为物理世界社会生活时空深度延伸的新型网络社会，元宇宙将加速人与数字信息的融合进程，大众通过技术对自身能力的延伸不再局限于物理空间，每一代人都比之前一代更加数字化。例如，在社会生活上，娱乐、社交、工作、上学、购物等体验也将发生在新型数字世界。在社会分工上，元宇宙或将总体增加就业岗位与工作类型如聚焦沉浸式技术工具的元宇宙世界的“建材商”、提供元宇宙人物环境海量场景内容的“开发商”、在元宇宙中组织经营多元生产生活体验活动的“运营商”。在社会传播上，元宇宙中网络效应的隐性强制程度与社会节奏或将进一步提升，呈现处处是中心、无处是边缘的发展态势，大众在信息过载的同时，难以在个体层面“下线”。

1.4 元宇宙面临的机遇和挑战

1.4.1 元宇宙发展机遇

元宇宙是数字经济发展的下一波浪潮，可赋能实体经济的发展，是实现自身破局和提升数字经济实力的关键。此外，元宇宙作为前沿科学技术的集大成者，融合了多项高新技术产业链，有利于推动元宇宙相关的前沿科技繁荣发展。同时，未来随着相关技术的不断演进和基础设施进一步完善，元宇宙应用场景将会不断丰富，可以融入到工业、医疗、商业、金融等各个实体经济领域，为产业带来新的形态、新的商业模式和新的增长空间，元宇宙通过供给新场景、塑造新赛道、培育新物种、加强新治理赋能传统产业，成为经济增长的重要引擎。

首先，居民消费需求升级刺激体验经济崛起。人们迫切需要一种数字经济背景下的沉浸式新型体验模式以满足多维互动式消费体验的需求。由此可见，居民消费需求和疫情的刺激触发了人们对元宇宙的期待，加速了元宇宙行业发展。

其次，数字经济亟须纾解内卷式发展瓶颈。数字经济亟须新的经济增长点作为行业发展与变革的新动力，为服务业与制造业数字化提供广阔的增量市场与技术协同发展的

应用场景，以有效突破数字经济面临的存量市场“内卷化”困境。

最后，推进元宇宙发展与创新驱动发展战略高度契合。元宇宙是具备较长产业链条的高技术性新型经济形态，与各产业间的技术渗透性与互联性不断加强，并以创新型技术与平台型网络对各产业进行颠覆性改造，实现产品功能与结构升级换代、商业模式创新与企业组织管理模式扁平化。元宇宙相关数字技术将引发产业市场价值的伸展与整个产业网络的重塑，并演化发展出更多新的产业形态。元宇宙崛起必将成为引领经济发展的新引擎与新势能，是实施创新驱动发展战略的重要方向。

1.4.2 元宇宙发展面临的挑战

元宇宙整体发展虽有良好的发展基础，但在以下方面仍然存在巨大挑战：

一、关键底层技术发展不足成为制约元宇宙纵深发展的最大障碍。元宇宙本质上是数字技术的融合集成与创新应用，但目前元宇宙各技术分支的发展水平仍有待突破，底层支撑技术间互融与质变有待加深。另一方面，垄断加剧了元宇宙发展的困难。创新型行业进入门槛越来越高，造成新兴技术难以突破发展瓶颈。

二、传统监管模式与元宇宙运行逻辑存在冲突。元宇宙内逐渐形成开放式、扁平化、平等性的系统结构，从而逐渐弱化了强制性中心化机构的控制能力，导致传统监管手段难以介入。元宇宙下监管机构对虚拟经济运行的掌控力度被大幅削弱，传统中心化治理模式难以融入元宇宙去中心化系统，元宇宙发展面临虚拟经济运行逻辑与现实监管模式间协调问题。因此，在安全性方面，元宇宙需建立完善的数字备案和追踪体系，构建可信任的身份验证和设备保护措施，实现公平公正公开的信用评估和资产保护；在治理方案上，一方面要设计以元宇宙平台为核心的算法治理以实现平台维护，另一方面要提供以用户为核心的社会治理以维持虚拟世界稳定发展。

三、元宇宙产业生态系统不完善制约各市场主体发挥溢出效应。受技术创新瓶颈难突破、元宇宙市场机制不健全等因素影响，元宇宙产业生态系统在基础设施层与核心层较为薄弱，大量创新主体通过引进国外先进技术涌入应用服务层，造成系统内要素与主体单一化、同质化严重，带来不同价值主体间要素连接不畅通、主体间融合创新能力差等问题，甚至在同一产业内不同企业间产生价格战等恶性竞争行为，导致元宇宙产业生态系统功能下降甚至衰退。

四、场景创新能力有待提升。游戏、社交等C端只是元宇宙早期阶段呈现的一种形

态，B端的行业一旦与元宇宙结合，会产生更大的商业价值。当前，元宇宙实时永续、数字孪生、融合现实等特性在生产制造上的深度应用前景远未被挖掘，需进一步创新场景应用，发挥元宇宙对实体经济虚实融合、以虚强实的赋能带动作用。

五、专项扶持政策力度不足。目前，对元宇宙产业的扶持政策较少，仅有对元宇宙产业的人才引进和服务支持设立相应的扶持政策，而对元宇宙产业的项目引进扶持（重大项目引进、产业化扶持）、创新扶持（研发成果奖励、技术改造奖励）和金融扶持（贷款贴息贴息、产业专项基金支持）等扶持型政策的建立略显不足。产业发展在初期都是相当脆弱，一个庞大的产业集群的发展离不开政府的支持和扶持。

此外，元宇宙的发展可能带来一系列新的问题，如隐私保护、伦理规则、舆论传播、金融安全等。

免责声明：

1. 本内需非所费内容；
2. 原报告未联网公开数据：如逢权请联系客照值，一时间清理系所告仅眼社群个人学习，如高它用请税系技方；

如有其他疑问请私系微信



行业报告资源群



微信 码长期有效

1. 进群福利：进群即模万份行业研究、管理方案及其他学习资源，直接打包下载
2. 每日分享：6+份行业精选、3个行业主题
3. 报告查询：群里直接咨询，免费协助查找
4. 严禁广告：仅限行业报告交流，禁止一切无关信息

知识星球行业与管理资源



结扫码行研无忧

专业知识社群：每月分享9000+份行业研究报告、商业计划、市场研究、企业运营及咨询管理方案等，涵盖科技、金融、教育、互联网、房地产、生物制药、医疗健康等；已成为投资、产业研究、企业运营、价值传播等工作助手

第2章元宇宙关键技术

2.1 元宇宙技术架构

元宇宙 (Metaverse) 这一概念近年来备受瞩目，成为技术和产业界讨论的热点。元宇宙代表着在当下数字时代，一个由数字世界和物理世界相互交融的虚拟空间 [4]。在这个空间中蕴含着无限的可能性和资源，使用户可以进行创造、社交、学习和娱乐。元宇宙融合了交互传感、区块链、人工智能、机器视觉、虚拟现实和增强现实等多种技术，本章将重点介绍元宇宙的关键支撑技术。如图2-1所示，元宇宙的五大支撑技术包括：计算、感知、生成、协同和交互 [5]。这些技术共同支撑构成了元宇宙生态系统的核心功能，共同构成了元宇宙虚拟环境的基础架构，支持了人们在虚拟世界中进行沉浸式体验和协同工作。图2-2揭示了上述元宇宙五个支撑技术的关系。



图2-1 元宇宙的五大支撑技术

计算技术是实现元宇宙构想的基础，并为上述其他技术提供重要支撑。元宇宙是一个庞大的、持续运行的虚拟世界，需要处理大量的实时渲染等数据，这要求高性能的计算能力和数据处理能力，用于支撑虚拟世界中大量信息的实时处理和复杂场景的模拟。分布式并行计算是支撑元宇宙复杂计算需求的核心技术之一，可以实现计算资源的高效利用，并显著缩短计算时间。元宇宙高效构建、仿真演化和自然交互均建立在计算能力的基础之上，通过智能化云计算、广域计算、边缘计算和光计算将物理世界与数字世界无缝融合。在强大计算技术支撑下的人工智能和大模型技术，则能通过智能化的内容生成和用户行为预测，提升用户的沉浸感和交互体验。通过不断创新和提升，计算技术将

继续推动元宇宙的发展，使其逐步成为未来互联网的主要形态。

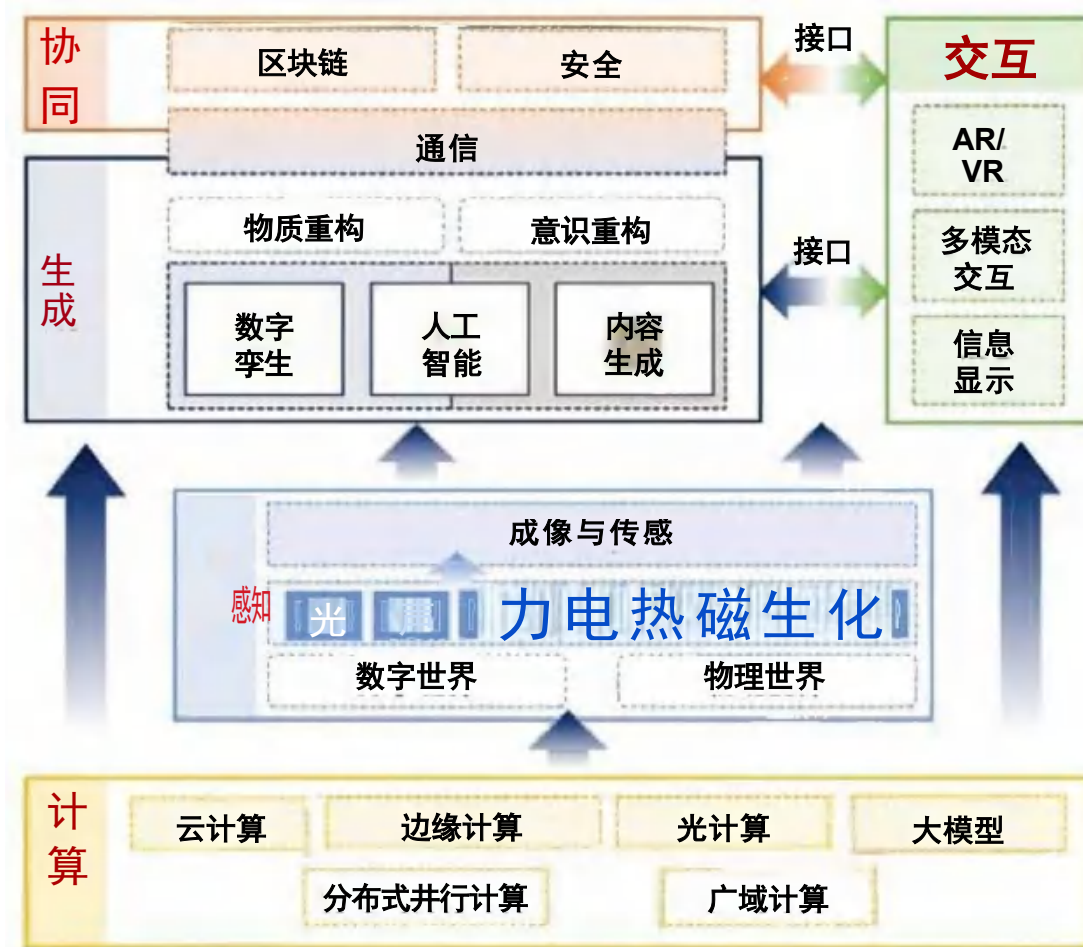


图2-2元宇宙理论与关键技术

感知技术在元宇宙的构建中发挥着关键作用，按照元宇宙应用的不同阶段分为内容生成感知和交互感知两大类。元宇宙感知技术通过将成像与传感技术结合，桥接了数字世界与物理世界，涵盖了多种形式，包括光、声、力、电、热、磁以及生化传感器，这些技术共同作用，使得元宇宙应用能够准确地捕捉和再现现实世界的各种信息。例如，光传感技术通过高精度摄像头和视觉雷达捕捉环境的视觉信息，并将其转化为高分辨率的三维图像。声传感技术通过传感器，记录并再现音频环境，提升用户的沉浸感；力和触觉传感器能够模拟物理触感，提供更为真实的交互体验；电和磁传感器可以用于提供更多传感信息，同时应用于监测和控制电子设备的运行；而热和生化传感器则能够获取环境的温度变化和化学成分，为虚拟世界的构建提供更为丰富和细致的细节。通过这些感知技术的综合应用，元宇宙能够实现物理世界和数字世界之间的信息无缝连接，为用户创造一个高度互动和沉浸的虚拟体验。

生成技术在元宇宙的发展中扮演着相当重要的角色，体现在其能够实现虚拟环境的

高效构建、个性化定制和动态调整，提供更加丰富、个性化和沉浸的虚拟体验。例如，多模态数据(包括图像、视频、音频、文本等)驱动的生成技术，通过数据分析和处理，实现虚拟世界的内容生成和再现。基于生成技术，不仅可以重构物质世界，还可以模拟和再现意识、情感等高级认知过程，从而使得元宇宙更加丰富和真实。同时，数字孪生技术也是生成技术的重要应用，通过数字孪生技术对现实世界中的物体、系统或过程进行建模和仿真，能实现对其行为和性能的预测和优化，并利用AI 技术实现对数字孪生的构建和更新，从而实现对虚拟世界的动态调整和优化。此外，生成技术还可以实现对人类认知过程的模拟，实现对意识和情感等高级认知的再现，从而使得虚拟世界更加生动和智能。

协同技术是在元宇宙中进行实时多人协作与交流的技术，是元宇宙的链接协作模式。元宇宙常常被视为未来互联网的演化，将包括更多的虚拟商品和服务、完全虚拟的工作和生活空间，以及相应的社会和经济系统。作为一个多元化、互动性强的虚拟世界，元宇宙与现实世界、不同元宇宙之间信息的协同和安全，成为元宇宙技术中非常关键的话题。在这一领域，区块链的去中心化特性不仅确保了跨平台交互的透明性和安全性，为从现实世界到虚拟世界，以及不同环境之间的无缝连接提供了坚实的基础。通过利用区块链，我们能够构建一个更加可信和可验证的数字身份系统，能够有效管理用户身份并保护其隐私。此外，区块链的智能合约功能自动化加强了合法交易的执行，从而确保了虚拟资产的准确所有权和流转，这些虚拟资产可以通过非同质化代币(NFT) 独特标识，从而得到安全保护，加强了虚拟经济的健康运作。因此，区块链技术不仅增强了元宇宙的交互性和用户体验，同时也为整个虚拟环境的安全和稳定提供了必要的支撑。

交互技术对元宇宙至关重要，直接影响着用户与虚拟环境之间的沟通和互动方式。交互技术支撑起用户与元宇宙虚拟环境之间的交流方式，为元宇宙虚实融合提供了接口通道。多模态人机交互技术结合了视觉、听觉、触觉等多种感官，使用户可以通过语音、手势、触摸等方法，以更自然、便捷的方式，与元宇宙的虚拟环境进行沟通和操作，提升了虚拟体验的质量和沉浸感，进而更好地探索和参与元宇宙中的虚拟环境。因此，如何实现有效的人机交互是元宇宙中重要的问题[4]。AR 和 VR 的交互技术则为用户提供跨越物理世界和虚拟世界的身临其境体验。前沿的显示技术(例如3D 显示技术)为AR 和VR 环境中的交互带来更好的视觉体验和沉浸感。这些技术共同促进了用户与虚拟世界的深度互动，使得元宇宙的体验更加丰富、引人入胜。

2.2 元宇宙计算

元宇宙高效构建、仿真演化和自然交互均建立在计算能力的基础之上，通过智能化云计算服务和端侧感知将物理世界与数字世界无缝融合[6]。由于元宇宙需要原生支持大规模用户接入，其计算架构的基础特征是端云结合的分布式并行计算。云计算通过多计算节点并行、低延时网络传输处理元宇宙大规模数据和复杂演化计算。当前热点的大模型技术为元宇宙所提供的自然语言交互和生成式能力也通常通过云计算提供，以满足其算力需求并降低成本。端侧计算设备的形式多样，包括智能终端、VR(Virtual Reality)/AR(Augmented Reality)、穿戴式设备、脑机接口(Brain-Computer Interface, BCI)等用户界面与使用者交互，负责用户行为或者其所处环境的基础感知计算，回传计算结果到云平台得到元宇宙反馈。因此，元宇宙的计算闭环需在端云甚至边缘协同发生，并以不同计算侧重点共同构建元宇宙相关应用，其主要计算场景包括三维图形渲染(3D Rendering)、人工智能(Artificial Intelligence, AI)、科学计算(Scientific Computing)、超高清流媒体(Ultra-High-Definition Streaming)等。以下是元宇宙计算的关键性技术[7]。

2.2.1 分布式并行计算

分布式并行计算(Distributed Parallel Computing)通过将计算任务分布到多个节点，实现并行处理和协同工作，以提高计算效率、扩展性和处理能力，广泛应用于需要处理大量数据和复杂计算的场景。通过分布式并行计算，可以实现计算资源的高效利用，并显著缩短计算时间[8]，是支撑元宇宙复杂计算需求的核心技术之一。分布式并行计算通常由计算节点、通讯网络、分布式资源管理系统等几个部分组成。在此之上，又有调度系统、负载管理系统、集群管理系统、运维监控系统等对基础资源进行统一的管理调度运维。通过统一管理系统，分布式并行计算可以支撑包括三维图形渲染、人工智能、科学计算、超高清流媒体等元宇宙核心计算需求。

元宇宙计算节点通常是由GPU(Graphics Processing Unit)主导，负责实际的计算任务，每个节点通常配备高性能的处理器和存储设备。计算节点可以是物理服务器、虚拟机(Virtual Machine)或容器(Container)。支持虚拟化技术，可以实现资源的

灵活分配和隔离，提高资源利用率。计算节点之间通过高速网络互连，如InfiniBand、高速以太网

太网等，以实现低延迟、高带宽的数据传输。分布式资源管理系统负责管理和协调计算节点之间的资源分配和任务调度。它接收来自上层应用的计算任务，将任务分解为多个子任务，并将子任务分配给合适的计算节点执行。资源管理系统需要考虑负载均衡 (Load Balancing)、容错 (Fault Tolerance)、数据本地性 (Data Locality) 等因素，以实现高效的 任务调度和执行。常见的资源管理多使用容器，常见的容器管理系统包括 Kubernetes、 Docker Swarm 等。在分布式并行计算的基础上，元宇宙计算还需要一系列的优化技术， 以进一步提高性能和可扩展性。这些优化技术包括：

(1) 异构计算优化 (Heterogeneous Computing Optimization)：元宇宙计算通常涉及不同类型的计算任务，如图形渲染、人工智能、科学计算等。这些任务对计算资源的需求和特性不尽相同。异构计算优化旨在充分利用不同类型的计算资源，如 CPU、GPU、

FPGA (Field-Programmable Gate Array) 等，将任务映射到最适合的计算资源上，以获得最佳性能。这需要设计智能的任务调度算法和资源管理策略，根据任务特征和资源状态动态调整任务分配。

(2) 数据本地性优化 (Data Locality Optimization)：元宇宙计算涉及大量的数据处理和传输。为了减少数据移动的开销，需要将计算任务尽可能地调度到离数据最近的计算节点上执行。这就需要数据本地性优化技术，如数据感知任务调度、数据预取 (Data Prefetching) 和缓存 (Caching)、数据压缩 (Data Compression) 和编码 (Encoding) 等。通过将数据和计算任务合理地放置在集群中，可以显著减少数据传输的延迟和带宽消耗，提高计算效率。

(3) 通信优化 (Communication Optimization)：元宇宙计算中的许多任务需要频繁的节点间通信，如数据同步、模型更新、中间结果交换等。通信优化技术旨在减小通信延迟和带宽消耗，提高通信效率。这包括网络拓扑优化、通信协议优化、集合通信原语

(Collective Communication Primitives) 优化等。例如，使用高速网络互连技术，设计智能路由算法，采用轻量级通信协议，利用硬件加速器等，都可以显著改善节点间的通信性能。

(4) 容错和故障恢复 (Fault Tolerance and Recovery)：在大规模分布式计算环境中，节点故障和网络中断是不可避免的。为了保证计算任务的可靠执行，需要采用容错

和故障恢复技术。这包括检查点机制(Checkpointing)、故障检测与隔离(Fault Detection and Isolation)、任务重试与迁移(Task Retry and Migration)等。通过定期保存计算状态,快速检测和隔离故障节点,自动重试失败任务,将任务迁移到健康节点等手段,可以最大

限度地减少故障对计算任务的影响，提高系统的可用性和鲁棒性。

(5) 自适应调度优化 (Adaptive Scheduling Optimization): 元宇宙计算的工作负载具有动态性和不确定性。用户请求的到达率、任务类型、数据规模等都可能随时间变化。因此，需要采用自适应调度优化技术，根据系统的实时状态和历史数据，动态调整任务调度策略、资源分配方案和参数配置等。通过实时监控系统指标，预测未来的负载趋势，利用机器学习算法不断优化调度决策，可以实现计算资源的自适应分配和动态伸缩，提高系统的灵活性和自适应能力。

(6) 低延时高速网络: 元宇宙需要支持大规模用户的实时交互，这对网络的延迟和带宽提出了极高的要求。低延时高速网络技术，如5G、Wi-Fi6等，可以提供高达10Gbps的峰值速率和毫秒级的端到端延迟，满足元宇宙的实时交互需求。同时，网络切片 (Network Slicing)、边缘计算 (Edge Computing) 等技术可以进一步优化网络性能，提供差异化的服务质量保证[9]。

元宇宙是一个全球规模的虚拟世界，需要跨地域、跨运营商的计算资源协同。最新提出的广域计算 (Wide-Area Computing) 技术可以认为是分布式并行计算的进一步拓展，其通过建立广域资源调度和任务编排机制，实现跨域计算资源的统一管理和调度。这需要解决资源发现、任务分解与映射、数据传输优化等挑战。区块链 (Blockchain)、多方安全计算 (Secure Multi-Party Computation) 等技术可以用于构建去中心化的广域计算平台，保证资源共享的安全性和隐私性。

2.2.2 元宇宙典型计算场景

在分布式并行计算的支持下，元宇宙数字空间中的典型计算场景如下：

(1) 云边端协同的三维图形渲染: 在元宇宙场景下，计算任务在云端、边缘侧、终端设备之间动态分配和协同执行。云端提供强大的计算和存储能力，负责复杂的渲染、模拟、数据分析等任务；边缘侧提供低时延的本地计算和数据处理，负责实时交互、内容缓存、数据过滤等任务；终端设备提供个性化的交互和呈现，负责本地渲染、传感器数据采集、用户行为分析等任务[5, 6]。云边端协同计算 (Cloud-Edge-End Collaborative Computing) 需要统一的任务调度和资源管理机制，以及高效的数据同步和一致性维护技术。为了满足元宇宙中超大场景的实时绘制要求，云边端协同绘制技术将整体场

景的 绘制分解为三个部分：云侧的海量存储与复杂光栅化计算、边侧的低时延数据传输与指

令协同、终端侧的轻量绘制与交互式显示。这种绘制框架高效地利用了不同侧的硬件特点，实现了以往在单一终端无法完成的超大场景绘制任务。以百亿级面片大规模场景为例：在绘制时，终端由显示或交互操作发出绘制指令；边侧负责将绘制指令传递到云侧并维持同步状态；云侧下发绘制指令到多张显卡，每张显卡负责部分场景的光栅化计算，并最终组合为整体场景的光栅化图形缓存数据（G-Buffers）；轻量化的G-Buffers数据经由边侧的图形数据传输协议低时延地传输到终端侧，并更新同步状态；最终由终端侧负责解码与绘制G-Buffers数据并显示绘制结果。云边端协同绘制（Cloud-Edge-End Collaborative Rendering）需要统一的任务调动和资源管理机制，以及定制的资源传输协议与多卡绘制技术。

近年来，神经辐射场（Neural Radiance Fields, NeRF）技术的出现，为三维场景的表示和渲染带来了新的突破。NeRF通过神经网络隐式地建模三维场景，可以生成高质量的新颖视图，并支持自由的视点导航。同时，高斯泼溅（Gaussian Splatting）技术在点云渲染领域得到广泛应用。高斯泼溅通过将每个点表示为一个具有高斯分布权重的核，并将其投影到屏幕空间进行累积和混合，可以高效地渲染大规模点云数据。与传统的点云渲染方法相比，高斯泼溅可以生成更加平滑、连续的表面，减少了点云的空洞和锯齿现象。此外，高斯泼溅还支持多分辨率渲染、级别细节（Level of Detail, LOD）管理等优化技术，可以根据视点距离和点云密度动态调整渲染质量和性能。未来也需研究神经辐射场和高斯泼溅的云边端协同渲染技术，拓展这些表达在元宇宙大规模场景渲染中的应用。

(2) 人工智能：元宇宙将包含大量智能化的虚拟助手、非玩家角色（Non-Player Character, NPC）、推荐系统等。人工智能技术，如机器学习（Machine Learning）、知识图谱（Knowledge Graph）、自然语言处理（Natural Language Processing, NLP）等，可以赋予虚拟角色智能交互和决策能力，提供个性化的内容推荐和服务[11]。

近年来，大语言模型（Large Language Models, LLM）技术取得了显著突破。LLM通过在海量文本数据上进行无监督预训练，掌握了丰富的语言知识和生成能力，可以支持问答、对话、创作等多种应用。GPT（Generative Pre-trained Transformer）系列模型不断刷新语言理解和生成的性能，使得AI助手能够进行更加自然、连贯、上下文相关的对话交互。同时，LLM与知识图谱、检索系统等技术相结合，可以提供更加广博、准确、个性化的知识服务。

多模态人工智能 (Multimodal AI) 是元宇宙中的另一个重要方向。多模态AI旨在

处理和理解来自不同模态(如文本、图像、音频、视频等)的信息,并实现跨模态的信息融合和生成。视觉-语言预训练模型,如CLIP(Contrastive Language-Image Pre-training)、DALL-E(A 12-Billion Parameter Model of Natural Language)等,可以根据文本描述生成或检索相关的图像,实现跨模态的理解和创作。多模态学习也已经扩展到视频和音频领域,支持更加丰富和逼真的虚拟场景生成。多模态交互技术,如视线追踪(Eye Tracking)、手势识别(Gesture Recognition)、语音控制(Voice Control)等,可以为用户提供更加自然和沉浸式的交互体验[10]。

AIGC(AI-Generated Content)是元宇宙内容创作的新范式。扩散模型(Diffusion Models)作为一类生成式模型,通过迭代式的去噪过程,学习数据的分布,并生成高质量、多样化的内容。Stable Diffusion、Midjourney等基于扩散模型的图像生成工具,让用户能够根据文本提示,自动生成风格多变的图像和艺术作品。Runaway、Stable Video Diffusion等扩散视频模型,则支持根据文本或图像生成连贯、高清的视频内容。Suno、Udio等人工智能应用则在声音及音乐领域取得了突破性进展。

此外,DiT(Diffusion in Transformer)等模型将扩散模型与Transformer结构相结合,在图像和音频领域取得了突出成果。DiT通过可逆的Transformer编码器将数据映射到潜在空间,并在潜在空间中进行扩散生成,实现了高保真、可控的多模态内容生成。这为元宇宙中的内容创作开辟了新的可能性。除了生成技术,AIGC还需要解决内容的知识性、一致性、安全性等问题。利用知识增强(Knowledge Enhancement)、主题规划(Topic Planning)、内容过滤(Content Filtering)等技术,可以提高生成内容的质量和可靠性。

为了支持元宇宙中海量数据和模型的训练和推理,还需要研究分布式机器学习算法(Distributed Machine Learning Algorithms)和联邦学习(Federated Learning)架构。隐私保护(Privacy Protection)、安全机制(Security Mechanism)也是不可或缺的,以确保用户数据的隐私和生成内容的合规性。人工智能技术在元宇宙中扮演着至关重要的角色,它不仅赋予虚拟世界以智能和自主性,还为用户提供个性化、沉浸式的交互体验,并催生了新的内容创作范式。随着多模态学习、大语言模型、扩散生成等前沿AI技术的不断发展,元宇宙中的人工智能必将更加强大和普及,为虚实融合的数字世界带来无限可能。

(3) 科学计算：元宇宙的建模和模拟离不开大规模科学计算。传统的科学计算主要依赖物理规律和数学方程，通过数值模拟 (Numerical Simulation) 和仿真 (Simulation)

的方法，研究复杂系统的行为和演化。物理引擎 (Physics Engine)、流体动力学 (Computational Fluid Dynamics)、分子动力学 (Molecular Dynamics) 等模拟技术，可以生成逼真的物理环境和现象。高性能计算 (High-Performance Computing, HPC) 技术，如并行算法优化 (Parallel Algorithm Optimization)、向量化 (Vectorization)、高速互联 (High-Speed Interconnect) 等，可以加速科学计算的执行。

然而，随着问题复杂度的增加和对精度的更高要求，传统的科学计算方法面临着计算成本高、建模困难等挑战。近年来，人工智能技术为科学计算领域带来了新的突破。通过将机器学习与物理模拟相结合，可以显著提高科学计算的效率和精度。一方面，机器学习可以用于加速传统的科学计算。例如，在流体动力学模拟中，可以使用机器学习模型预测湍流 (Turbulence)、边界层 (Boundary Layer) 等复杂流动现象，从而减少对昂贵的直接数值模拟 (Direct Numerical Simulation, DNS) 的依赖。在分子动力学模拟中，机器学习力场 (Machine Learning Force Fields) 可以根据分子结构快速预测原子间的相互作用力，避免了繁琐的量子化学计算。图网络 (Graph Networks) 则可以学习粒子系统的相互作用关系，预测复杂材料和结构的力学性能。

此外，生成式模型如生成对抗网络 (Generative Adversarial Networks, GAN)、变分自编码器 (Variational Autoencoder, VAE) 等，可以学习物理系统的概率分布，生成合理的状态样本，用于加速蒙特卡洛采样 (Monte Carlo Sampling) 和不确定性量化分析 (Uncertainty Quantification)。强化学习 (Reinforcement Learning) 在优化控制、实验设计等领域也得到了广泛应用。

将人工智能与科学计算相融合，不仅可以突破传统方法的瓶颈，还能发掘新的建模范式和计算模式。在元宇宙中，AI 驱动的科学计算将支持更加高效、精准、智能的物理模拟和仿真，为构建逼真的虚拟世界提供强大的技术支撑。同时，元宇宙也为科学计算提供了一个全新的应用场景。研究人员可以在虚拟环境中进行实验设计、数值模拟、可视化分析等，降低真实实验的成本和风险。通过虚拟现实 (Virtual Reality) 和人机交互技术，科学家可以身临其境地探索复杂系统，获得直观的认知和洞见。元宇宙将成为科学计算的新平台和新生态，促进学科交叉和协同创新。

当然，AI 驱动的科学计算也面临着算法可解释性 (Algorithm Interpretability)、数据质量 (Data Quality)、计算效率 (Computational Efficiency) 等挑战。需要研究混合精度计算 (Mixed-Precision Computing)、数

据压缩(Data Compression)等节能优化技术, 以降低能耗和成本。量子计算(Quantum Computing)、区块链等新兴技术也有望在元宇

宙的科学计算中发挥重要作用。

未来，随着人工智能与科学计算的不断融合和发展，元宇宙中的物理模拟和仿真将更加智能化、高效化，为人类认识和探索复杂世界开辟新的途径。同时，元宇宙也将成为科学计算的新兴应用场景和创新平台，推动科学研究模式的变革和发展。

(4)超高清流媒体：元宇宙中将产生和消费海量的视频、音频等流媒体数据。超高清视频编解码(Ultra-High-Definition Video Coding)、传输优化(Transmission Optimization)、内容缓存(Content Caching)等技术，可以提供身临其境的视听体验。同时，需要研究面向元宇宙的新型流媒体架构，如支持自由视点的沉浸式视频(Free-Viewpoint Immersive Video)、面向6DoF(6 Degrees of Freedom)的空间音频(Spatial Audio)、体积视频(Volumetric Video)等。基于AI的流媒体内容理解、推荐、审核等技术，可以为用户提供个性化、安全、有序的内容服务。

未来，随着技术的进一步发展和融合，元宇宙计算平台将不断演进和完善。一方面，新型计算硬件，如类脑芯片(Brain-Like Chips)、光子芯片(Photonic Chips)等，有望为元宇宙注入更强大的算力；另一方面，量子计算、区块链、融合智能(Integrated Intelligence)等前沿技术，将与元宇宙深度融合，开拓全新的应用场景和服务模式。可以预见，元宇宙计算平台的建设将是一个长期、复杂的系统工程，需要产学研界的共同努力和协作。

(5)端侧用户交互计算：元宇宙需要提供沉浸式、交互式的用户体验。各种新型用户界面设备，如VR/AR头显、全息投影(Holographic Projection)、触觉反馈设备(Haptic Feedback Devices)、脑机接口等，可以让用户以更自然、直观的方式与虚拟世界交互。这对设备的渲染能力、传感器精度、人机交互算法等提出了更高的要求。同时，需要研究如何在保证用户体验的同时，最小化交互设备的能耗和延迟。例如，苹果的Vision Pro拥有8个外部摄像头和4个跟踪眼球运动的内部摄像头，并配备了专门的R1感知计算处理芯片对摄像头数据进行实时处理，支持眼动追踪和手势选择等自然交互方式，使用户能够更加方便地与虚拟世界进行互动。此外，混合现实(Mixed Reality, MR)技术的发展，为用户交互带来了更多可能性。MR将虚拟内容无缝地融入到现实环境中，用户可以与虚拟对象进行实时的交互和操作，同时还能感知和利用现实世界的信息。这对跨现实世界的元宇宙交互提供了重要支持。

2.3 元宇宙感知

元宇宙感知按照应用的不同阶段分为内容生成感知和交互感知两大类，其中内容生成感知是指在沉浸式元宇宙内容生产过程中所使用的信息采集技术；交互感知是指在体验元宇宙内容过程中通过模拟人类的感知能力，使用户能够在虚拟世界中感受到真实的环境。当前业内研究的焦点主要集中在光场感知、音频感知、触觉感知等相关技术领域。

2.3.1 微透镜阵列光场感知

基于透镜阵列的光场采集[12]主要依靠在成像传感器与主镜头之间加入一片微透镜阵列，物体表面光线首先经过主镜头，然后经过微透镜，最后到达成像传感器（e. g. CCD/CMOS）。如图2-3所示，物体表面A点在FOP角度范围内发出的光线进入相机主镜头并聚焦于微透镜，微透镜将光线分成 4×4 束，并被成像传感器上对应的16个像素记录。类似的，空间中其它发光点，例如B点和C点，在其FOP角度范围内的光线都被分成 4×4 束并被分别记录。

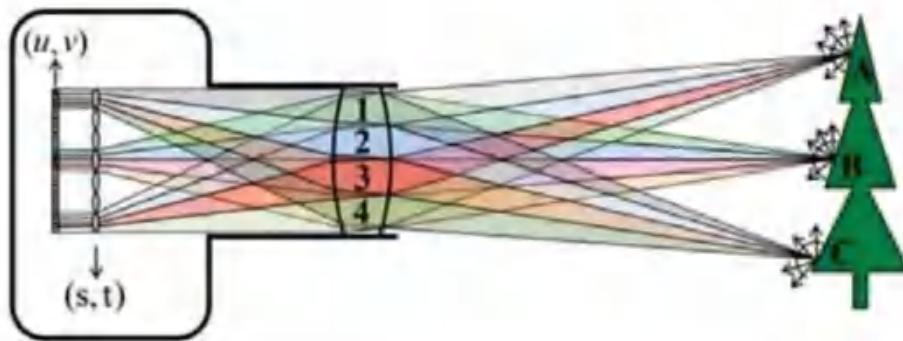


图2-3基于微透镜阵列的光场采集原理示意图[12]

微透镜阵列的主要作用是将物体表面同一点在一定角度范围内的各个方向发出光线进行离散化解耦，图2-3中的微透镜将光线离散化为 4×4 束，离散化程度由微透镜光学参数、主透镜光学参数及微透镜与成像传感器之间的距离等多方面因素决定。

光场相机[13]是基于微透镜阵列光场采集的原理，通过在主透镜与传感器元件间放置一块紧密排布的微透镜阵列，仅需单次曝光即可获得光线的空间、角度四维信息，经过后期算法处理可以得到场景处于不同视角和不同景深的图像以及深度信息，具有结构

紧凑，体积小，采集效率高等优点。光场相机在工业检测领域具备广泛的应用场景和潜力。其能够提供更加准确和全面的图像数据，有助于实现精确的工业检测和质量控制。

散焦型光场相机，微透镜阵列放置在主透镜像侧焦平面位置，因此微透镜阵列对主透镜所成的像直接成像。对于散焦型光场相机系统，微透镜阵列与传感器元件的间距为一个微透镜焦距，为微米尺度，封装要求极高，需要采用高精度芯片级封装工艺，从而得到精度更高的深度计算结果。

聚焦型光场相机，微透镜阵列并不是放置在主透镜像侧焦平面位置，因此微透镜阵列实际上是对主透镜所成的像进行二次成像。根据聚焦型光场相机的成像原理，微透镜阵列的位置可以进行调整，微透镜阵列与传感器元件的间距为毫米尺度，封装要求较低，微透镜阵列易于封装。

由于微透镜阵列光场感知技术受限于微透镜阵列基线的大小，光场相机通常只能对数米内的近景进行深度估计，在工业以外的应用场景有一定局限性。

2.3.2 计算光场成像

计算光场成像技术围绕光场及全光函数表示，旨在结合计算、数字传感器、光学系统和智能光照等技术，以及硬件设计、软件计算能力，突破经典成像模型和数字相机的局限性，建立光在空域、视角、光谱和时域等多个维度的关系，实现耦合感知、解耦重建与智能处理，具备面向大范围动态场景的多维多尺度成像能力。光场成像技术正逐渐被应用于生命科学、工业探测、无人系统和虚拟现实/增强现实等领域，具有重要的学术研究价值和广阔的产业应用前景。然而，伴随着高维数据的离散化采样，光场成像面临空间分辨率与视角分辨率的维度权衡挑战，如何对稀疏化的采样数据进行光场重建成为计算光场成像及其应用的基础难题。与此同时，受制于光场信号的高维数据感知量，光场处理面临有效数据感知与计算高效性的矛盾。如何用光场这一高维信息采集手段，取代传统二维成像视觉感知方法，并结合智能信息处理技术实现智能化高效感知，是实现光场成像技术产业化应用的巨大挑战。

杜克大学的Brady 教授课题组[14]于2012年在《Nature》上发表了关于通过前端球透镜进行一次成像后，后端通过分视场相机阵列(约98个)进行采集的AWARE-2 相机阵列的研究论文，如图2-4所示。AWARE-2 相机阵列采用的是多重光学镜头的设计，受益于球透镜的成像单一光心特性，该设计避免了分视场相机之间的视差，大大降低了图像拼接的难度，可达到每秒几帧的10亿像素采集速度。尽管通过像传感器阵列

的拼接 可初步验证动态10亿像素成像的可行性，但类似AWARE-2 这种结构化的相机阵列受

到均匀化采样、信号密度同分布，相邻像传感器间遵从视场相互重叠的严格限制，相机阵列的装调和标定极其严格、复杂，其中大规模分视场像传感器的引入对实际安装、标定和拼接均带来了极大的技术挑战，实现成本高、难度大且灵活性低。传统的结构化像传感器阵列，其成像感知遵从均匀化采样机制，每个像传感器节点通过部分重叠区域连接到其相邻的像传感器节点，所感知的数据遵循“图”连接结构。在均匀化采样的假设下，将拼接得到的全景图像/视频投影为矩阵形式并进行数据的表征与存储。此外，各个像传感器均遵从双向图连接，单像传感器的调整势必会影响其他所有像传感器。图形结构的另一个问题是，由于其位姿估计严重依赖重叠区域的全局优化，随着像传感器数量增加，复杂度急剧增加，鲁棒性显著降低，可扩展性严重受限。



图2-4AWARE-2 相机阵列及成像结果[14]

Yuan等[15]提出了非结构化光场感知算法，构建了“多层异构-同层自适应”的树形感知模型。其中，“多层异构”一改传统结构化阵列像传感器固有的图连接感知模型，解除了光学成像装置物理体积随数据通量线性增长(Scaling Law)的制约，突破了现有多维多尺度感知对庞大复杂硬件系统的依赖。与此同时，“同层非结构”突破了现有像传感器均匀化采样、信号同分布的假设，相邻像传感器间无需受视场相互重叠的严格限制，各像传感器面向场景内容独立感知、并行计算，突破了传统均匀化感知所面临的时空带宽积的瓶颈，实现了像传感器阵列硬件复杂度、数据感知量(信息容量)、维度扩展性的联合优化。该树形结构涉及分层架构，赋予层间异构互联、层内非结构化的特性。其中，分层架构的父层像传感器与子层像传感器之间自然重叠，同层内的各像传感器之间则完全非结构化，无需遵守任何重叠限制，从本质上赋予像传感器阵列极高的灵活性和可扩展性。在此基础上，各个局部像传感器的调整(移除/添加)不会影响其他像传感器，亦不会对多像传感器位姿的优化带来复杂度剧增和鲁棒性降低的问题。

如图2-5所示的非结构化异构像传感器阵列本质上是将多个极低成本的相机，以多尺

度方式灵活地组合，基于先进的计算成像思想，将硬件的成本以算法替代，实现实用且性价比高的10亿像素视频相机。基于该原理的相机系统通过分视场采集突破了空间带宽积的限制，同时通过引入全局尺度相机克服了分视场相机的像差与畸变，并通过跨尺度视频融合算法规避了复杂的相机系统的装配和标定，同时回避了紧密光学部件的设计和制造需求，极大地降低了系统的成本。但是，目前成像性能远未发挥多尺度成像带来的益处，多尺度成像原理和跨尺度映射与融合机制仍未被揭示，系统设计(包括全局低分辨相机和局部高分辨相机各自的设计)的灵活性仍未被充分挖掘，全局低分辨相机与局部高分辨相机的互补性未被充分优化利用，新型、高效、高性能的非结构化像传感器阵列的研究具有广阔的空间。



图2-5非结构化异构像传感器阵列[15]

面向大场景多对象的十亿像素级光场智能感知，是智慧城市、无人系统、VR/AR 等应用的核心共性技术。光场感知通量的爆炸式增长，对智能计算的算力与功耗提出了全新的挑战，亟需探索光场智能感知计算的新架构、新理论与新技术。近年来，以衍射神经网络为代表的光学计算架构，虽具有突出的速度与能效优势，但普遍结构简单、规模受限且不易扩展，难以支撑复杂场景中多维光场的智能感知计算。

光场智能感知计算旨在实现大场景多对象“看得全”、“建得清”、“算得快”，是元宇宙智慧文旅、智慧城市建设等应用的核心共性技术。随着摩尔定律放缓，传统硅基电子计算芯片的算力和功耗严重受限，难以满足亿像素级高通量光场智能感知计算的急切需求。探索新的感知技术与计算范式是未来光场视觉计算发展的必然趋势。近年来，以光计算为基础、通过光电融合的方式构建光电神经网络成为国际前沿的热点研究。发挥光电计算高算力、低功耗的特有优势，有望突破传统电子计算长延时、高功耗等瓶颈，实现感算能效的颠覆性提升，引领新一代光场成像理论与技术的变革。

近年来以衍射神经网络为代表的各式光电神经网络不断涌现，然而现有光网络中的基本光学计算单元受制于固化结构与低扩展性，大多仅能实现简单的单通道前馈网络，难以支撑实际应用中的复杂光场智能感知计算。具体来说，现有光电神经网络无法像电

子神经网络一样轻易地部署几十到上百个“通道”以提取有效的特征，也缺少有效的光计算单元来融合多通道的信息，极大地限制了光网络的学习能力和推理性能。

清华大学电子工程系方璐课题组[16]提出了多通道光电智能计算新架构Monet，如图2-6所示。其中，编码投影干涉计算单元IU，通过相位和偏振的编码调制以及通道间的光学干涉，实现了特征匹配、加权求和等多通道光学基本计算。提出了干涉计算单元IU和衍射计算单元DU交替级联的光电网络模型，实现了光场信息的多通道高效处理，突破了现有光电神经网络结构简单、通道受限等瓶颈，为构建大规模光电神经网络实现复杂光场智能感算提供支撑。



图2-6多通道光电智能计算新架构Monet[16]

2.3.3全景成像

随着高速通信和人工智能技术的快速发展，人类对现实世界场景的感知不再局限于使用小视场 (FoV) 和低维场景检测设备。全景成像作为下一代创新的环境感知和测量智能仪器应运而生。然而，在满足大视场摄影成像需求的同时，全景成像仪器有望实现高分辨率、无盲区、小型化、多维智能感知，并可与人工智能方法相结合，走向下一代智能仪器，使对360°真实世界周围环境的更深入理解和更全面的感知。幸运的是，自由曲面的最新进展，薄板光学和超表面提供了解决人类对环境感知的创新方法，提供了超越传统光学成像的有前途的想法。全景成像技术旨在捕捉360°全方位的场景，以实现对整个空间环境的全面感知。这一技术通过将多张图片或视频片段拼接成一个完整的360°视图来实现。全景成像技术广泛应用于虚拟现实 (VR)、增强现实 (AR)、360°视频制作、全景地图制作等领域。这些应用不仅提供了沉浸式的视觉体验，还为环境感知和测量提供了强大的工具。

全景成像发展到现在，已成为了一项相对成熟的技术，就目前而言，全景成像方法[17]主要有三种：拼接式全景成像、鱼眼全景成像以及折反射全景成像。

拼接式全景成像是全景成像技术刚提出时所采用的方法，通过用传统的相机拍摄得

到场景的多幅图像，然后基于拼接、融合技术，合成得到场景的全景图像。拼接式全景成像的具体方法有两种，一种是采用一个相机，通过旋转相机对不同方向进行拍摄，从而获得多幅场景图像。这种方法简单易行，能够获得高分辨率的全景图像，但由于成像速度缓慢，不具有实时性；另一种是采用多个相机，同时对多个方向同时进行拍摄，从而获得多幅场景图像。这种方法能够满足实时性的要求，也能获得高分辨率的全景图像。两种方法原理都是采集得到包含整个场景信息的多幅图像，最后再合成得到全景图像。

鱼眼全景成像利用超广角物镜来实现全景成像，超广角物镜的焦距非常短，能够获得接近 180° 视场角的半球面场景。而且，由于它采用凝视方式进行拍摄，不需要旋转移位，因此具有较好的隐蔽性。然而，这种全景成像方法存在缺点，它拍摄获得的图像存在极大的桶形畸变，形成鱼眼效果。因此，想要对拍摄得到的鱼眼全景图像进行显示观察，需要事先进行畸变校正，将之校正为符合人眼观察习惯的全景图像。目前，鱼眼全景成像技术已经比较成熟，大量的鱼眼全景成像设备出现在市场。

折反射全景成像是将常规成像设备和反射光学元件相结合的成像技术，利用反射光学元件的反射特性来扩大成像设备的视场，从而能够获得水平方向 360° 和垂直方向一定角度的全景图像。这里的反射光学元件通常指的是各种类型的反射镜，如球面反射镜、圆锥面反射镜、椭球面反射镜、抛物面反射镜以及双曲面反射镜等。根据投影模型的不同，折反射全成像系统可分为基于透视投影成像模型的系统 and 基于平行投影成像模型的系统。根据是否满足单视点成像约束，又可分为单视点成像系统 and 非单视点成像系统。由于折反射全景成像能够获得大于半球空间的大视场，同时系统结构较为简单，设计较为灵活，成本也比较低，近年来得到了越来越广泛的研究和应用，已经成为了当前全景成像技术研究的主流方向。

2.3.4 多视图立体成像

多视图立体视觉(MVS) 一直是计算机视觉研究的一个热点。它的目的是从多个已知相机姿态的图像中建立密集的对对应关系，从而产生稠密的三维点云重建结果。

在过去的几年里，人们在提高稠密三维重建的质量上付出了很大的努力，一些传统的几何算法通过描述同一场景从不同视角下获取的多幅图像与物体之间投影关系的几何模型进行三维重建，如PMVS、GIPUMA 以及COLMAP 等取得了令人印象深刻的效果。而近年来深度学习也在多视图重建中取得了非凡的性能，如MVSNet、CasMVSNet

等。然而，在三维重建任务中，由于数据量大、弱纹理、遮挡、反射等问题，如何高效准确地实现多视图立体视觉仍然是一个具有挑战性的任务。

基于深度学习[18]的三维重建最近几年取得了非常大进展，是当前计算机视觉领域比较流行的方法之一。学习系统是由多层卷积层和多层全连接层组成的卷积神经网络（CNN）进行学习图像的层次化特征表示，这种方法能够精确地重建出物体的几何形状，与传统的三维重建相比较，基于深度学习的三维重建技术不需要进行特征提取与匹配以及复杂的几何运算，使用深度学习的方法更加方便，使得实时性和鲁棒性进一步提高。

基于语义的三维重建可以运用在移动的行人或车辆等大的场景，这种方法能够精确地对环境中的目标物体进行识别，而深度学习技术也是最近几年刚刚兴起的比较有优势的识别方法，因此，深度学习和语义相结合的三维重建是未来几年的研究趋势，也会受到该领域的研究者们广泛关注。Savinov 等[19]提出了一个稠密的语义三维重建方法。Blaha 等[20]提出了一个自适应多分辨率的语义三维重建方法。该方法的目的是在给定一组场景图像中进行3D 场景稠密重建，并分割成语义目标类。Sunderhauf 等[21]提出了面向对象的语义建图方法，该方法的主要目的是构建环境的3D点云地图，然后再通过卷积神经网络对关键帧图像中的物体进行识别检测，最后对3D目标物体进行点云分割，从而在地图中更新或添加目标物体的3D 点云等信息。

传统的基于明确表面的三维重建方法（MVS），尽管在获取大规模结构方面表现出色，但往往难以捕获场景的微观细节。这类方法在构建三维模型时依赖于高分辨率的离散化过程，这限制了它们在处理细微纹理和小尺度特征时的有效性。此外，这些技术通常使用UV 映射来纹理化模型，但在复杂或广阔的场景中，UV 映射易受到畸变影响，这会在渲染过程中产生可见的伪影和质量退化。

隐式体积表示方法（如基于神经辐射场的NeRF）提供了一种表达高空间分辨率的新途径，通过对整个体积场进行连续建模，能够从任意新视角渲染出细致的图像。然而，这些方法在实际操作中需要处理大量的体积数据，这不仅计算成本高，而且在大规模场景中效率低下。更重要的是，由于体积渲染依赖于沿视线对样本的积分，它在处理复杂场景中的视图不一致性时常常导致渲染质量下降，例如在边缘或细节处出现模糊和失真。

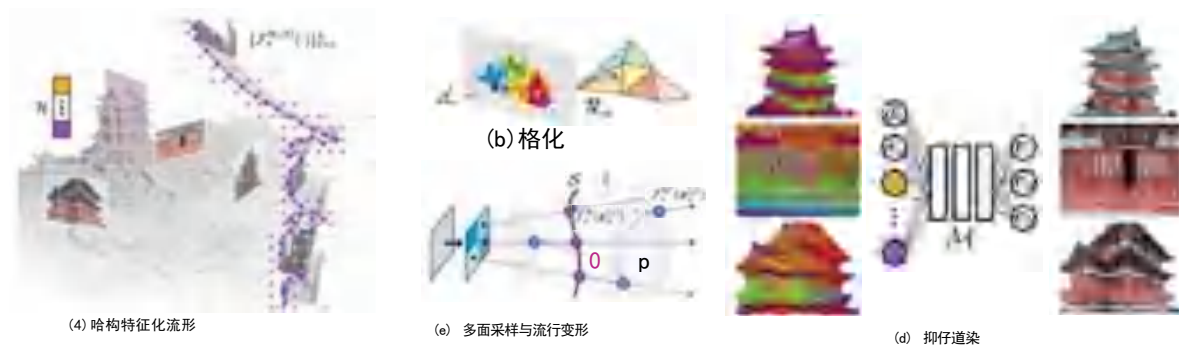


图2-7基于哈希特征流形表征的神经渲染框架[22]

为了解决以上挑战，XScale-NVS[22] 研究提出了哈希特征化流形的表示方法，通过对表面流形进行栅格化，显式地优先考虑多视角一致性，充分释放了体积哈希编码的表达能力，如图2-7所示。同时设计了一个延迟神经渲染框架，以高效解码表示，并提出了两种定制设计来更好地描述跨尺度细节。另外还引入了GigaNVS数据集，用于评估实际大规模场景的跨尺度、高分辨率新视角合成，XScale-NVS在GigaNVS上相对于SOTA平均LPIPS降低了40%，将野生环境下跨尺度神经渲染的边界推向了前所未有的细节和真实感水平。

在人体光场感知领域，Light Stage[23]是当前数字人高真实感重建的一个标杆技术。它通过构建相机阵列，使用多角度、高精度照片来重建三维空间中的CG模型。这种技术能够还原拍摄人物的三维结构，并获取面部的反射信息，从而在不同环境光下重构数字人模型光效。Light Stage技术已经应用于好莱坞电影渲染中，从第一代系统Light Stage 1至今已经升级到Light Stage 6,最新的一代系统命名为Light Stage X。

Google研发的Lightstage系统采用了331个可编程光源以及一个90台12.4M像素的工业相机组成的相机阵列。每个光源包含有63个高亮LED灯珠，分为不同的颜色和不同的发散角。这个系统能够结合主动与被动传感器，以取得最佳的建模效果。相机系统工作在60Hz，相机系统与灯光系统时序匹配，以获取三维模型和相应的材质贴图。这样的系统，每秒钟的数据量达到惊人的63.5GB。

元客视界研发了LuStage数字人元数据采集系统，如图2-8所示，系统包含776个6通道彩色LED光源阵列、16台RGB-D深度传感器以及150个视点的相机阵列，相机分辨率最高达8K，采集帧率最高达450 fps。其中深度传感器采用近红外结构光重建技术辅助实现至少30fps的动态稠密3D重建；多视点相机阵列用于采集各种模拟光照环境下人体的空间视频原始数据，以便采用3D高斯等技术进行空间视频重构

；高帧率相机用于采集高速动态数据集，以采用OLAT技术对数据集进行重光照编辑，理论上支持

数据集对环境光照变化条件的无限扩展。系统还创新性地提出了全局动态积分光场成像技术，计算中控系统按照场景内的实时照度需求计算每个曝光周期内各个LED 光源的积分光强，换算成LED 的光通量和频闪脉宽，每个LED 光源支持实时变通量变脉宽控制，以此实现分布视点动态HDR 成像，大幅提升了系统对于明暗细节高动态范围成像的能力以及对室内室外各种环境光照特别是日光环境的模拟能力。



图2-8 LuStage 数字人元数据采集系统

虚拟数字人技术的发展已经进入快速成长期，特别是NeRF 和 3 DGS 技术的出现，带动了数字人重构研究工作蓬勃发展，并将数字分身创作推向了应用的前沿。

2.3.5 音频感知

音频感知是元宇宙多模态感知的重要一环，音频感知主要分为前端信号处理、语音识别、声纹识别、情感识别、语音合成等多个模块，如图2-9所示。



图2-9 音频感知交互

语音前端信号处理对于提高音频感知的鲁棒性起到了非常重要的作用；通过语音增强模块抑制各种干扰，使待识别的语音更干净；语音增强模块通过回声消除、噪声抑制、去混响提高语音交互的鲁棒性；真实环境中包含着背景噪声、人声、混响、回声等多种干扰源，上述因素组合到一起，使得这一问题更具挑战性。语音前端信号处理模块与整个音频感知的关系如图所示：橙色部分表示多通道处理模块，蓝色部分表示单通道处理模块，红色部分表示后端识别合成等模块。麦克风阵列采集的语音首先利用参考源对各通道的信号进行回波消除，然后确定声源的方向信息，进而通过波束形成算法来增强目标方向的声音，再通过混响消除方法抑制混响；需要强调的是可以先进行多通道混响消除再进行波束形成，也可以先进行波束形成再进行单通道混响消除。经过上述处理后的单路语音进行后置滤波消除残留的音乐噪声，然后通过自动增益算法调节各个频带的能量后作为前端处理的输出，将输出的音频传递给后端进行音频感知。

语音识别是音频内容感知的重要一环。语音识别系统主要包括四个部分：特征提取、声学模型、语言模型和解码搜索，具体如图所示。自动语音识别的过程是先对前端采集的语音信号进行处理，以提取声学特征，再将声学特征作为声学模型的输入，计算声学得分，然后结合语言模型的语言得分，在解码空间中搜索最佳路径，从而识别出语音信号对应的文本。经典的混合式 (Hybrid) 语音识别系统的构成，包括声学特征提取，声学模型，语言模型，以及解码搜索算法。信号处理模块将语音波形提取成更具有代表性的声学特征序列，以便后续处理。经典的声学模型基于隐含马尔可夫模型构建，其中隐含马尔可夫模型的观测概率通过高斯混合模型或深度神经网络估计。语言模型估计给定前文的情况下，下一个词发生的概率。结合声学模型和语言模型给出的分数，解码器搜索出给定声学特征序列，概率最大的词序列。以发音词典为桥梁，声学模型和语言模型被结合起来形成解码搜索空间。加权有限状态转换器是构建解码搜索空间的重要工具。除了基于隐马尔可夫模型的声学模型，相关技术基于联结主义时序分类的端到端声学模型，这种声学模型不需要逐帧对应的标签，而是直接训练神经网络。随着深度学习技术的发展，语音语言同时建模，联合优化的端到端语音识别系统已经成为可能。目前典型的端到端语音识别系统是基于注意力机制的端到端语音识别模型和循环神经网络转换器模型。语音识别技术已经逐渐走向成熟，在特定领域、特定环境下已经达到实用化程度，端到端语音识别系统的性能已日趋接近混合语音识别系统。

声纹识别是音频深度感知的重要研究方向，其主要目的是在语音中自动获取说话人身份。早期的声纹识别主要采用有效的声学特征参数和模式匹配的方法，匹配往往通过

特征矢量之间的距离测度来实现。在说话人训练阶段，系统首先对训练语音进行静音剔除和降噪处理，尽可能得到纯净有效的语音片段，然后再提取语音对应的声学特征参数，根据系统建模算法，得到说话人的特征模型，每个说话人的训练语音经过训练阶段后得到一个说话人模型。随着深度学习的发展，基于深度网络的特征学习方法成为了声纹识别的主要方法，利用复杂非线性结构赋予的特征提取能力，能自动对输入的语音信号进行特征分析，提取出更高层、更抽象的说话人声纹表征，如d-vector [24]、x-vector [25]。

而后，谷歌公司的Heigold等人提出了端到端声纹识别系统，端到端的网络包含两部分：预先训练好的特征提取网络和用于决策打分的判决网络，输入为不同说话人的语音信号，输出即为说话人识别结果，之后如注意力机制、自适应方法等在端到端系统中的应用进一步提高了系统的性能。

情感识别是实现深度音频感知不可或缺的关键一环，语音情感识别系统主要由三部分组成：语音信号采集、语音情感特征提取和语音情感识别模型训练。语音信号采集模块主要通过语音传感器（例如麦克风等语音录制设备）获得语音信号，并传递到下一个语音情感特征提取模块对语音信号中情感关联紧密的声学参数进行提取，最后送入语音情感识别模块完成情感的判断。基于深度神经网络的情感特征提取能够用于特征抽取，从而学习到数据的本质结构或分布，如自编码器、去噪自编码器、SoundNet 等。深度神经网络可以替代传统分类器，从而捕获更加丰富的上下文信息，例如卷积神经网络和长短时记忆模型等。端到端的语音情感识别方法能够同时进行特征抽取和特征分类，直接从原始语音波形或语谱图中识别出情感状态。

语音合成是实现音频感知中的关键表达环节。随着深度学习的发展，目前语音合成技术已经发展相对成熟，且已取得了广泛应用，但仍然存在音色风格单一，数据成本，构建时间等诸多限制。一个好的语音合成系统建立在一个人工精心设计的语音数据库之上，一个音素均衡、高音质的语音合成数据库制作成本较高，要在专业录音环境下录制，同时需要具有相应语音学背景知识的专业人员进行标注，整体设计制作时间较长。较高的语音合成数据库门槛限制了语音合成的输出风格。就语音合成系统的声学模型而言，微软、IBM、谷歌、百度和讯飞等采用了几十个小时以上的训练数据。然而大多数语言的资源是有限的，标注成本也极其昂贵。为了丰富语音合成系统的音色，为了每个音色都花费较长时间对数据和模型进行定制是不经济也是不现实的。为新的说话人快速搭建

个性化语音合成系统时，首先面临的问题就是用来训练合成模型的数据较少，这导致不能用传统的方法去训练模型，如何用少量数据构建高性能的语音合成系统成为一个极富

挑战的研究课题，同时也具有极为迫切的应用需求。为此，面向说话人自适应的预训练语音合成模型也研究逐渐成为研究热点，其旨在首先使用大量多说话人语料预先训练一个多说话人语音合成模型，然后再针对目标说话人定制差异化的专属语音合成模型，由于可用于训练的目标说话人语音数据通常是有限的，个性化语音合成仅利用目标说话人的少量标注数据和其他已积累的合成数据，实现高自然度与相似度的语音生成。

2.3.6 触觉感知

触觉传感器是人工触觉的基础。基于生物触觉的机理启示，目前已有多种传感方式开发的触觉传感器，如压阻式[26][27]、电容式[28][29]、压电式[30][31]、电磁式[32][33]、光学[34][35]等。其中电子类触觉传感器具备薄而柔软的特性[36]，可以加工成各种形状，附着在人体、机器人、电子设备、衣服等载体的表面，模仿甚至超越人体皮肤的感官功能[37]。然而电子类触觉传感器在触觉信息密度难以提高且信号串扰严重，因此近些年以光学图像表征触觉的视触觉传感成为了研究热点[38] (如图2-10所示)。该传感方式以视觉模态为载体，将抽象的触觉信息可视化，以实现高密度、高分辨率、高连续性、可学习性的触觉感知[39]。Meta 将视触觉传感(Digit) 引入元宇宙(图 2-11 所示)，旨在理解和复制物理世界中人类的触摸技能，使机器人更有效地与周围世界互动[40]。



图2-10视触觉传感发展进展

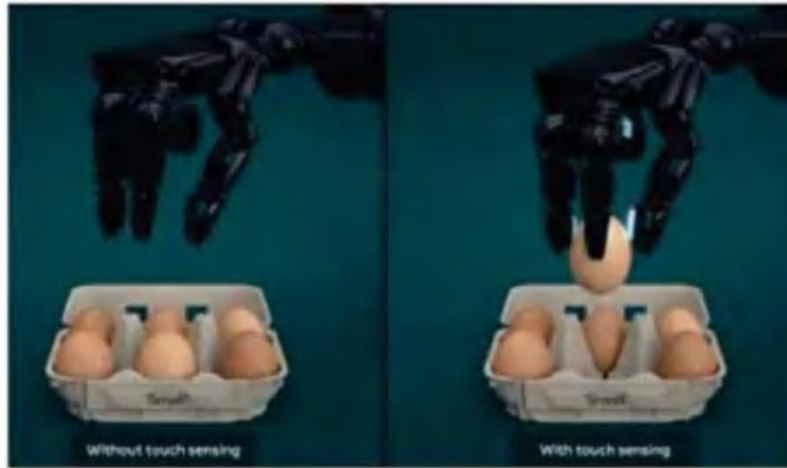


图2-11 Meta 开发的Digit 视触觉传感器并应用于元宇宙中机器人感知

视触觉传感器由接触模块、照明模块和成像模块组成。接触模块包含功能层、弹性体、亚克力和LED[41]，其中功能层用于模拟皮肤感知功能，例如涂层用于纹理传感、标记层用于力传感和热致变层用于温度传感。研究者将标记的矢量信息与接触状态以神经网络的方式构建映射关系并与机器人的操作控制关联，其中对力信息进行隐式表达降低了机器人对交互状态的理解难度。以涂层和标记层为媒介，结合单目/多目视觉实现了基于光度立体法[42]、深度标定法[43]和光流法的物体三维重建[44]。触觉深度信息帮助机器人理解物体的空间结构，进而获取物体的外在属性并推导出机械手和物体的几何约束关系，为操作策略制定和操作姿态微调提供先验知识[45]。

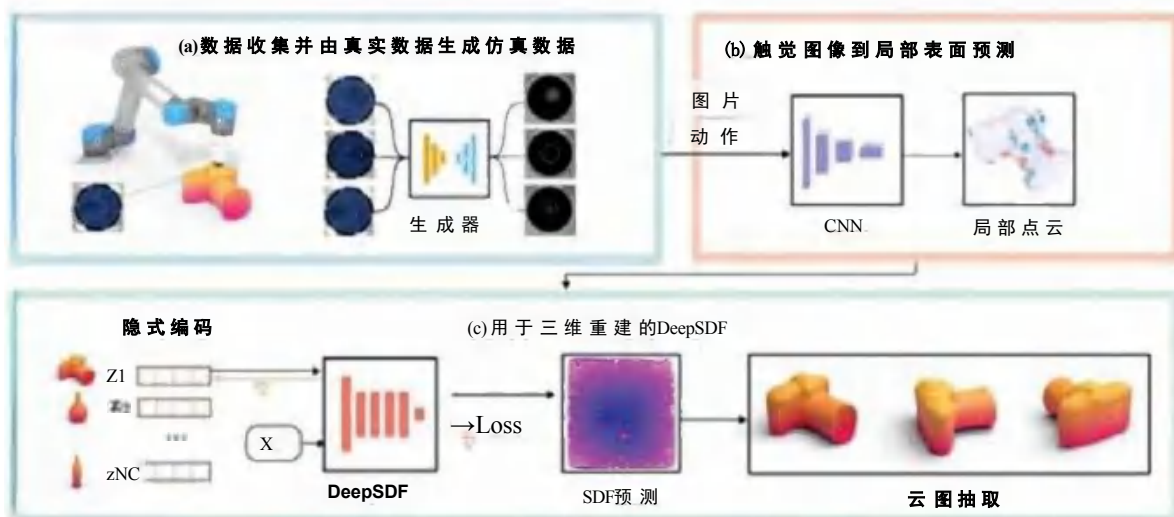


图2-12元宇宙环境中基于触觉信息的三维重建

结合视觉信息提供的物体2.5D 形状，以触觉探索的方式获取精细的局部重建[46]。
。视触觉可以提供触觉点云，在元宇宙环境中结合物体空间姿态重构体素化的3D 物
体形

状[47] (图2-12所示)。触觉仿真是触觉迈向元宇宙的关键一步。Meta 开发了一套在元宇宙中模拟视触觉的仿真平台 TACTO[48], 可用于生成大规模触觉数据来提高机器人技能学习(图2-13所示)。研究界还探索了有限元、物理仿真和材料点法来模拟弹性变形过程并结合光学渲染提高触觉模拟的真实性[49]。



图2-13 Meta 开发的TACTO 模拟器在元宇宙中自主生成大规模触觉数据

Meta 开创了视触觉传感在元宇宙的应用先河。科学界普遍认为视触觉传感具备视觉和触觉模态信息同构的特性，对视触融合有独特优势。视触觉传感为触觉模拟提供可视化基础，进而提高仿真触觉信息与真实触觉信息的一致性。视触觉传感与各式机器人仿真平台具有较高的兼容性，为触觉在元宇宙的开发和集成提供了传感基础，有助于元宇宙中触觉生态环境的构建。

2.4元宇宙生成

数字化三维空间是元宇宙的基本形式之一，不仅可以三维重建现实三维世界并与其信息融合，服务于城市治理、工厂运维和智能交通等场景，而且可以通过人工智能技术生成和创造出新的数字化空间，为人类社会的未来形态提供想象空间。与此对应，元宇宙生成技术也包括三维重建和智能生成两大类。三维重建是指通过各类光学传感器，包括图像、激光点云、深度相机或事件相机等，获取现实世界的视觉信息，通过传感器位姿计算注册融合传感器数据，构建现实世界的精准数字化映射，其典型技术包括传统的运动结构重建(Structure from Motion)、多视点立体视觉(Multiview Stereo Vision)、光度立体法(Photometric Stereo)等。近年来，随着可微渲染技术的发展，神经网络隐式表达成为了新的研究热点，该方法采用神经网络表达以三维位置为变量的三维颜色和密度场，集合可微体渲染和光度损失函数从拍摄图像中端到端的重建三维场景，极大地简化了三维重建的流程，并提高了渲染的真实感。研究人员进一步提出采用

空间离散点 采样表达三维光场，代表性工作为最新的三维高斯泼溅(3DGS) 技术，极大提高了神经

隐式表达的渲染速度。三维重建以及现有的三维制作软件积累了大量的三维数据，为生成式人工智能模型自动生成三维内容奠定了数据基础。生成对抗模型(Generative Adversarial Network)、扩散模型(Diffusion Model)是典型的生成式人工智能模型，在学习数据分布上展现了强劲能力，在三维内容生成上应用广泛。通过在Stable Diffusion 开源的Objaverse 数据集上的训练扩散模型，已经出现了Craftsman3D、Rodin-GenI等较高质量的三维生成模型，为元宇宙生成提供了新的动力。

2.4.1 三维重建

三维重建技术是利用二维投影或影像来恢复物体/场景的三维信息的数学过程和计算机技术，通过三维重建技术可以为元宇宙提供三维物体模型和孪生虚拟的三维空间，如图2-14所示。三维重建从技术上可以分为传统SFM&MVS 构建和近年来被广泛研究的可微渲染引导(NeRF, 3DGS) 的三维重建两大类。



图2-14三维重建的概念

(1) 传统SFM&MVS重建

SFM 的基本原理是通过分析多张不同视角的二维图像，基于多视角几何的原理恢复出场景的三维稀疏点云及相机的运动轨迹，主要包括特征检测与匹配、相机姿态估计和三维点云重建这几个过程。MVS 是在SFM 生成的稀疏点云基础上，通过密集匹配技术生成稠密点云，包括图像对的选择、视差估计和点云优化几个过程。完成稠密点云估计后，在元宇宙三维应用中，一般还需要通过Mesh 提取和贴图技术实现应用生态中标

准三维模型的输出，如图2-15所示。传统SfM&MVS 重建技术经过多年的发展已经比较成熟，在三维构建软硬件系统中有着广泛的应用，例如手持扫描仪、无人机倾斜摄影

建模等，也出现了采用平滑性等各种先验和分块等各种方法优化 SFM&MVS 来进一步提高其三维建模效果。

在 SFM&MVS 重建的过程中，最重要的环节是图像之间点对的匹配问题，一般容易受到光照变化、重复纹理、光滑或无纹理表面的影响导致重建效果不佳，近年来有大量的基于深度学习特征匹配度方法例如 SuperPoint、SuperGlue 等来提升这方面的性能，但面对光滑或无纹理等问题仍然存在应用问题。为了解决这些问题，业界采用了各种方案包括基于深度或激光点云融合的方案、基于辅助标记的方案等，这些方法可以有效减少上述算法由于原理上的限制导致的建模效果不佳的问题，在大量三维扫描重建设备上被应用。

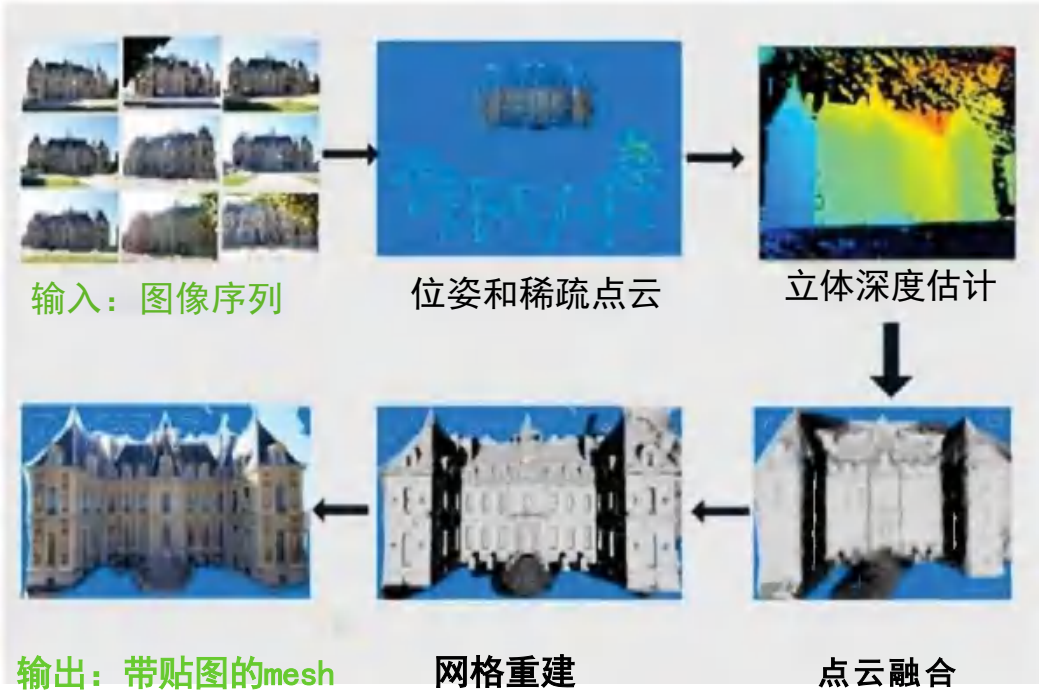


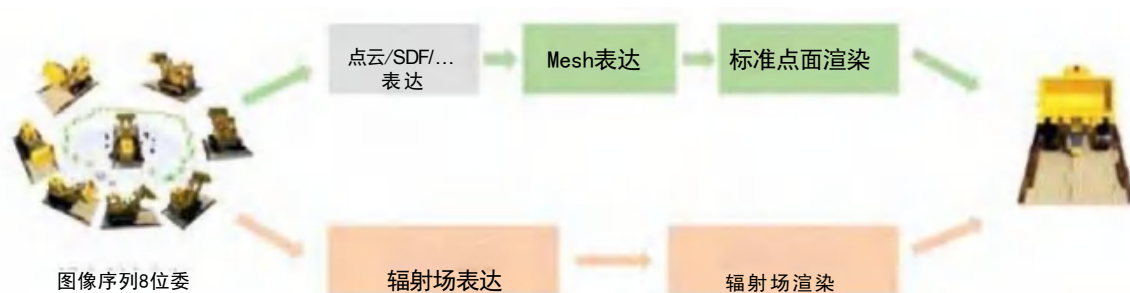
图2-15 SFM&MVS 三维重建技术的流程

(2) 可微渲染引导的三维重建

可微渲染引导的三维重建 (Differentiable Rendering based 3D Reconstruction) 是一种近几年迅速发展的新兴的重建方法，它通过结合计算机图形学中的渲染技术和深度学习中的自动微分技术，来改进三维重建的效果和效率，其与传统方法的区别如图2-16所示。该方法利用可微渲染器计算图像生成过程的梯度信息，从而在三维重建中进行更精确的优化，将三维重建任务从几何计算问题转化为一个学习训练的问题，改变了三维建

模的范式，显著提高了三维重建模型的拟真度 (Fidelity)。目前最为代表性的方法包括神经渲染辐射场 (NeRF) 重建和3D 高斯辐射场 (3DGS) 重建这两种。

传统经典方法：基于几何计算



新的AI训练方法：基于可微渲染

图2-16可微渲染引导的三维重建：将建模变成AI 训练的过程

· 神经渲染辐射场(NeRF) 重建

神经渲染辐射场(Neural Radiance Fields, NeRF)是一种基于神经网络的三维重建方法。它利用神经网络来隐式表示场景中的颜色和密度信息,并通过体渲染技术将这些信息转换为二维图像。其重建过程是通过优化神经网络参数,使得渲染生成的图像与输入图像匹配,从而重建出场景的三维结构,大致流程如图2-17所示。

NeRF 算法过程 主要包括坐标采样、网络推理、体渲染、误差计算、梯度优化这几个关键步骤。该过程中首先从三维空间中均匀采样点,这些点的坐标作为神经网络的输入,然后将采样点的坐标输入到神经网络中,网络输出该点的体素密度和颜色,再使用体渲染公式将密度和颜色沿射线进行积分,生成最终的像素颜色,将渲染生成的图像与输入图像进行对比,计算误差并通过反向传播算法,根据误差调整网络参数,逐步优化三维场景的表示。

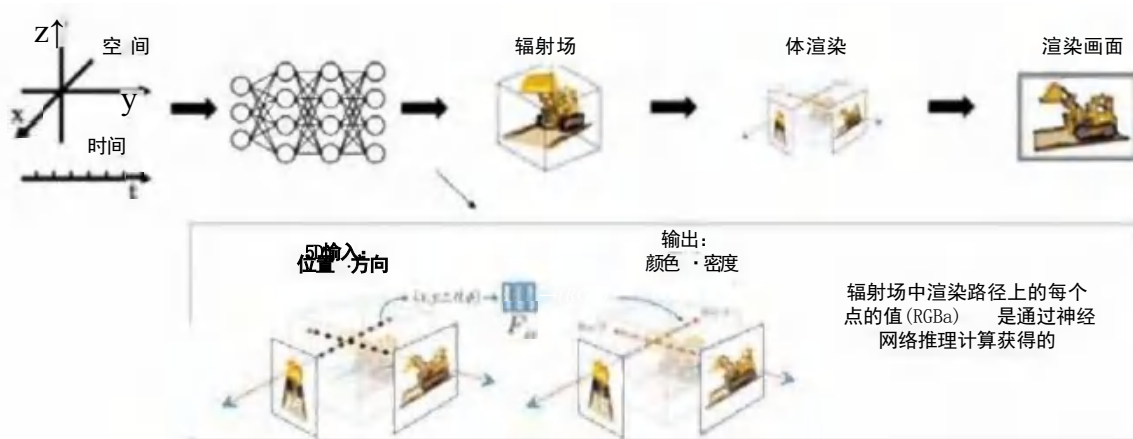


图2-17神经渲染辐射场(NeRF) 重建

NeRF 能够生成高分辨率和细节丰富的高拟真三维重建结果，特别是对于复杂纹理和细微结构的场景，但是通过**NeRF** 建模好的三维模型是一个神经网络模型，不同于传

统的点云和Mesh 表示，它是一种隐式表示，因此不能和现有渲染引擎和软件生态兼容， 在当前阶段影响了其广泛的应用。随着基于NeRF 的大量的相关算法的研究和成熟和其 高质量的优点，在未来有可能变成工业三维模型软件生态的一种，目前业界也有开发一 些基于nReal 和 Unity 的软件插件来实现兼容性渲染。

· 3D 高斯泼建 (3DGS) 方法

3D 高斯泼溅 (3D Gaussian Splatting, 3DGS) 是一种新兴的三维重建方法。与 NeRF 构建的神经网络整体表达不同，该方法将三维空间中的点拓展为三维高斯分布， 并在每个点上附加球谐系数表达其随视点变化的颜色，并通过优化这些高斯分布和球谐 系数来实现高质量的三维重建，如图2-18所示。3DGS 方法重建的过程主要包括初始点 云生成、高斯分布初始化、高斯渲染、误差计算和梯度优化这几个关键步骤。首先，通 过使用传统三维重建方法(如SFM 或 MV S) 生成初始的三维点云，然后将初始点云中 的每个点表示为一个三维高斯分布，初始参数可以包括位置、形状(方差)和颜色，使 用高斯渲染技术，将三维高斯分布投影到图像平面生成合成图像，再将合成图像与输入 图像进行对比来计算误差，最后使用反向传播算法，根据误差调整高斯分布的参数，最 终使渲染图像逐步逼近真实图像。



图2-18 3D高斯辐射场 (3DGS) 重建

3D 高斯方法是最近一年才提出的一种创新的三维重建方法，兼顾了显式表达、高拟真重建、实时渲染的优势，因此受到了广泛的关注。但是，3D 高斯方法依赖于初始三维点云的构建，在实际应用中会面对传统三维重建方法的相同的问题例如弱纹理、重复纹理等问题导致无法实现初始点云和相机位姿的估计，因此有部分产品方案采用基于激

光点云和深度点云初始化的方法来解决该问题。得益于其优秀的计算性能和渲染质量，业界部分元宇宙平台、三维应用中已经集成了3D 高斯方法重建的模型。

2.4.2 数字人分身重构

数字人是元宇宙数字内容中的必不可少的元素，是连接现实与虚拟的桥梁，可以让元宇宙变得更加多元化、更加生动。因此，数字分身重构是元宇宙生成中的技术研究热点。元宇宙内容对数字分身的需求通常有两种，一种是可驱动可交互的模型，另一种是可自由视点交互的空间视频。前者的实现通常是先3D 重构数字分身模型，再利用动画驱动生成动态内容；后者的实现通常是基于多视点视频生成可自由视点交互的空间视频。

传统的人物3D 重构是使用三维软件创建三维模型的过程。在建模过程中，艺术家使用各种工具和技术来创建模型，包括几何体、网格和曲面等。这些工具可以用来构建复杂的三维模型，并可以对其进行纹理贴图、添加材质和光照等操作，以便在最终作品中呈现出逼真的效果。传统的人物3D 重构采用几何面片模型表征以适配传统的3D 内容制作和渲染管线，对模型几何精度、材质贴图精度、光照匹配以及渲染引擎都有严格的要求以保证输出人物的逼真度，代价是高昂的制作成本。

由于 3DGS[50]方法能够做到实时高质量渲染，在数字分身重构上也得到了迅速应用。D3GA[51] 首先使用可驱动的3DGS 和四面体笼来创建可动画化的人类化身，这实现了有前景的几何和外观建模。为了捕捉更多的动态细节，SplatArmor[52] 利用两个不同的MLP 来预测建立在SMPL 和规范空间上的大幅运动，并允许所提出的SE(3) 场产生与姿势相关的效果，从而实现更详细的结果。HuGS[53] 使用线性混合蒙皮和基于局部学习的细化，创建了一个从粗到细的变形模块，用于基于3DGS 构建和动画化虚拟人化身，它能够实现20 FPS 的人物神经渲染性能。由于3DGS 学习了大量的高斯椭球，

HiFi4G[54]将 3DGS 与其对偶图机制提供的非刚性跟踪相结合，用于高保真渲染，从而以更紧凑的方式成功地保持了时空一致性。为了在消费者级设备上实现更高的渲染速度和高分辨率，GPS Gaussian[55]在稀疏源视图上引入高斯参数图，并与深度估计模块联合回归高斯参数，而无需任何微调或优化。为了更容易控制头部表情，GaussianAvatars[56] 在3 DGS中引入了几何先验(Flame 参数化人脸模型)，将Gaussians 绑定到显式网格上，

并优化高斯椭球的参数。HeadGas[57]为 3DGS 赋予了由3DMM 的表达向量加权的潜在特征的基础，从而实现了实时可动画化的头部重建。FlashAvatar[58]进一步在参数人脸模型中嵌入均匀的3D 高斯场，并学习额外的空间偏移来捕捉人脸细节，成功地将渲染

速度提高到300 FPS。为了合成高分辨率的结果，高斯头像采用超分辨率网络来实现高保真度的头像学习。3D-PSHR[59] 将手部几何先验 (MANO) 与 3DGS 相结合，首次实

现了手部的实时重建。GaussianHair [60] 首先将Marschner 头发模型与UE4 的实时头发 渲染相结合，以创建高斯头发散射模型，它可以捕捉复杂的头发几何体和外观，以实现 快速光栅化和体积渲染，从而实现包括编辑和重新照明在内的应用。虽然计算机视觉和 人工智能技术的发展大大加速了数字分身重构的应用落地进程，3DGS 技术和视频人体 姿态估计技术让高保真、高效率、低成本的数字分身的动静态重构成为可能，但是面向 工程化应用的挑战主要在于如何建模毛发、衣物布料等运动变形、提高重建精度、支持 重光照，以及如何建立完整的基于可微渲染的制作管线。

数字分身的动态重构依赖于动画文件来驱动模型变形，进而生成动态内容。最高效的动画生成方式是运用运动捕捉技术，将采集到的动作迁移至数字分身。传统的动作捕捉技术，如光学式和惯性式，虽已成熟并在市场广泛应用多年，生成动画的精度高，但它们对环境要求严苛且造价高昂。随着计算机视觉技术的进步，基于视频的人体姿态估计 [61] 为高效且低成本的动画生成提供了新的技术路径。Hossain和Little [62] 提出了一种带有快捷连接的长短期记忆 (LSTM) 单元的循环神经网络，以利用人类姿势序列中的时间信息，预测帧间连续的3D 姿态。SMPL [63] 人体参数化模型在人体姿态估计中应用广泛。由于该模型预定义了人体3D 形状及参数空间，神经网络只需确定SMPL 模型中的形状参数和关节回归矩阵，即可重建人体3 D 姿态。Kocabas 等 [64] 等人利用大规模动作捕捉数据集AMASS，对基于SMPL 的方法进行对抗训练，该方法被命名为VIBE (视频推断的身体姿态和形状估计)。VIBE 通过AMASS 训练区分真实人体运动与姿势 回归模块预测的姿势的网络，有效提高了所推断的人体姿态的真实度。此外，局部遮挡 也是单视图环境下3D 姿态估计面临的一个难题。解决这一问题的有效方法是从多个视 图进行三维人体姿势估计，因为在一个视图中被遮挡的部分可能在其他视图中可见。然 而，从多个视角重建三维姿态需要解决不同摄像机之间的位置关联问题。Rhodin 等 [65] 在网络中应用了多视图一致性约束，但这种方法需要大量的3 D 真实数据进行训练。为了突破这一限制，他们进一步提出了一个encoder-decoder 框架 [66] ，以学习多视图图像 的几何感知三维潜在表示。Pavlakos等 [67] 人则基于标定的相机参数，将多视角图像的 二维关键点热图整合成一个三维图形结构模型。Wang 等 [68] 人开发了一种基于 transformer的模型，该模型能够直接从多视图图像中回归出3D 姿态，而无需依赖任何 中间任务。他们提出了多视图位姿转换器

(Multi-view Pose Transformer, MvP)用于表示多人关节的query embedding, 并采用了融合多视角信息的几何引导注意机制。

与传统的动作捕捉技术不同, 生成式运动捕捉[69]不需要依赖传感器、摄像机或演

员的实际动作记录，而是通过从数据学习到的模型来生成动作，提供了一种新的数字分身动画生成技术。所使用的运动数据集通常包含行走、跑步、跳跃等各种动作，以用于训练模型提取动作中的特征和模式。模型训练完成后，生成式运动捕捉就能够通过输入控制信号(例如text to motion文本到动作)或关键帧来生成连续的动作序列，并将其应用于虚拟角色或动画中。此外，生成式运动捕捉还能够拓展动作的创造性，通过修改和控制模型，创造出一些在现实中难以实现的动作效果。

来自复旦大学、腾讯和上海科技大学等机构的团队开发了MotionGPT 模型[70]。研究团队发现人体运动与语言存在一定的相似性，因此将人体运动视为一种特殊的语言形式。他们将语言数据与大规模运动模型结合起来，实现了对运动相关任务性能的提升。该模型使用离散向量量化来处理人体运动，并将3D 运动转换为运动标记，类似于生成单词标记的过程。MotionGPT 可以通过文本生成逼真的运动序列、为运动添加字幕、预测运动和生成中间动作等。它不仅能提供高质量的运动生成，还能处理多种与运动相关的任务，为运动捕捉领域带来了重要的进展。南洋理工大学团队开发了MotionDiffuse模型。这是一种新的框架，可以通过文本生成多样且逼真的人体动作。它采用概率映射而非确定性的方式生成运动，可以通过细节指令和文本提示进行灵活控制。针对特定的动作需求，网易互娱AI LAB与清华大学合作推出了舞蹈动画合成系统ChoreoMaster。该系统可以根据音乐风格生成不同类型的舞蹈动画，如爵士舞、二次元舞和街舞等。

无论是基于视频的人体3D 姿态估计还是生成式动画技术，普遍存在动作精度、鲁棒性不足的问题，也是有待进一步研究攻克的重点问题。

2.4.3 AI内容生成

3D 内容生成技术泛指从文本、图像等多模态输入中自动生成三维内容，是元宇宙构建的热点研究方向。生成对抗网络(GAN) [71] 和扩散模型(diffusion models) [72] 作为最常用的生成式人工智能模型，在3D 内容生成上展现出了显著的潜力。

生成对抗网络 (GAN) [71] 由 Ian Goodfellow 等人在2014年提出，它由两个主要部分组成：生成器(Generator)和判别器(Discriminator)。生成器负责生成逼真的数据，而判别器则尝试区分生成的数据和真实数据。两者之间的博弈过程使得生成器不断提高其生成数据的质量，其结构如图2-19所示。GAN 在图像生成、视频合成

和3D 模型创 建等方面取得了显著进展。例如，StyleGAN[73] 系列模型通过引入风格控制机制，实现

了高分辨率和高质量的图像生成。最新的三维人脸生成的工作，如 EG3D [74]、Portrait3D [75] 等，很多都采用了StyleGAN2 作为基本的网络架构。

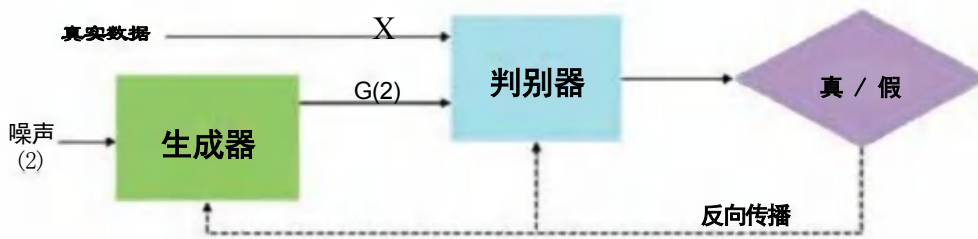


图2-19生成对抗模型结构示意图

扩散模型[72]是一类基于去噪扩散概率模型 (DDPM) 的生成技术。其核心思想是通过迭代去噪过程，从随机噪声生成目标数据。扩散模型的训练过程包括两个步骤：前向噪声注入和反向去噪预测。前向噪声注入是指在数据中逐步引入高斯噪声，而反向去噪预测则是通过学习去噪函数来恢复原始数据，如图2-20所示。

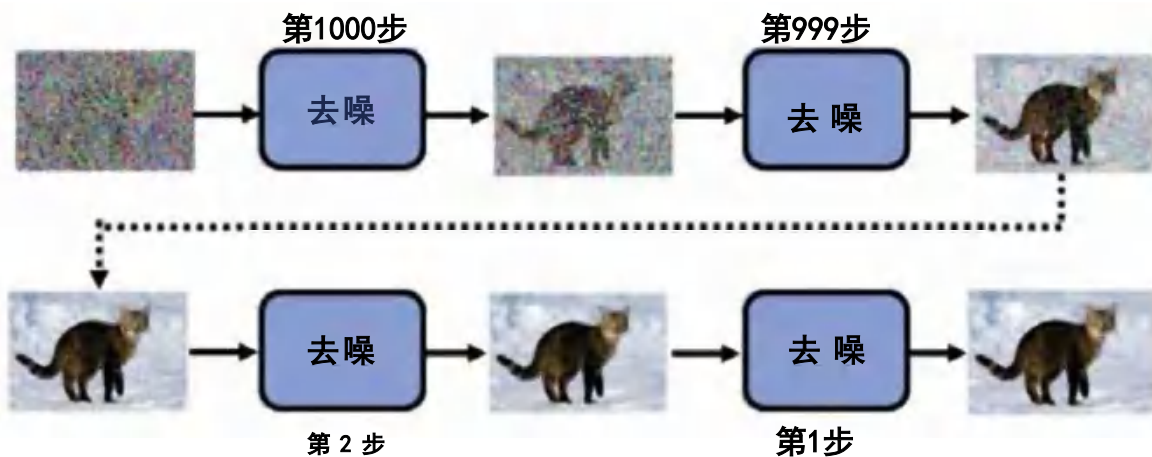


图2-20扩散模型的前向加噪与反向去噪过程

近年来，基于CLIP 和扩散模型的方法大幅提升了文本到3D生成的能力。例如，Point-E [76] 是一种图像到点云扩散模型，利用CLIP 视觉潜在编码作为输入，生成3D点云。Shap-E [77] 通过引入隐空间投影，实现了对SDF表示的重建，支持大规模词汇3D生成。Gaussian-Dreamer [78] 结合3D和2D扩散模型，通过高斯分裂确保3D一致性和细节生成，从文本描述生成3D实例。

通过图像生成3D内容的方法同样取得了显著进展。基于图像的3D生成利用扩散模型从单视点图像生成多视点图像，利用多视点的一致性，生成一致的3D模型。例

如, NPGs (Neural Parametric Gaussians) [79]通过局部表示和时间共享锚定的3D
高斯体

实现高质量的非刚性对象重建。Kratimenos 等人提出的DynMF[80] 方法，通过绑定运动系数实现动态场景的优化，有效分离场景运动，生成高质量的动态场景。多模态3D生成是当前研究的热点之一，探索如何整合来自不同模态的数据(如文本、图像和声音)来创建更加丰富和互动的3D内容。例如，Clip-Nerf[81] 结合CLIP模型，实现了高质量的3D场景生成。CG3D[82] 框架利用显式辐射场，实现了多物体场景的生成和快速编辑。GaussianDiffusion[83]框架结合高斯斑点和朗之万动力学扩散模型，加速渲染过程。这些技术的发展不仅能够提升内容的生成效率和质量，还有助于创造更加个性化和互动的用户体验。

3D内容生成也可面向可自由视点交互的数字分身空间视频生成问题，基于3DGS技术进一步对4D生成进行了初步探索。AYG为3DGS赋予了动力学，并为文本到4D的生成提供了变形网络。它分为两个阶段，基于稳定扩散和MVDream的具有SDS损失的静态3DGS生成，以及基于文本到视频扩散模型的具有视频SDS损失的动态生成。在动态生成阶段，只对变形场网络进行优化，并随机选择一些帧来添加基于图像的SDS，以确保生成质量。DreamGaussian4D在给定参考图像的情况下实现4D生成。首先使用DreamGaussian的改进版本生成静态3DGS。现成的稳定扩散视频用于从给定的图像生成视频。然后，还通过优化添加到静态3DGS的变形网络来实现动态生成，并且生成的视频被用作监督，以及基于来自采样视图的Zero-1-to-3 XL的3D SDS损失。最后，该方法还提取了一个网格序列，并利用图像到视频的扩散模型对纹理进行了优化。最后，对于视频到4D的生成，4DGen和Efficient4D都提出利用SyncDreamer从输入帧生成多视图图像作为伪地面实况来训练动态3DGS。前者引入HexPlane作为动态表示，并使用生成的多视图图像作为三维变形伪地面实况来构建点云。后者直接将3D高斯转换为4D高斯，并通过融合相邻时间戳的空间体积来增强SyncDreamer的时间连续性，实现时间同步，以生成更好的跨时间多视图图像进行监督。

大规模3D模型数据集对三维内容生成的推动效果十分明显。从在Stable Diffusion发布的Objaverse三维模型数据集上训练的Tripo3D[84]和Rodin Gen_1[85]等具体方法可以看出，未来3D内容生成技术将在大规模数据集和高效生成算法的支持下，进一步实现突破。随着研究的不断深入，这些技术将在元宇宙中的应用前景将更加广阔，为虚拟世界的构建带来更多可能性。

2.5 元宇宙协同

元宇宙常常被视为未来互联网的演化，将包括多样化的虚拟商品和服务、完全虚拟的工作和生活空间以及相应的社会和经济系统。元宇宙协同的概念涉及元宇宙环境中不同用户、系统和平台之间的合作与互动，具体是指如何利用各种技术、工具以及跨平台的协议来促进在虚拟空间内的协作、共享和通信。元宇宙协同能够极大地提升元宇宙的功能性和用户体验，使得元宇宙不仅是一个娱乐和交流的平台，也成为一个可以进行教育、商务和创新的多功能空间。

从技术角度，实现元宇宙协同的核心要素是保证跨平台互操作性，一方面是确保不同的技术平台可以无缝连接，使得用户可以在不同的虚拟环境之间流畅地移动和交互；另一方面是实现不同系统或平台间的数据共享，使得一个平台上虚拟事物的变化可以在另一个平台上体现出来，由此实现了穿透现实和不同虚拟世界的经济体系。此外，从社会的角度，元宇宙协同还包含在元宇宙中形成有组织的社区以及相应的社区自治，以及实现不同元宇宙之间的文化交流。元宇宙协同极大地增强了元宇宙的功能性和吸引力，让元宇宙不仅成为一个生动真实的虚拟环境，还支持了其作为未来数字生活和工作空间的核心地位，为持续的技术创新和社会变革创造了重要条件。

在元宇宙中，用户不断地分享和交互个人信息、参与经济活动并构建社交网络，不同的元宇宙之间也在共享数据和资源。若安全措施不足，用户将面临数据泄露、金融诈骗和身份盗窃等风险。有效的协同安全机制能够确保跨平台互操作性不会成为潜在的安全漏洞，保障用户操作的可靠性，从而促进元宇宙的健康发展和用户信任，这对于元宇宙长期繁荣至关重要。

随着元宇宙的迅速发展，协同的需求愈发迫切，基于区块链技术的去中心化的数据服务为此提供了重要的技术基础，这种服务不仅被视为互联网的下一时期的形态——Web3.0[86]，也成为当前元宇宙概念的核心要素[87]。

2.5.1 区块链技术原理

(1) 概念和基本原理

区块链技术是一种分布式数据库或账本技术，它以一种去中心化的方式存储数据，这意味着数据不是存储在单一位置或由单一实体控制，而是通过网络中的多个节点(或

计算机)维护和验证。

区块链详细技术原理[88]如下：

- **数据结构：区块与链**

区块链的基础是“区块”和“链”。如图2-21所示，每个区块包含一批交易数据和两个重要的加密元素：一个指向前一个区块的哈希值(链接)和该区块自身的哈希值。哈希值是一个通过特定算法从区块内容(包括交易数据和前一区块的哈希)计算出的数字指纹，保证了区块内容的唯一性和不可更改性。当新的交易被确认并打包进一个区块后，这个区块就被添加到链的末端，通过之前区块的哈希值与之逻辑上链接。

- **创建新区块**

新区块的创建是通过网络中的节点完成的：节点通过特定的方式(例如PoW 或 PoS)来竞争创建新区块的权利。获得该权利的节点处理收到的待处理的交易，验证这些交易的有效性，然后将这些交易打包进新区块。打包完成后，新区块被添加到区块链的最长有效链的末端。为了被网络接受，该区块必须包含证明其有效性的信息(如在PoW 中的有效哈希值，在PoS 中可能是其他形式的证明)。创建并成功添加新区块的节点将获得相应的奖励(例如比特币中的铸币奖励及交易费)。

- **验证和共识机制**

一旦区块被创建，它需要被网络中的其他节点验证。这包括验证区块内所有交易的合法性(确保交易双方的资格和交易的结构正确性)以及区块的哈希值是否符合网络的要求。只有当大多数节点验证并接受了这个区块后，它才被正式添加到区块链上。这种基于网络多数节点达成一致的机制，确保了整个系统的去中心化和数据不可篡改。

- **持续增长与链的维护**

随着时间推移，更多的区块被添加到区块链上，形成一个不断增长的链。每个新区块的添加都进一步增强了链上之前区块的安全性，因为一旦区块被纳入链中，修改它需要重新计算该区块及其之后所有区块的哈希值，这在计算上是不可行的，特别是在链越来越长的情况下。

- **网络分叉的处理**

有时候，两个节点可能几乎同时找到新区块，导致区块链暂时性地分叉。如前所述，区块链网络通过自动选择最长的链(即包含最多工作量证明的链)作为有效链来解决这

种分叉，因为最长链代表了网络最大部分的共识。

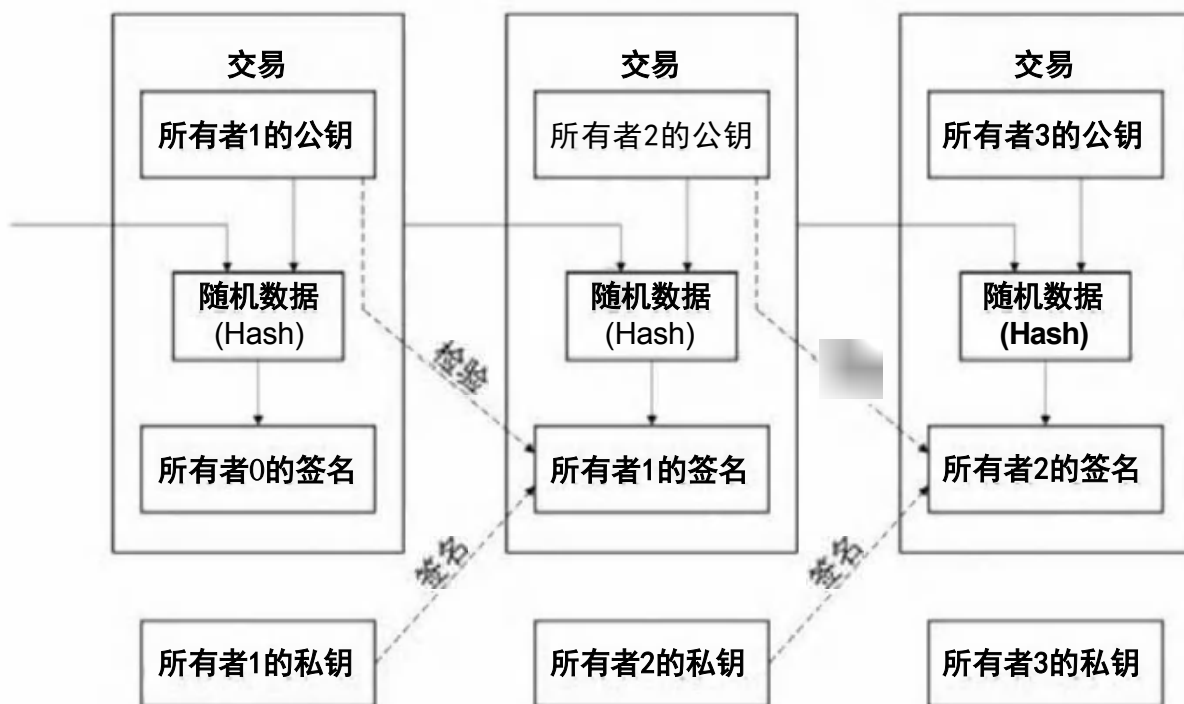


图2-21以比特币为例，“区块”与“链”的结构图

- 链上虚拟机和智能合约[89][90]

随着技术进步，区块链的应用已经超越了简单的数据库账本功能。以太坊[91]引入了第一个图灵完备的链上虚拟机，使得在区块链上部署和执行复杂的业务逻辑成为可能。这种虚拟机上运行的程序被称为智能合约，极大拓宽了区块链的应用领域。

(2) 优势和不足

将区块链技术应用于元宇宙后，能为元宇宙的协同带来大量显著的优势：

- 提供去中心化的信任框架

区块链的去中心化特性意味着没有单一的控制点或故障点，这提高了系统的整体可靠性和抗攻击性。在元宇宙协同中，这种去中心化的信任机制能够确保各种交易和互动无需通过第三方中介即可直接进行，从而降低成本，提高效率、减少潜在的欺诈行为[92]。

- 促进跨平台资产和数据的流动性

区块链可以使元宇宙中的资产(如虚拟土地、物品或货币)和数据在不同的平台间流动。通过智能合约和标准化的接口，用户可以将他们的资产从一个虚拟环境无缝迁移到另一个，支持更广泛的互操作性和用户参与。

Nakamoto S, Bitcoin A. A peer-to-peer electronic cash system[J]. Bitcoin. -
URL: <https://bitcoin.org/bitcoin.pdf>, 2008

- **加强用户协同和社区治理**

去中心化自治组织 (DAOs) 是区块链技术为人们带来的社区治理结构方面的重要发明，这种组织结构使得元宇宙的用户能够直接参与到决策和治理中。通过DAOs，用户可以投票决定元宇宙的更新、规则变更和资金分配等事务，这种民主化的管理方式增强了社区的凝聚力和透明度。

- **增加交易和互动的安全性**

区块链的加密技术确保所有交易都是安全的，不可篡改的记录和智能合约的自动执行减少了人为错误和欺诈的可能。在元宇宙中，这意味着用户在购买、销售或交换虚拟资产时可以得到额外的安全保障。

- **创建持久的、可验证的历史记录**

每个交易和互动都会被永久记录在区块链上，为元宇宙中的每一次活动提供了时间戳和不可更改的证据。这种透明度和可审计性对于构建用户信任和提供合法性至关重要。

- **实现经济模型的创新**

区块链的智能合约允许元宇宙内创建复杂的经济模型，包括创造和交易虚拟商品、实施数字版权系统以及通过代币经济激励用户参与，为元宇宙的可持续发展和扩展提供资金支持。通过这些方式，区块链技术不仅增强了元宇宙平台的内在功能，也为不同平台之间的协同提供了强有力的支持，保证了元宇宙不仅能成为一个娱乐和探索的空间，也是一个适合进行商务、教育和社交活动的复杂互动环境。

作为一个新兴的技术领域，区块链技术仍然存在一定的不足[93]：

- **可扩展性问题[94]**

许多区块链(尤其是比特币和以太坊)面临着处理交易速度和容量的限制。高交易量时可能导致网络拥堵和高昂的交易费用。

- **能源消耗[95]**

对于采用工作量证明(PoW)机制的区块链，如比特币需要大量的计算资源来维护网络，这导致巨大的能源消耗和环境问题。能源消耗问题近几年引发了大量关注，一些新的共识机制开始逐步应用于各类区块链，比如ETH网络已经全面转向权益证明(PoS)。

- **用户友好度**

区块链技术的复杂性可能使得非技术用户难以理解和使用，而且由于目前Web浏览器中的集成不够，限制了其广泛使用。

- 数据隐私

对于公共区块链，交易的透明性可能意味着个人或企业的交易数据被公开，这可能影响到用户的隐私。

2.5.2 区块链关键技术

前文中我们探讨了区块链技术的基本原理以及其优缺点，为了克服这些挑战并扩展区块链的功能，开发者们引入了一系列高级技术解决方案。接下来，我们将逐一介绍其中几种关键技术，这些技术增强了区块链的功能和性能，大大拓展了其在元宇宙中的应用场景。

(1) 智能合约 (Smart Contract)

早在20世纪90年代，就有学者提出智能合约的概念[96]，以太坊虚拟机的出现使其成为可能。智能合约本质上是一组运行在区块链虚拟机上的程序代码，这些代码具备自动执行预设任务或合约条款的能力，通常在满足特定条件时触发。它们允许在没有第三方中介的情况下进行可信交易，这些交易是透明的、不可逆的，并且可以追踪。智能合约是区块链技术的核心特征之一，也被用于许多其他区块链系统中。

智能合约具备以下特点：

- **自动化：**智能合约的一大特点是一旦预设的条件被满足，相关的合约条款将自动执行。这种自动化减少了人工干预的需要，提高了处理速度和效率。
- **不可更改性：**一旦智能合约被部署到区块链上，它的代码就不能被修改。这保证了程序的稳定性和可靠性。
- **分布式：**智能合约在区块链网络上的多个节点中部署和执行，增加了其抗攻击能力和故障容错性。
- **透明性：**合约的条款对所有相关方都是可见的，这增加了操作的透明度。

一组具有特定功能的智能合约组成了DApp（去中心化应用）。这些合约共同定义了DApp的业务逻辑和功能，确保了应用的去中心化和自动化执行。智能合约的组合方式及其与用户界面的集成决定了DApp的效能和用户体验。

(2) 二层网络 (Layer 2 Solutions) [97]

区块链的性能和可扩展性问题一直是困扰其发展的重大问题，也是其应用于元宇宙的最重要的阻碍之一。二层网络 (Layer 2) 技术是解决这个问题的重要手段之一，

它通过在主链之上构建额外的网络层来处理交易，显著提高了处理速度和降低成本，使得大规模应用成为可能。

	状态通道	侧链[0]	Plasma	Optimistic Rollups	Validium	zkRollup
安全性						
在线假设(例如, 瞭望塔)	是	使用保证金机制来绕过	是	使用保证金机制来绕过	香	否
大规模退出假设	否	是	是	是	查	
达到法定人数的验证者可冻结资金	否	是		西	是	
达到法定人数的验证者可没收资金	否	是	后	西	是	后
对热钱包密钥攻击的脆弱性	高	高	中等	中等	高 [1]	免疫
对加密经济攻击的脆弱性	中等	商	中等	中等	中等	免疫
加密原语	标	标准	标准	准	新	新
性能/经济性						
以太坊1.0上的最大吞吐量	1.. TPS[2]	10k-1N	1k.. 9k TPS[2]	2k TPS[3]	20KTPG	2k TPS
以太坊2.0上的最大吞吐量	1.. 的TPS21	10k四	1k.. 9k TPS[21]	20kTE	20k	20k二1PS
资本效率	否				皇	是
开设新账户需要额外的链上交易	层	西	否	香	查	否 15
交易费用		低	低	低	低	低
可用性						
提现时间	1确认	1确认	1周[4][7]	1N4][7]	1.. 10分钟[7]	1.. 10分钟[71]
达到主观确定性的时间	即时	不可用	1确认	1确认	1.. 10分钟	1.. 10分钟
主观确定性的客户端可验证性	是	不可用	香	香	是	是
即时交易确认	光金	担保	担保	担保	担保	担保
其他角度						
智能合约	有限	足活	有限	灵活	复活	更话
EVM字节码可移植性	香		查		是	处
原生隐私选项	有限	否	否	否	是	是
注:						
[0] 某些研究者完全不认为侧链应被归入L2范畴, 可见: https://twitter.com/gakonst/status/1146793685545304064						
[1] 要看相关升级机制的实现, 不过一般来说都可以						
[2] 有非常复杂的限制						
[3] 为保证与EVM的兼容性, 吞吐量的上限是300 TPS						
[4] 这个参数实际上是可调的, 但大部分研究者都觉得1到2周时间比较安全						
[5] 要看相关的实现. zkSynne是不需要的, 但Loopring需要						
[7] 理论上来说, 可以通过流动性提供商缓解这个问题, 但是会让整个方案的资金利用效率性变差						

图2-22不同二层网络技术特性对比²

主要类型的二层网络技术方案包括:

- **状态通道 (State Channels) [98]:** 状态通道允许用户在区块链之外进行多个交易, 并仅在开始和结束时与主链交互。这些交易在私下完成, 最终状态会被提交到主链。状态通道的一个典型例子是比特币的闪电网络。
- **侧链 (Sidechains) [99]:** 侧链是独立的区块链, 与主链并行运行, 并通过双向锚定(两边的资产可以互相转移)与主链交互。侧链可以有自己的共识机制和区块生成算法, 允许进行实验或特定用途的优化。

- **Plasma** [100]: Plasma 是一种特殊的框架，创建了一个由主链托管的子链树。每个子链可以处理大量交易，并定期将压缩后的交易数据提交回主链。这种结构旨在大幅提高交易吞吐量。
- **Rollups**: Rollups 是当前最受关注的Layer 2解决方案之一，它们将多个交易组合在一起，在链外处理交易数据，然后将交易数据的一个压缩版本(roll up)提交到主链。根据数据处理方式的不同，Rollups 可以分为 Optimistic Rollups[101] 和 ZK Rollups[102][103]。
- **Validium** [104]: Validium 是一种扩容解决方案，使用零知识卷叠等有效性证明来执行交易的完整性，但它不在主网上存储交易数据。

上述几种二层网络技术的特性对比如图2-22所示，这些二层网络技术的出现保证了不同的元宇宙可以根据其自身的需求建立其独有的二级网络，从而使其既能获得经特制化处理的高效率，又可以享受底层区块链所带来的安全性。

(3) 跨链桥 (Cross-Chain Bridges)

跨链桥 (Cross-Chain Bridge) [99] 是一种技术，允许在不同的区块链网络之间转移资产和/或数据。这种技术使得原本在单一区块链上独立运行的资产和信息可以在多个不同的区块链平台之间进行互操作和交换。跨链桥解决了区块链生态系统中的孤岛问题，提高了各个区块链平台的连通性和功能性[105][106]。如图2-23所示，目前已有数十种不同的跨链桥用来实现各类区块链资产间的联通。

跨链桥的工作原理通常涉及以下几个步骤：

- **锁定源链资产**：用户首先在原始区块链(源链)上锁定希望转移的资产。这通常通过发送资产到一个特定的智能合约地址来完成，该地址由跨链桥的运营者控制。
- **发行代表资产的代币**：在目标区块链(目标链)上，跨链桥会发行等量的代币，这些代币代表被锁定的原始资产。例如，将比特币转移到以太坊上时，可能会发行等额的Wrapped Bitcoin(wBTC)。
- **赎回和解锁**：当用户希望将资产转回原始区块链时，他们需要在目标链上将代币发送回跨链桥的合约，合约随后会销毁这些代币，并在源链上解锁原始资产，返回给用户。

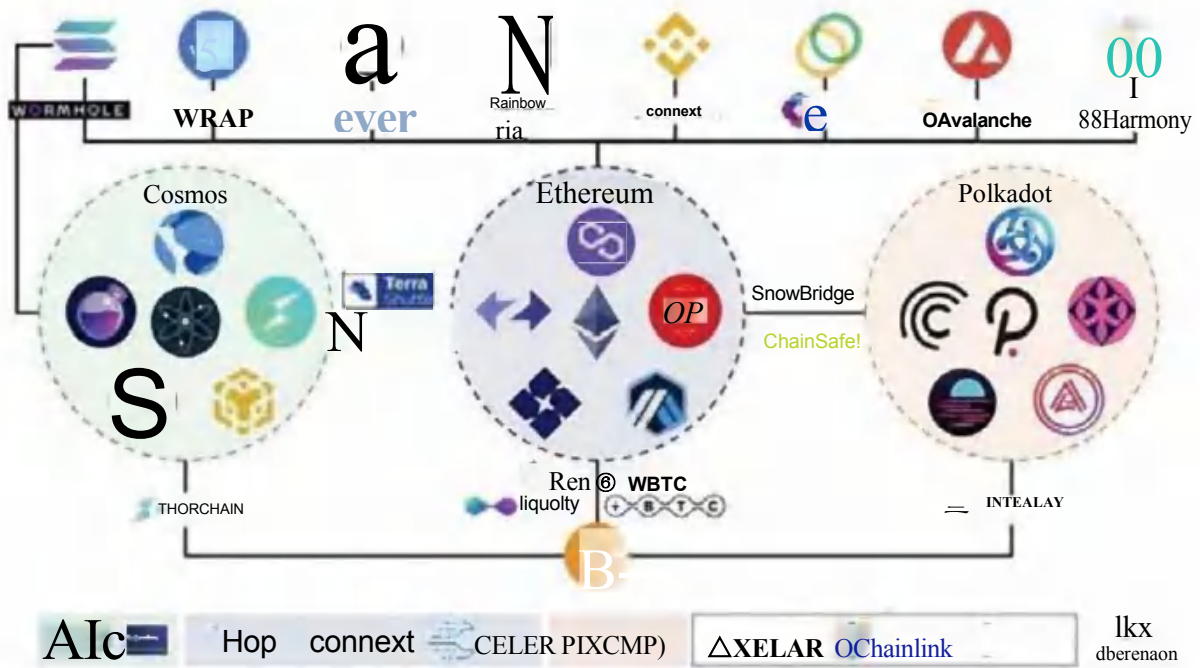


图2-23目前已经有几十种不同的跨链桥3

从跨链桥的可信任程度上，我们一般对其分成两大类[105]：

- **需信任(Trusted) 链桥。**它们使用一组外部验证者(具有多重签名的联盟、多方计算系统、预言机网络)跨链发送数据。因此，它们可以提供出色的连通性，并完全支持跨链通用信息传递。在速度和成本效益方面它们通常也表现良好。
- **去信任(Trust-less) 链桥。**这类链桥依靠它们连接的区块链及其验证者来传输信息和代币。它们是“去信任”的，因为它们没有增加新的信任假设(区块链除外)。

跨链桥在元宇宙协同中扮演了重要的角色，因为它们允许不同区块链网络之间的资产和数据互操作[107]。这是实现元宇宙不同平台和应用之间无缝整合的基础，有助于打造一个连贯、统一的虚拟体验，实现不同元宇宙中资产的互通和流动，也便于数据及服务的共享和合作。

(4) 预言机 (Oracles)

预言机 (Oracle) 是区块链技术中的一个重要组成部分，它的主要功能是作为链外数据源和区块链(链内)之间的桥梁。区块链是封闭的系统[108]，无法直接访问外部的数据，预言机解决了这一问题，它允许智能合约根据现实世界的数据事件自动

执行操作， 这些数据包括但不限于股票价格、天气信息、体育比赛结果等[109]。随着技术的发展，

3 <https://medium.com/lkxnetwork/blockchain-bridges-5db6afac4418>

一些新的预言机为区块链提供了更加复杂和可靠的服务，比如引入去中心化网络的Chainlink[110][111][112]。

预言机的工作原理通常涉及以下几个步骤：

- **数据收集**：预言机从各种外部数据源收集信息。这些数据源可能是数据库、网站、API 接口或其他实时数据提供者。
- **数据验证**：为保证数据的准确性和安全性，预言机可能会从多个源收集同一数据，通过某种形式的共识机制验证数据的正确性。
- **数据传输**：验证后的数据被传输到区块链网络，智能合约根据这些数据执行预设的逻辑。例如，根据最新的股票价格自动执行交易。

此外，2020年自动做市商(AMM)[113] 技术的出现，使得虚拟世界能够通过简单的数学公式和人的套利行为相结合，将现实世界的价格信息反映到区块链上。

预言机加强了虚拟和现实世界之间的互动，使元宇宙能够更为真实地反映并响应现实世界的变化，同时也增强了元宇宙平台的功能性和互动性。这些特性对于构建一个多元化且互动性强的元宇宙生态系统至关重要。

(5) 非同质化代币 (NFTs)

NFT 是“非同质化代币”(Non-Fungible Token)[114][115]的缩写，代表一种独特的、不可互换的数字资产，它使用区块链技术来证明所有权和真实性。与传统的数字货币或加密货币不同，如比特币或以太坊这些是可互换的(即一个单位可以无差别地与另一个同样单位交换)，NFT 则每一个都具有独一无二的属性和价值。

在元宇宙中，非同质化代币(NFTs) 主要用于确立和转让虚拟资产的所有权，如虚拟艺术品、服装和地块，支持艺术家和创作者通过确保版权来保护和货币化他们的作品[116]，也让虚拟财产所有者(如游戏玩家)能够更有效的保证自己的虚拟资产。

以太坊上最早的NFT 协议标准是ERC-721[114] 提出的协议，这也是最为广泛接受的NFT 项目标准。在此之后，大量支持更多功能或特质的NFT 标准被提出，比如支持批量转账的ERC-1155[115]、可存储动态数据的ERC-1948[117]、支持版税机制的ERC-2981[118]、适用于NFT 保单的ERC-1523[119] 等。配合智能合约，这些新的NFT 标准为元宇宙提供了复杂且多样化的功能，比如复杂资产所有权、交易功能和经济激励模型等，极大丰富了元宇宙的交互性和商业潜力。

(6) 去中心化自治组织(DAOs)

去中心化自治组织(DAOs) [120] 是一种基于区块链技术的组织形式, 通过智能合约自动执行组织的决策和运营, 无需传统的管理层或中心化的控制结构。在DAO 中, 所有的决策都是通过社区成员的投票来进行, 确保每个成员都能直接参与到组织的治理中 [121]。

在元宇宙中, DAOs 可以发挥构建和管理虚拟社区或项目的关键角色。它们使用户能够共同管理和决定元宇宙空间内的规则、资产分配及发展方向, 从而促进了一种公平、透明且去中心化的社交和经济结构。DAOs 通过提供一种民主化的治理机制, 强化了用户的参与感和归属感, 有助于推动元宇宙平台和项目的长期繁荣和创新。

虽然目前DAOs 的实践仍然存在因财富/代币集中导致的问题, 但是因为开放的标准和基础设施允许人们在必要的时候用脚投票甚至进行分叉, 使得基于区块链的治理系统和所有权层构成了中立元宇宙基础设施的必要条件 [122]。

此外, 作为一个蓬勃发展的技术领域, 大量区块链相关的新技术和新理念不断涌现出来, 譬如PoS (权益证明)、PoH (历史证明) [123]、AVS (主动验证服务) [124]等, 由于篇幅限制, 本文难以一一展开详述。这些技术不断拓展区块链的功能和性能的边界, 为其在元宇宙中的应用打下了坚实的基础, 为元宇宙间的协同、现实与元宇宙之间信息交互提供了重要的技术方案。

2.5.3 元宇宙协同安全

由于各个元宇宙在架构、管理和用户群体上的差异性, 传统的中心化身份管理难以适用于去中心化的元宇宙; 通信安全需要确保数据在跨元宇宙传输过程中的完整性和机密性; 数据安全需要保护在采集、共享、存储和交易过程中的隐私和完整性; 计算安全则必须保障协同计算过程中的数据不被泄露和滥用。此外, 监管审计在保障数据安全和合规性上也扮演着重要角色。

本节将详细探讨这些方面的安全威胁及其应对技术, 以期为实现安全、高效的元宇宙协同提供指导和参考。

(1) 用户身份安全

元宇宙是一个多用户的虚拟环境, 用户来自不同的元宇宙平台、应用等。用户的身份安全是元宇宙协同的基础, 即不同平台和应用之间用户能够轻松迁移并保持身份的安全性。然而, 传统的中心化身份管理技术难以适用于去中心化的元宇宙环境。如图2-24

所示，为了保障元宇宙协同下的身份安全，需要从以下四方面实现去中心化的身份管理。

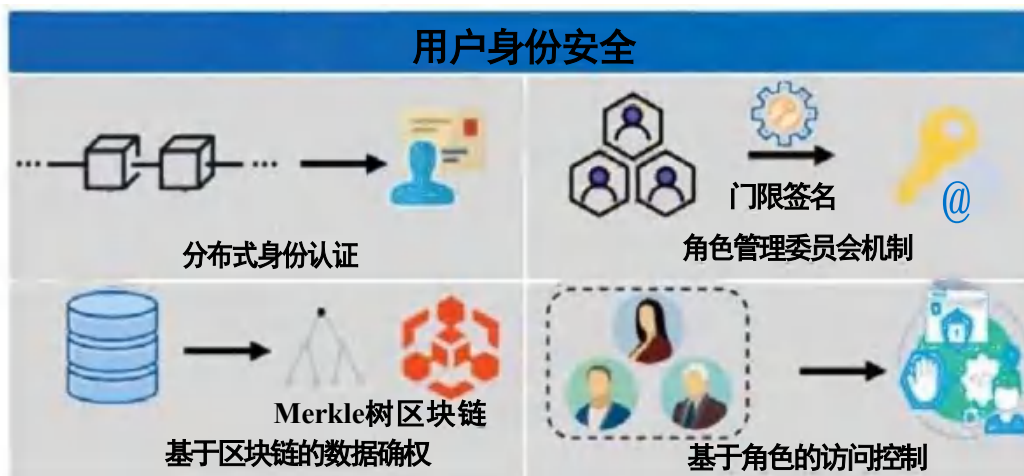


图2-24元宇宙协同中的用户身份安全

- **身份认证:** 在元宇宙协同中，用户可能需要在不同的虚拟世界和平台之间无缝移动他们的身份。分布式身份技术(例如W3C 的 DID 标准[123])具有去中心化和用户自主控制的特点，使用户能够携带自己的身份认证信息跨越不同的应用场景。这可以促进整个元宇宙生态系统的开放性、互操作性和增长潜力。
- **角色管理:** 通过门限密码[126]、分布式密钥生成技术[127]等构建元宇宙用户角色管理委员会，确保任何角色管理操作都需要达到预设的管理者数量的同意，从而实现去中心化的授权与决策。此外，每个角色管理委员会成员仅掌握密钥片段，即使部分信息泄露，也能保持元宇宙系统的安全性。
- **数据确权:** 在元宇宙中，数字资产如虚拟土地、艺术品(NFT)、游戏道具等具有真实经济价值。利用区块链的分布式账本特性，可以创建不可篡改的所有权记录，确保每个数据资产的唯一性、可追溯性和所有权透明度。区块链智能合约[128]能够自动执行合同条款，无需第三方介入，可以用来规定数字资产的使用、转让、收益分配等规则，从而实现自动化的确权和执行，减少纠纷。
- **访问控制:** 根据用户在元宇宙中的角色(如游客、居民、管理员等)，分配相应的访问权限。基于角色的访问控制[129]减少了权限管理的复杂性，并确保用户只能访问与其角色相关的资源。

(2) 通信安全

在元宇宙协同场景中，通信安全扮演着至关重要的角色。不同元宇宙之间的数据交换和交互操作需要通过安全的通信渠道进行，以防止数据在传输过程中被窃取、篡改或

泄露。在元宇宙协同场景下，确保不同元宇宙能够安全通信的关键技术可分为以下三个方面。

- **安全通讯协议：**安全通讯协议是构建数据传输防护网的关键。如图2-25所示，安全通讯协议确保了跨元宇宙数据交换的完整性、认证性和机密性。例如，使用 TLS/SSL (Transport Layer Security/Secure Sockets Layer) [130] 协议可以为通信双方提供端到端的加密，防止中间人攻击和数据被窃听。更进一步，采用量子安全加密技术，如量子密钥分发 (Quantum Key Distribution, QKD) [131]，可以在未来抵御潜在的量子计算机攻击，为元宇宙间的超安全通信奠定基础。

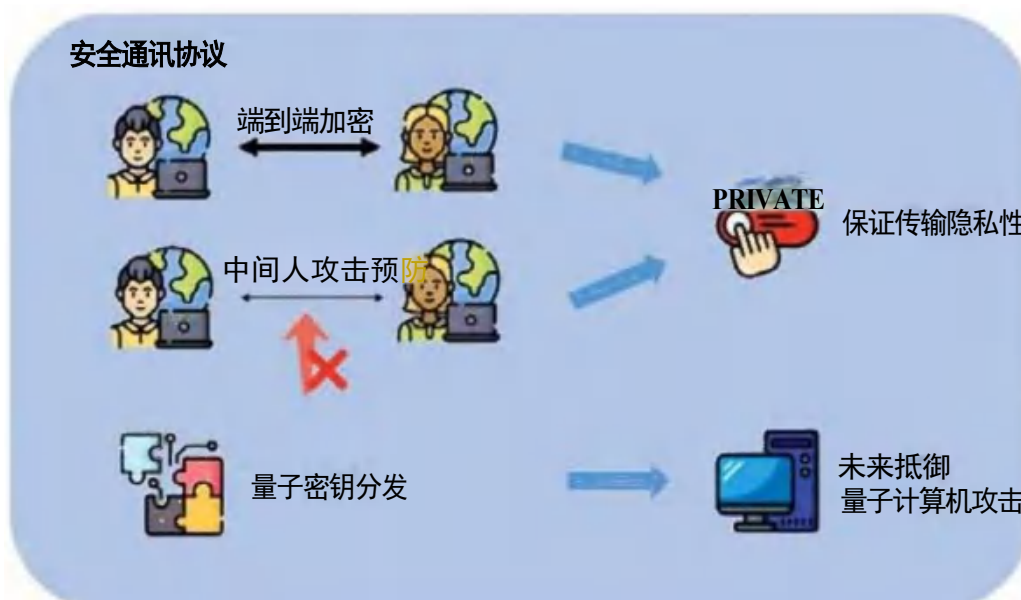


图2-25安全通讯协议

- **匿名通信：**匿名性是在元宇宙交互中保护用户隐私的重要方面 [132] [133]。利用诸如 Tor 网络 (如图2-26所示) 或零知识证明 (Zero-Knowledge Proof) [134]

(如图2-27所示)的匿名通信技术，用户能够在不透露自己真实身份或敏感信息的前提下参与跨元宇宙活动。零知识证明技术尤其强大，它允许一方证明其拥有某些信息、是某种状态或能执行某项计算，而无需揭露除断言真实性以外的任何信息。这在验证用户权限或资产所有权时尤为关键，同时保持用户隐私完整无损。



图2-26匿名通信技术中的Tor 网络

零知识证明

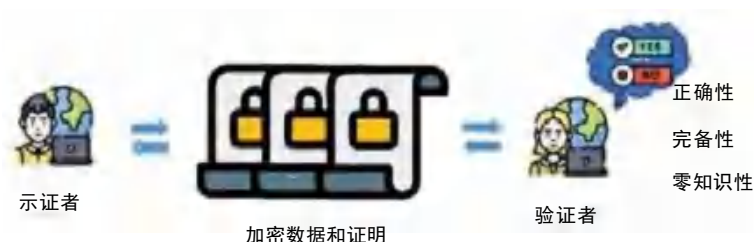


图2-27匿名通信技术中的零知识证明

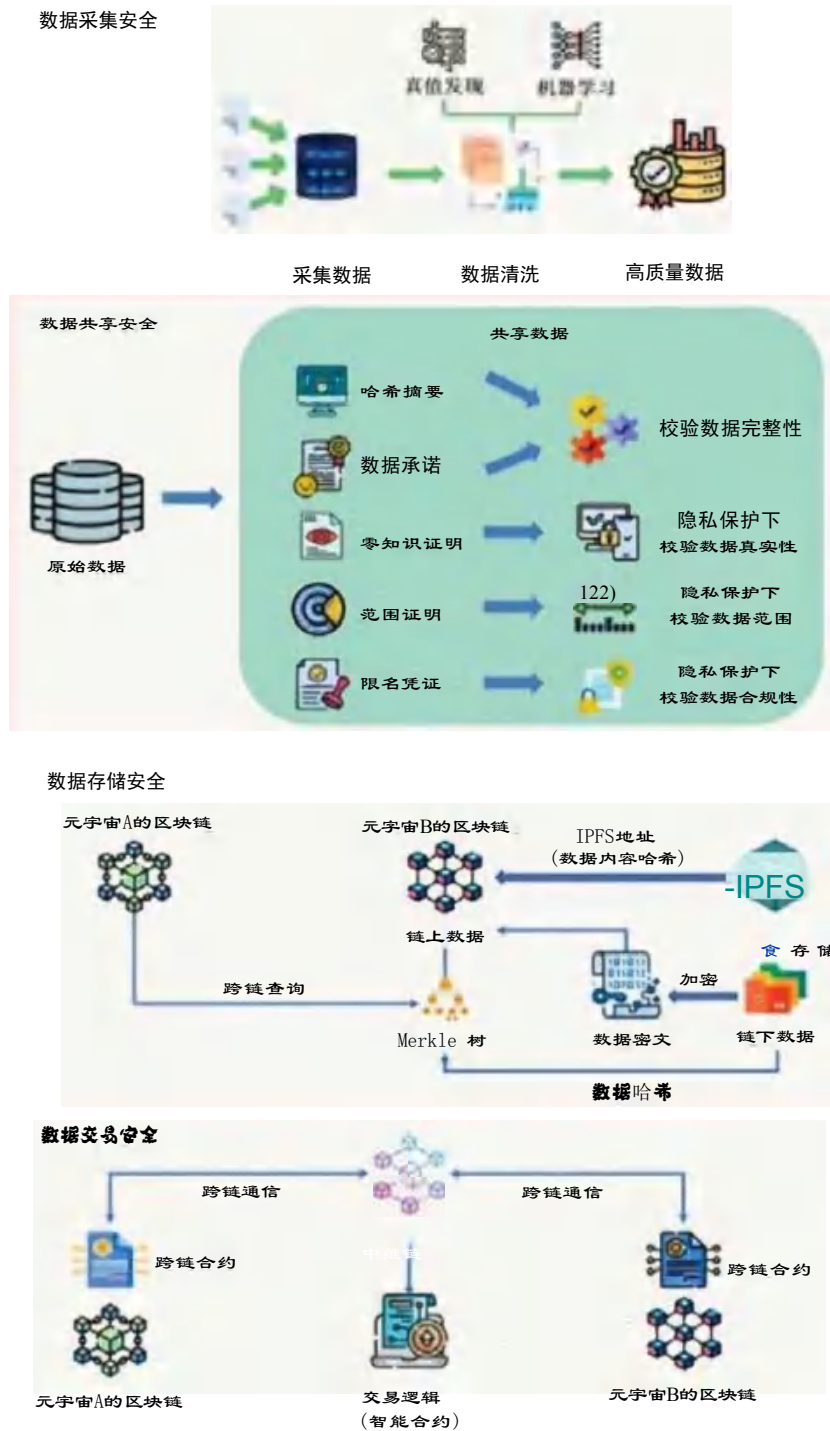
- **流量安全：**为了维护元宇宙间数据流动的安全性，实施高效的流量安全机制至关重要。如图2-28所示，流量安全机制包括但不限于入侵检测系统 (Intrusion Detection Systems, IDS) 和入侵防御系统 (Intrusion Prevention Systems, IPS) [135][136][137], 它们能够监控网络流量，识别并阻止恶意行为。此外，采用 分布式账本技术 (如区块链) 可以为交易和信息交换提供不可篡改的记录，确 保数据源头的可追溯性和交易的透明度，同时利用智能合约自动执行规则，增 加安全性。



图2-28流量安全机制

(3) 数据安全

在元宇宙协同场景中，根据不同元宇宙的安全需求，协同过程中需确保隐私数据不泄露，同时保证数据的真实性与完整性，从而维护元宇宙交互的安全与公平性。如图2-29所示，本文总结了元宇宙协同中数据采集、数据共享、数据存储和数据交易四类场景的安全技术。



- **数据采集安全：**确保源数据真实可靠，采集端需预处理数据，利用真值发现算法[138]和机器学习进行数据清洗[139]、异常检测，剔除噪声或异常数据，提高数据质量。
- **数据共享安全：**确保共享数据的完整性和真实性，以保障数据共享的正确性。通过哈希数字摘要[140]和承诺技术[141]，结合零知识证明[142]（如 zk-SNARKs[143]），在隐私保护的同时保障数据完整性和真实性。使用范围证明技术[144]，分享者可以在不暴露原数据的情况下共享统计结果和验证结果。结合匿名凭证技术，验证数据来源的真实可靠。
- **数据存储安全：**为保障数据存储安全，使用区块链技术[145]和IPFS 存储数据 [146]，分布式存储消除单点故障风险，提高抗攻击性。IPFS 通过内容寻址减少链上存储开销。在节点故障时，通过共识机制恢复数据存储。区块链不可篡改的特性保障数据真实性、完整性及可追溯性。结合抗量子的加密技术[147]保护数据隐私。结合Merkle 树技术[148]轻量化链上存储，减少存储开销，提高 查询效率。通过跨链查询技术[149]，不同元宇宙间在保持数据隐私和安全前提 下进行数据访问和验证，进一步提高协同效率。
- **数据交易安全：**数据资产交易是元宇宙协同的重要目的之一。结合智能合约、区块链和跨链技术，使交易逻辑透明、支付追责自动化，保障数据资产交易的公平性和记录可追溯性。结合匿名凭证、零知识证明和范围证明技术，在保护交易数据与交易者隐私的同时完成资金、数据验证和身份认证，保证数据资产交易的安全可靠。

(4) 计算安全

在元宇宙协同中，涉及大量个人和敏感数据，如用户身份、行为记录和虚拟资产。隐私计算技术对数据进行处理和分析，防止数据泄露和滥用，保护用户的隐私权益保证协同过程的计算安全。这不仅能够提高数据处理的安全性和可靠性，还能增强用户对元宇宙平台的信任，促进元宇宙的健康和可持续发展。如图2-30所示，计算安全的主要技术包括同态加密 (Homomorphic Encryption)、安全多方计算 (Secure Multi-Party Computation, MPC)、可信执行环境 (Trusted Execution Environment, TEE) 和联邦学习 (Federated Learning) 等。

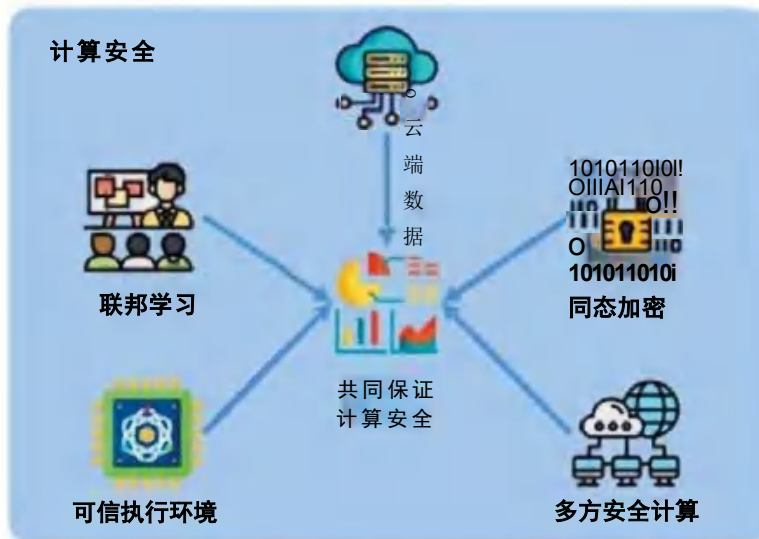


图2-30元宇宙协同中的计算安全

- **同态加密**：同态加密允许在不解密数据的情况下直接对加密数据进行计算[150]，从而在云端或其他不可信环境中执行数据处理任务时确保数据的隐私和安全。这种技术通过对加密数据进行数学运算，使计算结果在解密后与对未加密数据进行相同运算的结果一致，从而保护数据的机密性[151]。
- **安全多方计算**：安全多方计算[152]让多个参与方在不泄露各自输入数据的情况下共同完成计算任务。通过复杂的加密协议和算法，确保计算过程中的每一步都保证数据的保密性和正确性，从而实现协同计算的安全。
- **可信执行环境**：可信执行环境[153]提供了一个安全区域，允许在主操作系统之外执行敏感代码和处理敏感数据。TEE 依赖硬件支持，防止未经授权的访问和修改，确保计算过程的完整性和机密性。典型的TEE 如ARM TrustZone[154]，通过隔离敏感操作和数据，实现更高的安全性。
- **联邦学习**：联邦学习是一种分布式机器学习技术[155]，允许各方在不共享原始数据的情况下共同训练模型。通过仅交换模型参数而非数据本身，保护数据隐私。MOON (Model-Contrastive Federated Learning) 通过对比模型表示来校正 各参与方的本地训练，提高了非独立同分布数据 (non-IID data) 下联邦学习的性能。

(5) 监管审计

在元宇宙协同场景中，数据的监管与审计至关重要。随着元宇宙协同的进行，用户在虚拟环境中生成的大量数据会一并进行数据流通。由于各个元宇宙之间信任程度不同，

数据跨域流通需要得到严格保护，防止数据泄露、滥用和垄断，以确保元宇宙协同过程中的数据安全，推动元宇宙协同健康、有序地发展。

数据监管是保障用户隐私和数据安全的核心。如图2-31所示，在元宇宙协同场景下，数据生命周期管理(Data Lifecycle Management, DLM) [156]可以提供全局性的管理框架，从数据生成到销毁的每一个环节进行系统性控制，确保数据在各个元宇宙场景下始终安全、合规且高效。与此同时，数据水印(Data Watermarking) [157]技术在微观层面对具体数据进行精准的监控和追踪，增强数据的安全性和可追溯性，实现跨元宇宙数据的有效监管。



图2-31元宇宙协同中的数据监管

数据审计是确保元宇宙企业行为合规的关键手段。如图2-32所示，元宇宙协同中的数据审计方法主要包括，通过定期审计，评估和验证元宇宙协同场景下跨域数据管理实践的有效性和合规性，确保用户数据的安全和隐私保护。区块链技术[158]的引入，可以提升数据审计的透明度和可信度。由于区块链的不可篡改性和去中心化特点，将审计记录写入区块链可以确保所有操作和更改被记录在案，实现审计过程的透明和可追溯。此外，零知识证明(Zero-Knowledge Proof, ZKP) [159]技术也在数据审计中发挥重要作用。零知识证明技术允许在不泄露数据内容的前提下验证数据的真实性和完整性，从而在进行数据审计的过程中保护用户隐私。



图2-32元宇宙协同中的数据审计

综上所述，元宇宙协同中的安全问题主要包括用户身份、通信、数据、计算和监管审计等多个方面。用户身份安全是元宇宙协同的基础，通过去中心化的身份管理技术实现用户身份的安全迁移。通信安全保障元宇宙间的数据交换和交互操作的完整性和机密性，采用安全通讯协议、匿名通信和流量安全技术。数据安全通过保护数据的采集、共享、存储和交易过程中的隐私和完整性来维护元宇宙的交互安全。计算安全则通过隐私计算技术保护用户数据，确保计算过程的安全性和可靠性。监管审计通过数据生命周期管理和数据水印技术，确保数据的安全和合规，增强用户对元宇宙平台的信任。综合运用这些技术，元宇宙协同可以在不同平台和应用之间实现安全、高效的互动，促进元宇宙生态系统的健康发展。

2.6 元宇宙交互

在元宇宙的世界中，交互技术是连接虚拟和现实的重要桥梁。随着科技的发展，交互方式变得越来越多样和复杂。显示技术决定了用户的视觉体验和沉浸感，多模态交互通过结合多种感官输入提升了用户的参与度，而多模态情感计算则通过分析用户的情感信号增强了情感互动体验。这些技术共同推动了元宇宙交互的进步。

2.6.1 信息显示

人对信息的接受80%来自于视觉，视觉交互是人类接受外界信息的重要渠道之一。
目前的视觉交互都是基于显示技术而实现的，下面对元宇宙中的主要显示技术分别进行

介绍。

显示技术的总体分类如图2-33所示，其中2D显示技术是目前最常用的显示技术，通过在平面或曲面屏幕上显示2D图像来传递信息，目前常见的2D显示屏有LCD、OLED与LED等[160]。目前由于显示幅面以及分辨率的限制，在视觉交互过程中2D显示屏无法提供更多的信息。近些年随着MiniLED和MicroLED等技术的发展，2D显示屏的分辨率得到了大幅提升，可以传递的信息总量随之提升[161]。此外，由于眼球的特殊生理构造，人眼观看到的范围是一个120°的弧形区域，为了充分利用人眼的观看区域，研究者提出了曲面2D显示器，相比传统的平面显示器，曲面显示器更加贴合人眼的生理弧度，能大幅提升使用者的被包裹感和沉浸感。未来2D显示技术更是朝着更高分辨率和柔性等方向发展。

由于人眼在现实生活中接受的是3D信息，而2D显示技术无法传递物体场景的深度信息，存在信息缺失的问题。3D显示技术的出现，解决了2D显示技术无法传递物体场景深度信息的问题。3D显示是指采用光电和计算机等多种技术手段来模拟实现人眼的立体视觉特性，将空间物体以3D信息再现出来，呈现出具有纵深感的一种显示方式，具有强震撼和高逼真等特点。3D显示技术是元宇宙交互领域的关键技术，通过3D显示设备进入元宇宙可以将虚拟世界与现实世界进行密切融合。3D显示技术主要分为助视3D显示技术和裸眼3D显示技术[162]。

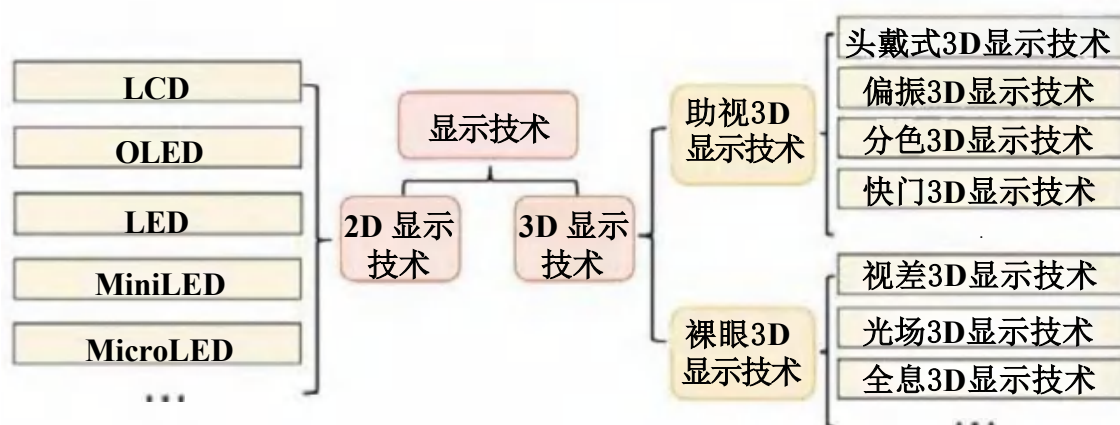


图2-33显示技术的分类

助视3D显示技术主要包括头戴式3D显示技术、分色3D显示技术、偏振3D显示技术和快门3D显示技术。其中头戴式3D显示技术是目前元宇宙的主要显示。头戴式3D显示技术是将显示设备集成在一个紧凑的外壳中，通过提供空间计算和视觉

平台，实现虚实信息的无缝融合，从而为观看者提供更好的沉浸式体验和更自然的人机交互方

式[163]。传统的透射式头戴显示技术基于反射和折射透镜元件来实现，视场角受到透镜厚度和焦距的限制，同时系统体积较大，影响佩戴舒适度[164]。近年来，随着光学领域成像技术的不断发展，自由曲面头戴显示技术、波导头戴显示技术、视网膜投影技术和全息头戴显示技术等逐渐成为研究热点[165]。自由曲面头戴显示基于没有任何对称性的复杂曲面来设计，在扩大视场角的同时提高了光学透射率，然而系统重量和体积较大。波导头戴显示技术利用波导元件对传输光线进行全反射，大幅减小了光学元件的厚度，使得系统轻薄化，同时外界场景也可直接进入人眼，实现了虚拟与现实的融合。视网膜投影技术利用Maxwellian view原理，保证很小光束的光线直接进入人眼即可看到图像，该技术一般采用激光扫面系统作为显示源，存在出瞳小、人眼观看范围受限的问题。Magic Leap和Brother都进行了相关产品的研究。全息头戴显示技术基于光的干涉和衍射原理，能够精确调控光波前，提供人眼视觉所需要的全部深度信息，记录并重建出原物体逼真的立体像，为头戴式近眼显示技术的发展提供了新的方案，目前成为了最具潜力的头戴显示技术之一。未来应用于元宇宙交互技术的头戴显示技术正朝着轻量化、大视角和高分辨率等方向发展。

裸眼3D显示技术主要分为视差3D显示技术、光场3D显示和全息3D显示技术等[166]。目前应用于元宇宙交互技术中主流的3D显示技术为视差3D显示技术。视差3D显示技术是通过光栅或柱透镜将显示器显示的图像进行分光，根据人眼所在位置，对光线传播的路径进行一定方式的控制，使人的双眼能够接收到不同的图像，经过大脑融合之后形成3D视觉。视差3D显示技术可以让人区分物体的远近，从而为观看者提供真实的3D信息，具有成本低和结构简单等优点。但由于人观看视差3D显示器时，聚焦位置固定在屏幕所在平面上，在大脑融合视差信息时存在辐转冲突，因此长时间观看会存在眩晕不适。光场3D显示技术通过采集记录人眼观察到的真实3D场景的光场分布，在空间中再现完整的光场信息，从而使人的双眼的聚焦位置和会聚角度符合现实物体的规律，消除3D眩晕。光场3D显示技术因其无眩晕和可多人观看等优点，成为了最具发展潜力的裸眼3D显示技术之一。未来应用于元宇宙交互技术的裸眼3D显示技术正朝着无眩晕、大视角、高清晰和高分辨率等方向发展。全息3D显示技术通常需要借助计算机来生成全息图，同时通过空间光调制器来对输入光进行调制进而再现出3D场景。得益于人工智能技术的快速进步，全息3D显示技术正处于一个新的发展浪潮之中。然而，全息3D显示尚存在计算速度慢、视角小和分辨率低等

问题。因此，现有的全息3D 显示的性能离市场应用需求仍有一定的距离。目前，实时大视角高分辨率全息3D 显示

技术是全息3D显示技术的主要发展方向。

2.6.2 多模态交互

在元宇宙中，交互方式的升级是其核心特征之一。这种升级不仅体现在交互界面从传统的二维变为沉浸式的三维，还体现在交互模态从单一模态向多模态的演变。多模态交互，如图2-34所示，让用户能够更加自然和直观地与元宇宙中的目标进行互动。

在输入方式方面，用户可以通过手势、眼动和全身动作进行交互，这些方法提升了用户体验的沉浸感和真实感。此外，语音交互也成为了一种重要的输入方式，由于其应用范围广泛，本文不作详细讨论。



图2-34多模态交互

在输出方面，多模态交互不仅限于视觉和听觉，还包括触觉、嗅觉和味觉的体验。其中，触觉交互是当前研究的热点，致力于通过触觉反馈增强用户在虚拟环境中的真实感和互动性。通过多模态的输入和输出，元宇宙为用户提供了更加丰富和多样化的互动体验，开启了全新的数字互动时代。

(1) 手势交互

手势交互技术是通过捕捉和识别用户手部动作来实现人与计算机的自然互动。硬件方面，手势识别系统需要高帧率成像设备，以确保流畅的交互体验。Leap Motion等设备基于结构光和红外技术，通过发射红外光线并捕捉反射数据，精确地重建手部的3D模型。软件方面，手势识别技术经历了从传统计算机视觉方法到深度学习和变压器架构[167][168]的演进，提升了识别的准确性和鲁棒性。这些进展使得手势识别技术在虚拟对象操作、界面控制和虚拟社交互动等应用场景中，提供了自然、直观且高效的交互体

验。

尽管手势交互技术取得了显著进展，但仍面临诸多挑战。首先，如何在自然环境中实现高鲁棒性的手势识别是一个主要难题。现有的许多方法在处理遮挡和光线变化时表现不佳。高动态范围(HDR) 传感器、深度传感器、红外摄像头(如Leap Motion使用的红外技术)以及先进图像处理算法和机器学习技术的结合，能够在各种光线条件和部分遮挡情况下保持识别的稳定性和准确性。此外，双手交互场景中的手势识别更加复杂，因为两只手之间的相对位置和互动关系增加了算法的复杂性。为了解决这些问题，4DHands [168] 等新方法探索了关系感知标记和时空交互推理模块，从而提升了复杂场景下的手部重建精度和稳定性，如图2-35所示。

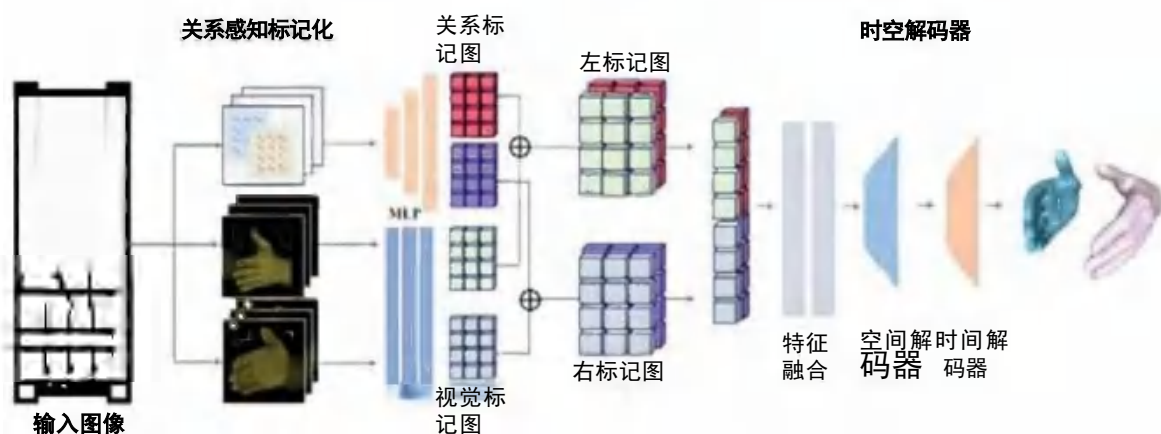


图2-35两只手之间的相对位置和互动关系预测算法4 DHands [168]

未来，手势识别技术的发展趋势集中在提高精度、降低延迟以及适应复杂环境。机器学习和深度学习的持续进步，将推动更复杂和精确的手势识别模型的研发，增强用户在虚拟环境中的自然交互体验。Leap Motion等基于结构光和红外技术的设备将继续在 手势识别中发挥重要作用，通过高精度的3D 手部模型重建，实现更加细致和准确的手 势识别。同时，通过整合多种传感器数据和优化算法，手势识别技术将在不同光线条件和部分遮挡情况下表现出色，并减少感知和计算延迟，提高交互流畅度。手势识别技术的不断进步，将为用户提供更加直观、沉浸和高效的交互体验，推动元宇宙技术的发展与普及。

(2) 肢体交互

肢体交互技术通过检测和解释人体动作及姿态，实现人与计算设备或环境之间的自然互动。常见的技术包括基于视觉、惯性传感器、无线电信号和电场感应的解决方案。其中，视觉传感技术(如RGBD 和红外摄像头)因其数据收集和标注方便而广泛应用于

人体动作识别 (HAR) 和人机交互 (HCI) 。 惯性传感器技术 (如 IMU) 因其低功耗、小体积和低成本的特点,在长时间穿戴场景中也有广泛应用。然而,这些技术在实际应用中仍面临遮挡、光照条件和长期漂移等问题。

最近,研究人员探索了一些新兴的感应技术,以弥补现有解决方案的不足。其中,基于体域电场的感应技术[169]因其非侵入性、高灵敏度等特点,逐渐受到关注。这种技术可以通过检测人体周围电场的变化,识别人类动作和姿态,应用于智能家居、健康监测等领域。

尽管肢体交互技术在多种应用中显示出巨大的潜力,但其广泛部署仍面临诸多挑战。首先是鲁棒性问题。例如,基于视觉的解决方案容易受到光照和遮挡的影响,而惯性传感器的长时间使用可能导致数据漂移。其次是通用性问题,即在不同环境和使用者间的一致性能。环境变化(如家庭电器的开关)和使用者的个体差异(如身高、体重和穿戴物品)都会对感应结果产生影响,从而降低系统的准确性。

此外,基于体域电场的感应技术虽然具有高灵敏度,但也容易受到环境噪声的干扰。例如,电器设备的电磁干扰可能会影响感应结果,导致误检或漏检。因此,提高系统在复杂环境中的鲁棒性和稳定性是当前研究的重点。

未来,肢体交互技术的发展将朝着更高的准确性、鲁棒性和易用性方向努力。集成电容芯片的进步和主动屏蔽技术的应用,有望显著提高基于体域电场感应技术的性能。同时,多传感器融合和连续学习算法的应用,将有助于提高系统的通用性和适应性,使其能够在不同的环境和使用者间保持一致的性能。

在具体应用方面,随着穿戴设备和智能家居技术的发展,基于体域电场感应的解决方案将在健康监测、姿态识别和智能交互等领域发挥重要作用。例如,通过感应电场变化进行步态分析和手势识别,可以实现更加自然和高效的人机交互体验。此外,随着技术的成熟,基于体域电场的感应系统有望在医疗、娱乐和安全等领域得到广泛应用。

(3) 眼动交互

眼动追踪是一种通过检测和跟踪用户眼球的运动,确定用户注视点和视线方向的技术。其工作原理包括数据采集、预处理、瞳孔检测、视线计算、应用映射和反馈机制。首先,系统通过高分辨率摄像头或红外光传感器捕捉眼部图像,利用图像处理算法检测瞳孔位置,计算视线方向并将其映射到屏幕上的注视点。这些信息用于实现无接触的界面操作和用户行为分析。眼动追踪算法包括视线估计部分和标定部分,主要技术路径为

瞳孔角膜反射法[170][171]和基于图像的方法[172][173]。前者通过瞳孔位置和反射点计算视线方向，如图2-36所示，后者利用深度学习算法从眼部图像中提取特征进行视线估计，如图2-37所示。标定方法包括静态标定、平滑追踪标定、互动标定和隐式标定，确保眼动数据的准确性和可靠性。



图2-36一种单目瞳孔角膜反射法[170]

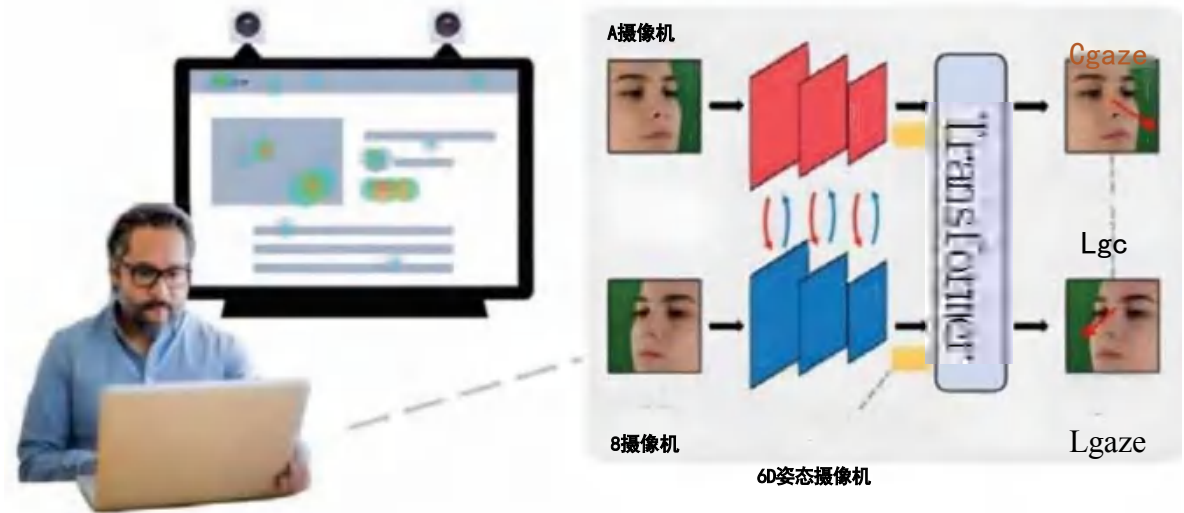


图2-37一种双目深度学习视线估计算法[173]

眼动追踪面临的主要技术挑战包括提高精度和响应速度。高精度眼动追踪需要先进的传感器和复杂的算法，但这些技术要求会带来高计算负荷，可能影响实时响应速度。为解决这一问题，需要优化算法效率，提升硬件性能，并利用并行处理和专用加速芯片，以确保在不影响精度的前提下，实现快速、实时的眼动追踪。此外，不同用户在使用眼动追踪设备时存在适应性问题，系统应采用个性化校准和自适应算法，确保设备在多样化用户群体中的高精度和一致性。

眼动追踪技术的发展趋势主要体现在优化渲染、视线控制和个性化推荐方面。焦点渲染技术通过在用户注视的区域提供高分辨率图像，提升图像质量和渲染效率。视线控

制允许用户通过注视实现无接触的交互方式，提高自然性和卫生性。个性化推荐则利用用户的视线轨迹数据，推断其兴趣和偏好，提供个性化内容推荐，提升用户体验。此外，未来的眼动追踪技术还将继续优化精度和响应速度，提升硬件性能和算法效率，确保在多样化应用场景中的广泛应用和普及。

(4) 触觉反馈

触觉反馈是指通过物理设备再现虚拟世界中人所接触物体的纹理、温度、振动、形状、刚度、压力等触力觉体验。触觉体验提升了用户的沉浸感，允许用户“触摸”虚拟对象，使人在元宇宙中获得更真实的交互体验。

面向元宇宙的触觉反馈设备主要可以分为穿戴式和裸手式两大类，如图2-38所示。穿戴式通常以手套或其他可穿戴装置的形式出现。在穿戴设备的内部通过集成柔性传感器、力反馈结构及温度、纹理、振动等触觉反馈设备，将虚拟环境中的触觉信号准确传递给用户。目前，已经有一些商用产品如Dexmo[174]、HaptX[175]和SenseGlove[176]等，实现了基于手套的多种触觉模态融合反馈，但与高保真触觉反馈相比仍存在一定差距。例如，Dexmo手套能够提供五指力反馈，使用户在虚拟环境中感受到抓握物体的阻力[174]。HaptX手套利用微流体技术，模拟皮肤的细微触觉，提供高度逼真的触觉体验[175]。在学术界，手套也逐渐从刚性结构向柔性化轻薄化发展，Mate Jam采用层阻塞的原理实现了手套的柔性化，并可以实现刚度反馈[177]。这类设备的主要优势在于其精确的触觉反馈能力，但其缺点在于通常体积较大，佩戴不够舒适，且价格较高。

裸手式则依靠外部装置产生触觉反馈，用户不需要佩戴任何设备，可以主动探索虚拟世界，其实现方式为通过检测人手位姿，在特定位置放置触觉反馈设备，实现触觉显示。现有实现方式有移动小车[178]、机械臂[179][180]、无人机[181]及一些用于人手精细触觉显示的机械点阵[182][183][184][185]。此外，在产业界，超声波阵列或激光投影仪，直接作用于用户的手部皮肤，而无需佩戴任何设备。Ultraleap公司研发了一种基于超声波技术的裸手式触觉设备，通过空气中的振动波在用户手上产生触觉反馈[186]。相比于穿戴式触觉反馈设备，裸手式触觉反馈设备大部分仍处于科学研究阶段，距离工程化应用仍有一定困难。



图2-38 触觉反馈技术的分类

尽管触觉反馈技术有巨大潜力，但仍面临诸多挑战：1) 技术复杂性：为模拟逼真触觉体验，触觉反馈系统需要高灵敏度的传感器感知用户动作，采用高空间分辨率、快速响应的执行器，做出相应触觉反馈。2) 硬件成本：高质量的触觉设备通常价格昂贵，限制了其大规模应用。尤其是在消费级市场，成本效益是一个重要因素。3) 内容兼容性：触觉反馈技术需要与虚拟内容紧密结合，目前许多虚拟环境和应用尚未完全支持或优化触觉反馈，这限制了技术的普及和用户体验的提升。

未来趋势包括：1) 微型化和便携化：触觉反馈设备将变得更加小型化和便携化，使其更易于集成到各种设备中，如VR 头盔、手套和穿戴设备。2) 软硬件一体化发展：触觉反馈技术将与虚拟环境内容开发紧密结合，形成软硬件一体化解决方案。3) 多模态交互：虚拟世界中的纹理、温度、振动、形状、刚度、压力等多模态反馈将时空一致地呈现给用户，并与其他感官反馈(如视觉、听觉)相结合，将大幅提升元宇宙的沉浸感和互动性。

2.6.3 多模态情感计算

情感计算是元宇宙交互的重要组成部分，主要研究如何让计算机具备感知、理解和表达情感的能力，建立更人性化、更具亲和力的人机交互环境。人类情感表达通常涉及多种模态，包括显性表达(如人脸表情、语言)和隐性表达(如文本、图像)[187]。

显性情感线索对应于人类可以直接观察和记录的特定生理和心理变化，如人脸表情、眼球运动、语言、行动和生理信号(如脑电波、心跳、脉搏等)。这些信号的缺点是容易被

压制或掩盖，并且有时难以捕捉。同时，移动设备和社交网络的普及使人们习惯性地使用文字、图像、音频和视频在网上分享经验和观点。隐性情感刺激与这些常用的数字媒体相对应，对它们的分析提供了一种推断人类情感的隐性方式。如图2-39所示，无论情感是显性表达还是隐性表达，通常都需要多种模态共同支撑才能很好地完成情感识别。与单模态情感识别相比，多模态情感识别(Multimodal Emotion Recognition, MER)具有数据互补性、模型鲁棒性、性能优越性等优势[187]。

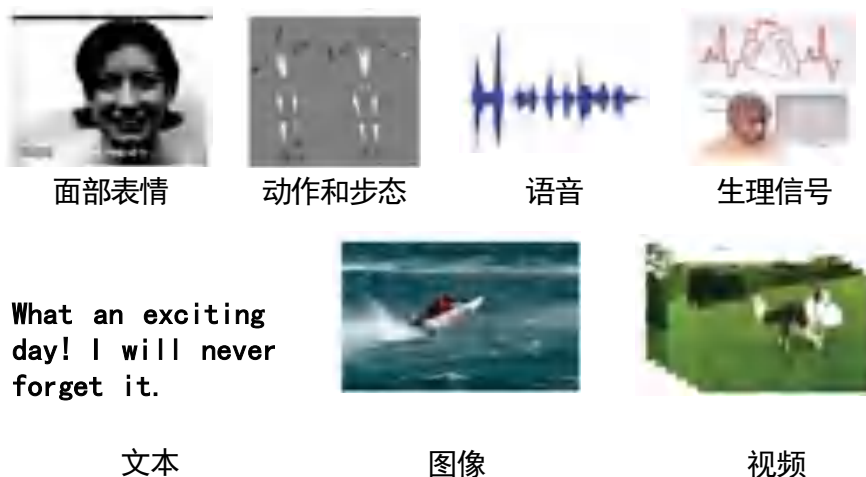


图2-39 情感模态：显性情感线索(上)和隐性情感刺激(下)

一般来说，在目标域包含足够标注数据的MER 框架由三个部分组成：表示学习、特征融合和分类器优化，如图2-40所示。

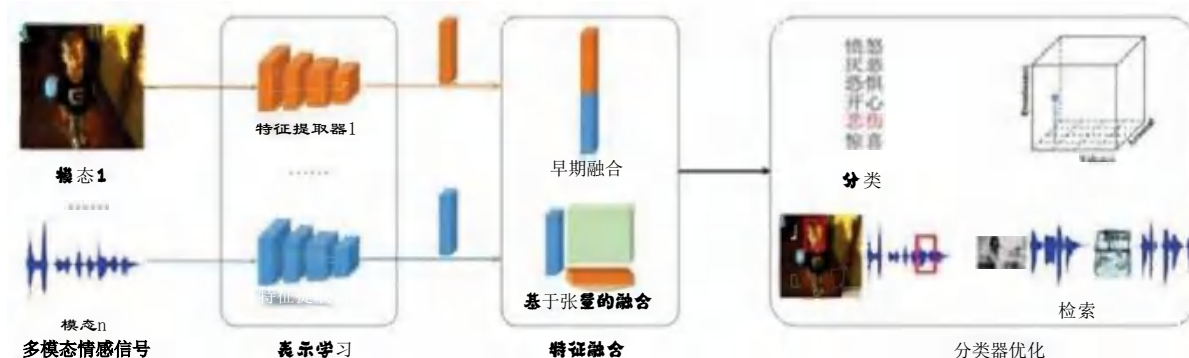


图2-40 一个广泛使用的多模态情感识别框架，它包括三个部分：表示学习、特征融合、学习特定任务模型(如分类、回归、检测和检索)的分类器优化。n 是模态数量

(1) 情感的代表学习

为了将文本表示为计算机可以理解的形式，需要以下几步：第一，将符号化的词语表示为实数，以便进行下一步计算；第二，对语义关系建模；最后，获得整段文本统一

的表示方法[188]。随着数据规模的增加，相应的词表规模在不断扩大，独热向量的维度也急剧增加。后来，研究人员利用预测单词上下文的方式来训练语言模型，得到具有固

定维度的词向量。流行的词向量表示模型包括word2vec、GLOVE、BERT、XLNet等。

到目前为止，人们已经开发出大量方法来提取音频中情感刺激的代表性特征[189][190]。研究发现，音频特征(如音高、对数能量、过零率、频谱特征、语音质量和抖动)在情感识别中非常有用。自2013年以来，ComParE声学特征集通常被用作计算机辅助语言学挑战系列的基线。随着近年深度学习的发展，音频特征提取从原来的波形信号转换到了频域信号(如频谱图像)，然后输入到CNN。CNN使用共享权重的卷积核和池化，使模型具有更好的频谱和时间不变性，这通常会生成泛化性更强、更鲁棒的情感识别模型。

研究人员为图像中的情感刺激设计了情感信息丰富的特征表示。一般来说，图像可以分为两类，即非限制性图像(例如自然图像)和人脸表情图像。对于前者，各种手工算子的特征，包括颜色、纹理、形状、构图等，在早期被设计出来以表示图像情感[191]。这些低层特征是在心理学和艺术理论的启发下设计的。后来基于视觉概念的中层特征被提出，用以缩小图像中像素和情感标签之间的差距。最具代表性的项目是Sent iBank，它由1200对形容词-名词组成，在所有的手工特征中展现出卓越而稳健的识别性能。在深度学习领域，为了整合不同层次的各种表示，特征从CNN的不同层中提取。同时，注意力机制被用来学习特定局部情感区域的更好情感表示。对于人脸表情图像，完成识别任务需要先进行人脸的检测和对齐，再进行人脸的编码。

与单一图像相比，视频包含一系列具有时间信息的图像[192]。人们提出了各种各样的方法建立视频的表达。早期方法主要是利用视频领域手工算子的局部表示，包括颜色、运动和镜头剪切率。随着深度学习的出现，近期方法通过采用三维卷积来提取具有区分性的表示，以捕捉多个相邻帧所编码的时间信息。在提取视频中特定模态的特征后，将不同类型的特征整合可以获得更好的结果，提升模型性能。

(2) 各情感模态的特征融合

特征融合作为多模态情感识别的一个关键研究主题，旨在整合来自多种模态的表示，以预测情感的特定类别或连续值。一般来说有两种策略：无模型融合和基于模型的融合[187]。

不直接依赖特定学习算法的无模型融合在过去几十年被广泛使用。它分为早期融合、晚期融合和混合融合。这些融合方法都可以从现有的单模态情感识别分类器中扩展得到。

早期融合，也被称为特征级融合，直接将来自不同模态的特征表示拼接为一个联合

的表示。这是一种最直观的方法，利用早期各模态间的交互来融合各表示，这种方法只需要训练一个单一的模型。但来自不同模态的表示可能存在很大差异，我们必须考虑时间同步问题、模态鸿沟问题等，以便在融合前将这些表示转化为相同的格式，或转换到相同的特征空间。另外，当某个或某些模态缺失时，早期融合会失败。

晚期融合，也被称为决策级融合，则是整合来自每个单模态的预测结果。流行的机制有平均、投票和信号方差。晚期融合的优点包括：1) 灵活性和优越性—可以为不同的模态选择最优分类器；2) 鲁棒性—当某些模态缺失时，晚期融合仍然可以发挥作用。但晚期融合忽略了不同模态做出预测前的关联。混合融合结合了早期融合和晚期融合，在一个统一的框架内利用它们的优势，但计算成本更高。

由于无模型的融合简单技术且不是专门针对多模态数据的，在构建学习模型过程中明确进行融合的基于模型的融合受到了更多关注[187]。对于浅层模型，基于核的融合和基于图的融合是两种代表性的方法；对于最近流行的深层模型，则经常使用基于神经网络的融合、基于注意力的融合和基于张量的融合。

基于核的融合是基于含核分类器的扩展，不同的模态使用不同的核，核选择的灵活性和凸损失函数使多核学习融合在很多应用中受到欢迎，包括MER。但在测试过程中，这些融合方法依赖于训练数据中的支持向量，这导致了巨大的内存成本和无效的参考。基于图的融合为每一种模式构建独立的图或超图，将这些图合并为一个融合图，并通过基于图的学习来学习不同边和模态的权重。它只需根据现有数据构建图，就能很好地处理数据缺失问题。除了提取的特征表示，我们还可以通过相应的边将先验知识整合到模型中。但当有更多的训练样本可用时，计算成本将呈指数级增长。

基于神经网络的融合采用直观的策略，通过神经网络融合不同模式的特征表示或预测结果。基于注意力的融合使用注意力机制来获得一组带标量权重的特征表示的加权和，这些权重由注意力模块动态学习所得。这些用于深度模型的融合方法能性能良好地以端到端方式从大量数据中学习，但存在可解释性低的问题。

上述特征融合方法的一个重要属性是它们是否支持视频中MER的时序建模。显而易见，由于在晚期融合之前基于每种模态的预测结果已经可以获取，所以早期融合可以，但晚期融合和混合融合不能。对于基于模型的融合，除了基于核的融合，其他的都能用于时序建模，如基于图融合的隐马尔可夫模型(HMM)和条件随机场(CRF)，以及基于神经网络融合的RNN和LSTM网络。

AI人工智能产业链联盟

#每日为你摘取最重要的商业新闻#

更新 · 更快 · 更精彩

Zero

AI音乐创作人

水墨动漫联盟创始人

百脑共创联合创始人

人工智能产业链联盟创始人

中关村大才协会秘书长助理

河北北大企业家分会秘书长

墨玫星辰智能科技有限公司CEO

河北清华发展研究院智能机器人中心线上负责人

中关村人才协会数字体育与电子竞技专委会秘书长助理

主要业务：AI商业化答疑及课程应用场景

探索，各类AI产品学习手册，答疑及课程



欢迎扫码交流



人工智能产业链联盟创始人

邀请你加入星球，一起学习

人工智能产业链联盟

报 告 库



星主：人工智能产业链联盟创始人

每天仅需0.5元，即可拥有以下福利！

每周更新各类机构的最新研究成果。立志将人工智能产业链联盟打造成市面上最全的AI研究资料库，覆盖券商、产业公司、研究院所等…

C 知识星球

微信扫码加入星球



(3) 多模态情感识别的分类器优化

对于用单词嵌入序列表示的文本，最流行的方法是使用RNN 和 CNN 捕捉单词之间的语义关系。LSTM, 作为一种典型的RNN, 包含一系列具有相同结构的单元。每个单元接受一个词编码和上一个单元的隐藏状态作为输入，计算输出，并为下一个单元更新隐藏状态。隐藏状态记录了之前词的语义。CNN 通过卷积操作计算连续词之间的局部上下文特征。平均池化层或最大池化层用于进一步整合所提取的特征，以进行后续情感分类。最近，研究人员开始使用基于Transformer 的方法，例如 BERT 和 GPT-3。

Transformer由一系列注意力模块实现，包含一个多头自注意层，然后是归一化层，一个前馈网络和另一个归一化层。文本中词的顺序也由另一个位置嵌入层表示。与RNN 相比，Transformer不需要按顺序处理单词，这提高了并行性。而且与CNN 相比，Transformer 可以对距离更远的词之间的关系进行建模。

用于音频情感识别的分类方法一般包括以下两种：传统方法和基于深度学习的方法。传统方法中，HMM 是一个够捕捉到序列数据动态特征的代表性方法。SVM 也被广泛用于音频情感识别。由于不受HMM 模型经典独立假设的限制，基于深度学习的方法越来越受欢迎。在这些方法中，带注意力机制的序列到序列模型在端到端的方式中取得了成功。最近，通过开发深度混合卷积和循环模型，一些方法显著提升了该领域的技术水平[190]。

在早期，多个手工算子的图像特征被整合输入到SVM 以训练分类器。随后基于深度学习，分类器和特征提取器被连接起来，并通过相应的损失函数(如交叉熵损失)进行端到端的优化。三元组损失和N 对损失等流行的度量损失也参与到网络优化中，以获得更具区分性的特征。通过上述学习范式，每幅图像被预测为一种主要情感类别。基于心理学的理论，一幅图像可能会唤起观众的多种情感，这就导致了预测结果模棱两可的问题。为了解决该问题，采用标签分布学习来预测每个情感类别的具体相关程度，其中Kullback-Leibler 散度是最流行的损失函数。

现有方法大多采用两阶段模型来识别视频情感，即提取视觉和/或音频特征和训练分类器。对于训练分类器，已有许多机器学习方法被用来建模视频特征和离散情感类别间的映射，包括SVM 、GMM等。尽管上述方法对视频情感识别的发展做出了贡献，但由

于深度神经网络的出色能力，近年提出了许多基于深度神经网络的端到端识别视频情感的方法。基于CNN 的方法首先采用三维卷积神经网络来提取包含情感信息的高层时

空特征，再使用全连接层进行情感分类。最后，模型通过损失函数来优化整个网络。

综上所述，元宇宙中的交互技术通过不断进步的显示技术、多模态交互以及多模态情感计算，打造出一个高度沉浸、自然且富有情感的虚拟世界。显示技术提供了视觉上的沉浸感，多模态交互提升了用户的参与度和真实感，而多模态情感计算则增强了人与虚拟环境的情感连接。这些技术的协同发展共同推动了元宇宙交互的全面进步，带来更加丰富和多样化的用户体验。

第3章元宇宙技术平台

元宇宙技术平台是构建元宇宙的重要基础设施，通过数字孪生、数字原生、虚实融合以及虚实联动这四种形式将虚拟和真实进行空间立体的融合，是虚实两个世界信息的整合和相互增强。人和物在这个虚实融合的空间中，可以通过各种各样的互联和互动，以更高的效率、更低的成本、更身临其境的沉浸感和互动体验，解决日常生活、社会运行和产业发展中的诸多问题。元宇宙技术平台的开发还处于起步阶段，但已经吸引了众多科技巨头的关注。国内的联想、咪咕、元客方舟及国外的Meta、英伟达、微软等公司纷纷投入巨资，在元宇宙共性技术平台、硬件基础设施平台、内容构建平台等布局研发，在工业、教育、娱乐等行业进行应用，初步取得了显著的经济效益和社会效益，展现了元宇宙技术在多个领域的强大市场应用潜力。

3.1 典型共性技术平台

3.1.1 超高清视音频技术

超高清视音频技术[193]是元宇宙的底层基础技术之一，元宇宙应用离不开超高清视音频技术的支撑，这既给超高清视音频技术带来新的挑战，也将推动超高清视音频技术发展进入新的阶段。从零售、泛娱乐、社交、教育、政务、工业等元宇宙典型场景入手分析，为满足视觉、听觉以及触觉方面的体验要求，超高清视音频技术在沉浸式视听体验、实时大规模用户多维互动、高效内容生产等方面都有新的需求：

- 沉浸式视听体验：传统二维视音频升级势在必行。从内容生产、高效编码，到沉浸式影像的传输与呈现等方面技术演进，实现虚拟与现实融合的沉浸式体验；
- 实时多维互动：元宇宙的场景中大规模的用户可同时在线并进行实时互动，这对视音频的处理、通信、呈现等实时性、兼容性有较高的要求；
- 高效内容生产：元宇宙时空构建，需要大量的内容，这就需要提升现有的内容生产效率。

超高清视音频技术发展需要在单点技术的发展基础上，融合多种关联技术，形成针对横向技术栈的端到端解决方案，实现元宇宙时代视音频技术的有效连接和共同发展。2023 年第十届中国网络视听大会发布了面向元宇宙时代的超高清视音频技术体系，基

于元宇宙时代的技术需求面向超高清的端到端流程，详细分析了包括内容生成、内容编码、网络传输、内容解码、交互与呈现、用户体验及版权保护各个模块面向元宇宙时代关键技术升级和前沿研究，研究探讨视音频关键技术簇，对于提升元宇宙的视听体验，具有重要的技术支撑作用。



图3-1 MAC 光场共性技术平台(数字人光场采集系统，动捕系统，XR 虚拟拍摄系统)

在超高清音视频技术方向，一项典型的技术成果就是元客方舟和咪咕文化共同建设的首个光场共性技术平台MAC[194]，该平台主要为了给科幻、元宇宙等产业提供共性技术服务。针对光场技术门槛高，国内光场系统数据质量差、计算效率低、成熟应用少等问题，该平台采用梯度光场成像、多孔径光场成像及高精度高效AI 算法技术，开发建设了系列光场采集建模系统、光场数据库、数字人制播应用与评测系统、全息通信应用评测系统，如图3-1所示。可以将数字内容制作周期从数月缩短至2天以内，将帮助数字内容、全息视频通信等新型元宇宙应用产业发展。

基于“视觉+AI”技术，该平台还打造了光场采集、动作捕捉、4D全景采集棚、XR影棚、元宇宙数字人直播基地、数字资产存证确权、数字资产流通等技术服务解决方案[195]，面向元宇宙领域AR/XR/MR等虚拟内容、虚实融合内容的智能制作，可以为企业提供优惠的共性技术服务。其中MR空间视频重建系统，通过多视点相机和高解析度HDR六色LED光源阵列采集，实现照片级写实的人物动态重建，千元内可完成30s空间短视频制作，制作效率提升10倍；此外，还重点打造了4D数字人光场重建系统，参与构建清华、商汤业内头部多视点数据集，基于这些数据集今年已涌现出了大量Gaussian Splatting技术相关的顶会论文，助力开创学术前沿，提升我国元宇宙内容产业的竞争力。

中国移动与咪咕文化提出了面向元宇宙的视频业务要保证用户实时沉浸、无卡顿流畅的交互体验的需求，构建分层级获取算力，逐层处理，分级服务的网络算力解决方案。在边缘侧通过建设多样化算力、网络内生算力支撑不同场景下的视频算力需求，如与基

站结合构建接入侧轻量视频算力提供传输加速、加大上行带宽等能力，与UPF 结合建设边缘网关视频算力，满足园区级算力需求；在云端构建大规模的视频渲染及视频分析集

群算力、高压压缩分布式存储，为高算力类视频业务提供共享算力服务。元宇宙场景下的视频应用有效利用算力网络新底座能力及增强型视频服务能力，极大降低传输时延，支撑大带宽元宇宙的视频类应用，打造沉浸式用户体验。

3. 1. 2 云渲染技术

云渲染是元宇宙三维虚拟世界高清可视化呈现输出的关键技术，通过云计算提供高清、低延时的视觉输出，克服了本地设备的性能和资源限制，为构建三维数字世界提供了强大支持。云渲染技术的核心在于其混合渲染能力、端云异步渲染技术，以及特别为AR和VR设备优化的低延时控制技术。通过AIGC重建模型、CAD模型到数字人的高清混合渲染，不仅提高了渲染的精确度和真实感，还极大地提升了渲染效率和系统响应速度。端云协作的异步渲染技术进一步降低了Motion-To-Photon (MTP) 延迟，使得用户在使用XR设备时能够获得即时且连贯的视觉体验，这对于实时互动和虚拟体验的流畅性至关重要。可以预见到，通过不断优化的渲染技术和更深入的硬件集成，将能够支持更多的终端设备，包括PC、平板及各类AR和VR设备，使得数字世界的每一个角落都生动而真实。

(1) 隐式模型与CAD模型的混合渲染

云混合渲染的研发目标是通过三维模型处理和渲染管线优化，实现对三维物体/场景的低延迟、高质量的渲染，支持XR设备同步实时渲染，端云协同渲染，混合渲染，支持多终端、多平台访问。主要解决三个重要技术问题：一是隐式三维模型和传统模型的混合渲染，采用深度预测等技术，实现物体遮挡等效果。二是端云协作渲染，主要解决三维复杂大场景的实时渲染问题，重点解决端云渲染延时。三是XR设备低延时渲染，主要解决XR类头戴式设备接入渲染画面的显示问题，将结合联想自研XR设备，进行端到端优化。

(2) 端云异步渲染

为了在通过ARVR等头戴式设备接入元宇宙系统时虚拟画面锚定，即MTP在20ms内，需要设计将云渲染、编码推流、终端刷新显示过程从串行转为并行处理，云端依据终端上报的位姿信息进行渲染，并传输到帧缓冲区，终端从帧缓冲区中取帧进行二次渲染和屏上显示。这样终端显示刷新不再依赖于云端渲染，从而实现MTP小于20ms目

标。端云异步渲染需要经历了两次渲染过程，第一次是云端根据AR 设备反馈的位姿信息进行了画面渲染，然后传输到AR 设备侧缓存；AR 设备本地，从缓存帧中选择一帧，结合当前用户实时位姿，运用 ATW、 运动预测等算法，对当前帧进行二次渲染图像矫正，以增强模型的锚定性，解决果冻效应等问题，最终在屏上显示。

(3) 低延时MTP

MTP 只取决于本地渲染MTP， 本地渲染MTP 也需要根据AR 设备显示等条件进一步优化设计。在Android 系统下，直接利用显示模块，MTP 将超过50ms，即使采用ATW (Asynchronous Time Warp):异步时间扭曲技术，这个时间延迟还是超过36ms，因此，我们设计了一种单显示帧策略，即把原来的双显示buffer 缩减为单buffer 处理，这样，可以将MTP 缩减到30ms 以下，如图3-2所示。为了继续缩减这个时间，需要运用运动 预测技术，通过预测头部的转动，来预测显示的时刻，这样，可以进一步将MTP 缩减 到20ms 以下，如图3-3所示。另外，由于AR LED显示是逐行刷新，由上向下逐行显示，最上面一行的显示时刻与最下面一行的显示时刻存在差异，导致显示画面变形 (Rolling Shutter Effect),我们对每行的显示也进行了位姿的补偿，从而使显示正常。

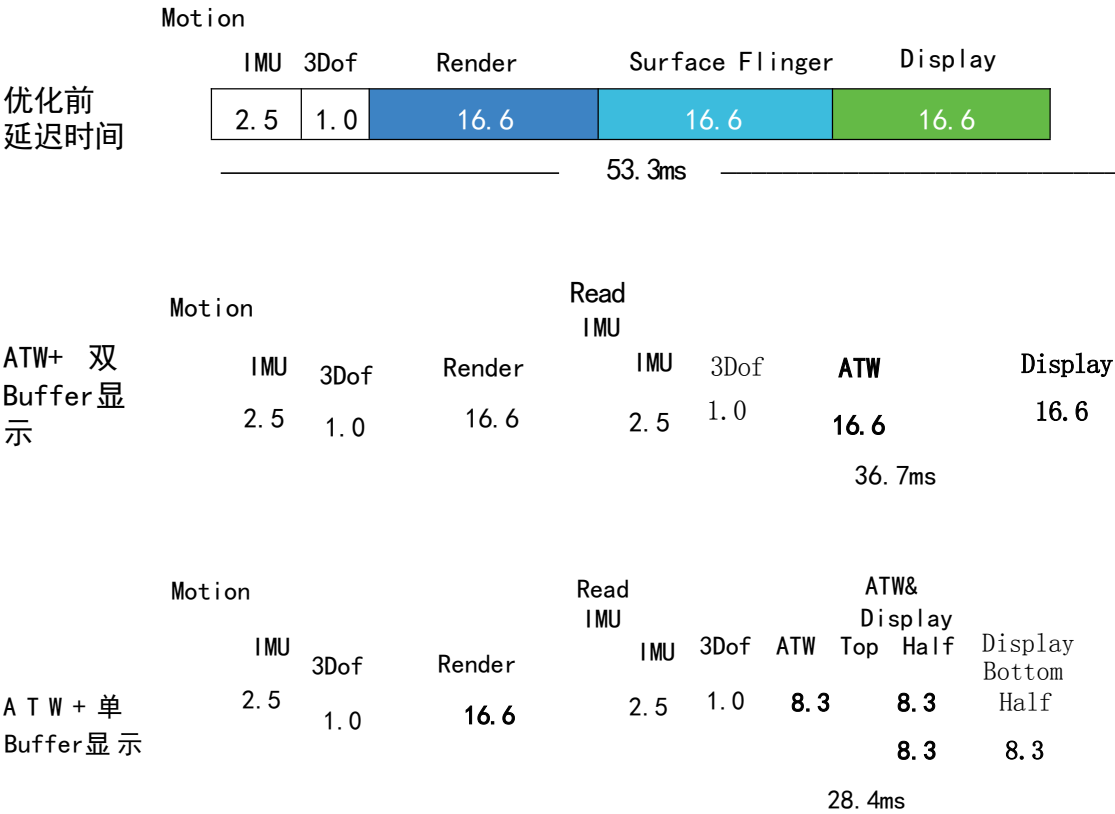


图3-2优化显示机制和流程，缩减MTP 到28.4ms

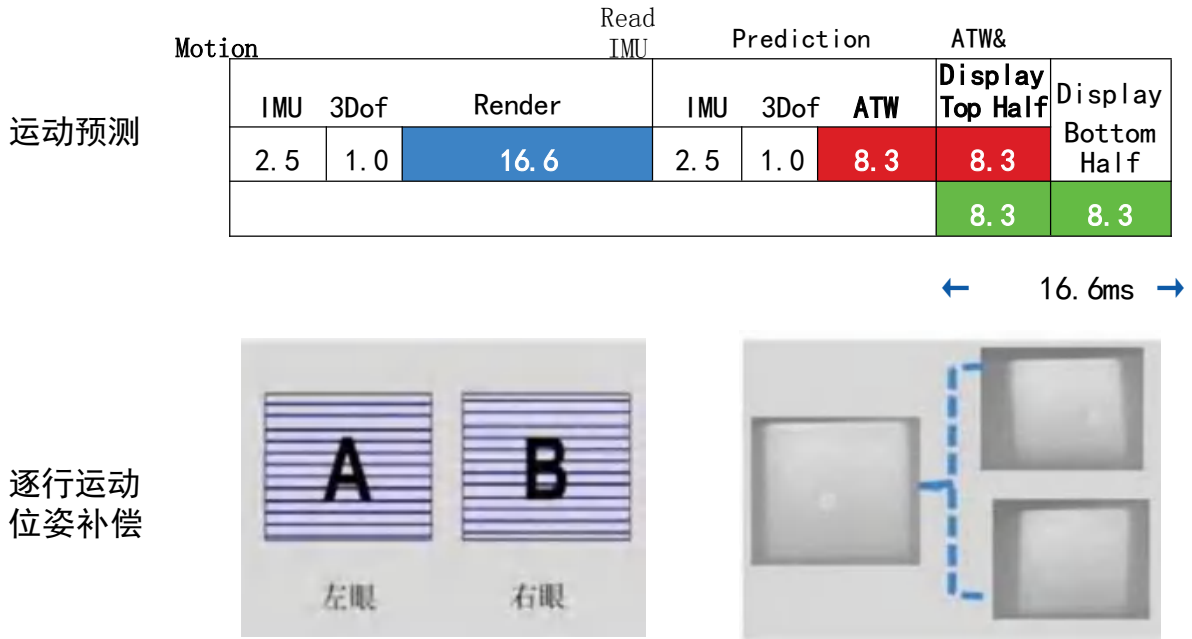


图3-3用运动预测和逐行位姿补偿技术，缩减MTP 到<20ms

(4) 双目交替渲染技术

为了解决3D 大模型渲染帧在实时传输中较大的带宽占用，设计采用双目交替渲染技术。对于每个渲染周期，云端交替渲染左眼或右眼数据并传输到终端，终端借助上一周期本地缓存的数据和最新拿到的数据进行双目的刷新显示。为了补偿左右眼因间隔一个刷新周期导致的撕裂感，设计采用了双ATW 矩阵分别应用于左眼和右眼的显示刷新，以达到良好的视觉体验，如图3-4所示。由此，在3D 大模型渲染场景下节省了约50%的带宽占用、削减了峰值带宽。

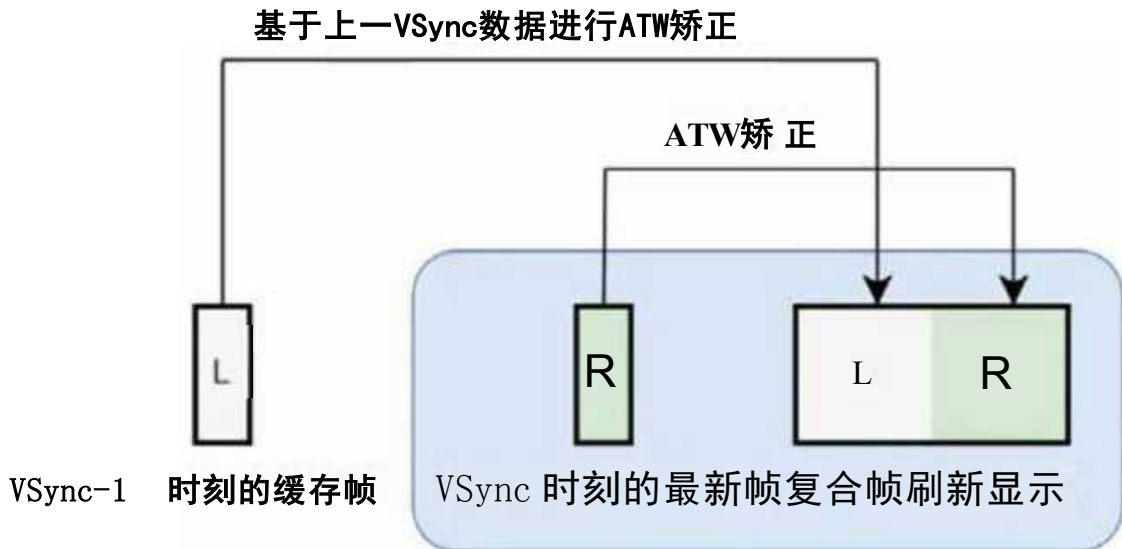


图3-4双ATW矩阵矫正

3.2 典型元宇宙硬件平台

(1) 虚拟现实 (VR) 设备

虚拟现实 (VR: virtual reality) 是一种通过计算机技术, 模拟出一套逼真的、交互式的虚拟环境, 让用户有一种沉浸在虚拟世界中的感官体验。虚拟现实技术通常使用立体显示器、控制器、传感器和计算设备等硬件设备, 以及相应的虚拟现实软件来实现。用户观看立体显示器, 眼前的屏幕会显示计算机生成的三维虚拟场景。用户可以通过控制器等交互设备来操作虚拟世界中的对象、进行动作、探索环境等, 同时传感器会实时追踪用户在现实世界中的动作和位置, 将其反馈到虚拟环境中, 从而实现用户在虚拟世界中的自由移动和互动。虚拟现实设备是元宇宙系统的重要入口与交互设备。

目前, 市面上比较主流VR设备有Meta公司的Quest系列VR设备、HTC的VIVE系列、联想ThinkReality VRX和Rift S系列、苹果Vision pro以及PICO VR设备系列等, 如图3-5所示。



图3-5VR设备(依次为: 联想ThinkReality VRX, 联想Rift S, Pico 4, Vision Pro)

(2) 增强现实 (AR) 设备

虚拟现实技术为了追求沉浸感而把用户和真实的世界隔离, 用户无法观察到真实的世界。而增强现实 (AR) 则是一种新兴的计算机应用和人机交互技术, 利用传感器、摄像头将真实的环境和虚拟的物体对象实时地叠加到同一个画面或者空间中, 使用户看到一个重叠的世界。因此, 增强现实是利用现实的信息技术对真实世界的一个补充, 而不是单纯地创造一个虚拟的世界, 增强现实更多地强调真实性和交互性。增强现实技术近年来成为国内外机构和大厂的开发、研究的热点, 并广泛地应用到各个领域, 有可能取代智能手机, 成为下一代智能计算与显示平台, 将物理世界与信息世界联系得更加紧密。

典型的增强现实设备有微软 HoloLens 、 Magic Leap 1&2、联想晨星AR 等，如图 3-6所示。



图3-6典型AR 设备(依次: 晨星New G2 pro, G2 light)

(3) 机器人设备

机器人+“元宇宙”的想法是进一步扩大人类影响力，为移动性和机器人技术在元宇宙中找到一个角色。通过将机器人链接到元宇宙，人们将实现在现实世界和虚拟现实之间的自由移动。相比元宇宙提供的身临其境的现场感，“机器人+元宇宙”的体验将更进一步，机器人将成为身体感官的延伸，让人们能够通过“机器人+元宇宙”重塑和丰富日常生活。

元宇宙中的虚拟数字世界，为机器人的学习和模拟运行提供了极好的平台环境。机器人可以在元宇宙提供的丰富的虚拟数字化场景中，进行大量的学习，以及业务的模拟仿真，不断地迭代，从而机器人变得更加的“聪明”，更优化地执行业务。如果说AR/VR设备是元宇宙虚实融合和虚实交互的入口，那么机器人则是元宇宙虚实联动的载体。机器人系统实现了虚拟世界与真实世界的联动，虚拟机器人可与真实机器人集成并连接。在现实世界中，物理机器人可以同步接收和执行虚拟机器人的虚拟命令，机器人在物理世界中的状态也将实时显示在虚拟世界中。图3-7所示为联想研发的足式机器人系列，并结合晨星工业元宇宙平台，并应用于元宇宙园区智能巡检、国家电网变电站智能巡检作业、元宇宙工厂机器人作业等场景。



图3-7足式机器人

人形机器人的发展将进一步地助推元宇宙的发展。作为元宇宙中的虚拟角色，通过高度逼真的外观和行为为用户提供更为沉浸的互动体验。这些机器人可以模仿人类的表

情、动作和对话，使得用户在元宇宙中感受到更加真实的社交互动。它们可以在元宇宙中充当智能助手，提供各种服务。可以与增强现实 (AR) 和虚拟现实 (VR) 技术相结合，为用户提供更加立体和互动的体验。总之，人形机器人的发展不仅丰富了元宇宙的内容和互动方式，还为用户提供了更加智能和个性化的服务，极大地提升了元宇宙的整体价值和吸引力。

3.3 典型元宇宙内容构建平台

(1) 联想晨星工业元宇宙平台

晨星工业元宇宙平台 (Daystar World) 是由联想开发的面向行业元宇宙解决方案应用的技术服务平台，2022年首次发布，是基于计算机视觉、空间计算、人工智能、AIGC 等核心技术多核心能力聚合的国内领先工业元宇宙开放平台。如图3-8所示，其核心能力包括三维重建、多源融合三维数字地图、数字孪生、XR 内容制作、机器人模拟仿真、AI视觉检测、实时云渲染等，并提供系列零代码业务构建工具和业务运营工具，支持机器人、XR、智能相机等设备的连接，实现虚实融合、虚实叠加及联动，帮助客户快速构建和部署元宇宙应用方案。

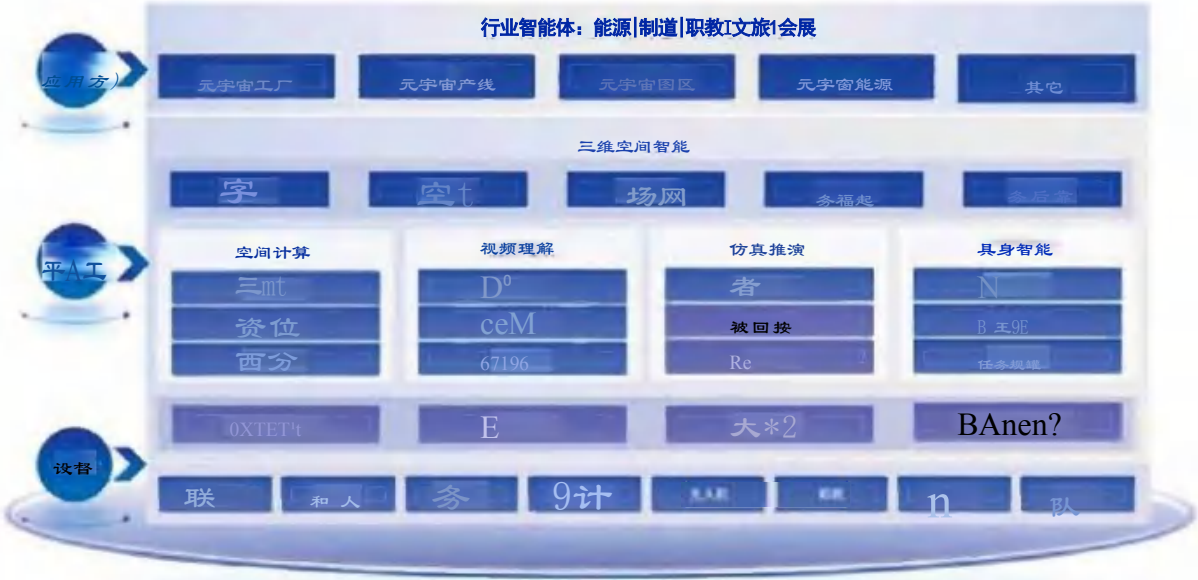


图3-8晨星工业元宇宙平台框图

平台核心功能特征有：1) 基于神经辐射场 (NeRF) 技术的高拟真三维重建，实现低成本、快速物理环境的数字化重建；2) 零代码元宇宙业务构建，通过可视化拖拽操作

及丰富的行业应用模板，显著降低元宇宙方案构建成本及实施周期；3)虚实联动，平台接入了多类智能机器人、相机设备等，实现物理世界与虚拟世界的实时联动与控制。4)全三维体验，高拟真三维孪生空间，结合三维表达的IOT设备信息、业务运营告警信息、结果统计等信息，通过平台内置的区域超链接、地图兴趣点等高效交互手段，实现在虚拟空间中的高拟真可视化显示及沉浸感漫游体验。

平台核心技术包括：1)空间计算技术，基于点云数据、倾斜摄影数据、360视频数据，融合NeRF和三维视觉算法的空间重建，构建了“元”空间，面向机器人、AR设备、无人机等设备，提供全要素(特征/Mesh/纹理/语义)空间计算服务，由此构建了数字底板，形成元宇宙构建平台基础；2)基于视觉大模型的识别检测技术，借助视觉大模型、正负样本生成、few shot、无监督学习等技术，检测“人”和“物”的行为和异常；3)实时云渲染技术，实现了对三维模型的处理及自动加载(包括基于隐式模型表达的NeRF模型)，支持隐式模型和CAD模型的混合渲染，云端实时高清高精度渲染和低延时推流；4)孪生智能体模拟仿真技术，可构建物理设备的孪生智能体，实现物理仿真、IOT数据驱动、虚实映射、虚拟部署、仿真运行及反向控制。

平台具备丰富的工具链，如孪生体制作工具、内容连接工具、模型处理与转换工具、机器人仿真部署工具、AR内容编辑工具、摄像头检测部署工具、数字人编辑工具、多用户互动工具、虚拟展厅制作工具、远程协作工具等。此外，平台具备SDK和开放接口API，开发者可利用其能力开发行业应用工具，形成元宇宙应用生态圈。实现的IOT数据统一接入标准，可实现与外部工业设备、AI平台等的互联对接。

AIGC技术在平台中广泛应用，可以大幅降低元宇宙构建成本，提升交互体验和智能化应用价值。基于平台开发的教育培训、展览展示、智慧园区、智慧工厂、数字人客服等通用行业元宇宙方案，已经成功应用于国家电网、吉利汽车、上海自然博物馆、无锡商院、中国商飞等标杆客户。通过虚实融合和虚拟模拟验证，帮助企业实现降本增效。针对智能机器人智能作业业务部署复杂、周期长、专业要求高等挑战性问题，机器人业务虚拟部署和模拟仿真系统显得尤为重要，如图3-9所示。运用AIGC技术，可快速高拟真数字化重建目标环境，并在虚拟数字化空间中部署机器人业务，以及进行机器人业务模拟仿真，然后将优化后的机器人部署方案部署到物理机器人及物理环境，可极大地提升了机器人业务部署效率，大幅降低了部署调试成本。



图3-9虚拟空间机器人部署与模拟仿真

(2) 咪咕元宇宙创新产品平台

咪咕元宇宙创新产品平台是一个致力于构建和推动元宇宙发展的综合性技术平台。基于咪咕元宇宙内容生产基座和运行基座两大核心能力引擎，形成了包含数智人平台、数字空间平台、云XR 平台三大核心平台，在文博文旅、体育、文娱、展会等多个元宇宙领域进行了积极探索和实践。

核心能力引擎包括：1) 内容生产基座专注于内容采集、重建、编辑等重要的生产环节，结合光场采集、智能多模态重建、程序化智能编辑等关键技术突破。打造适用于元宇宙的智能内容生产工具链，可低成本高精度地快速构建元宇宙人、物、场等要素，极大提升元宇宙内容生产的效率和质量。2) 运行基座突破数字应用端云协同、异构空间互联互通、数实万物互联等运行过程中的关键技术，打造支撑元宇宙数字世界运行的能力平台，为数字世界提供实时渲染、虚实融合、即插即用、数据存储、数实同步、沉浸交互体验的运行态基础设施，为广大用户提供随时接入、自由探索、实时互动、沉浸视听的高质量体验。可应用于元宇宙数字孪生城市仿真、工业仿真实验、体育赛事直播等场景元宇宙沉浸式体验。图3-10所示为平台能力架构图。

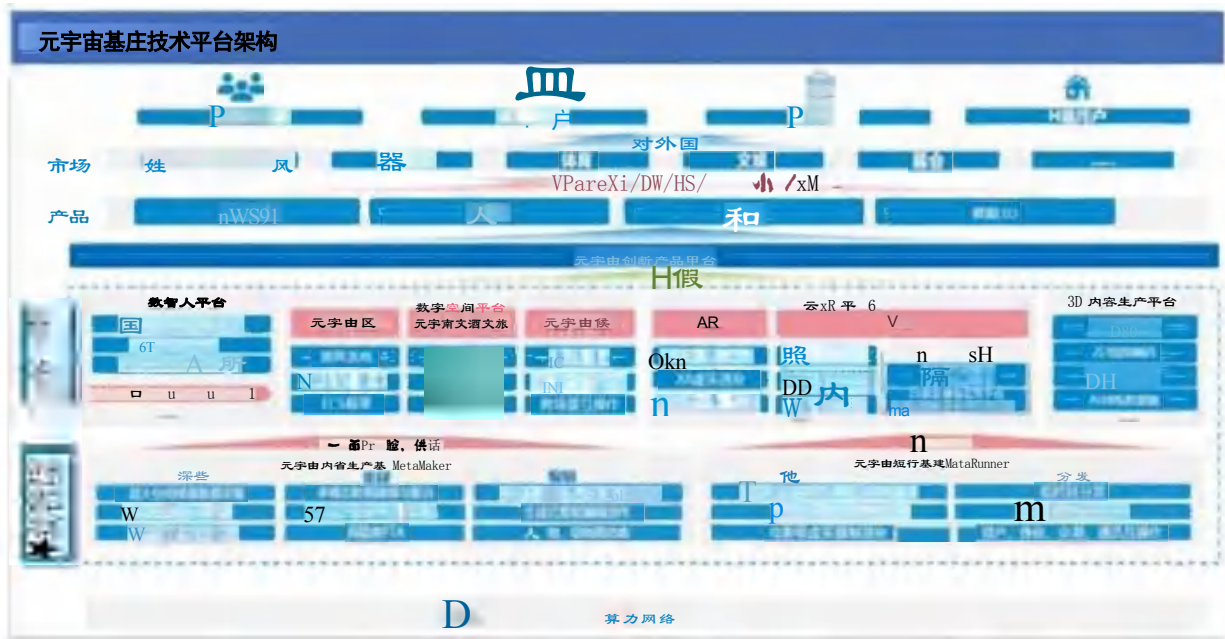


图3-10咪咕元宇宙创新产品平台能力架构图

核心能力平台包括：1)数智人平台聚焦卡通、半写实及写实风格数字人三维重建和特定风格化特征的三维模型重建算法研发，实现了数字人动作、语音智能化生成能力；2)数字空间平台聚焦低代码、智能化空间编辑生产，打造出支持万人同时在线，1000个虚拟空间实例集群；3)云XR平台攻克空间感知定位追踪、虚实融合等AR/VR关键技术，实现了8K超清直播、在线及离线8K VR画面等服务。

咪咕元宇宙创新产品平台在多个领域的卓越应用案例充分彰显了其强大的创新实力和市场前景。在2022北京冬奥会实现了全球首次8K超高清直播规模化应用，并推出了首个冬奥冰雪小镇、首个L5级超写实数智人Meet GU等创新产品。而在厦门鼓浪屿项目中，立足世界文化遗产资源与IP价值创新打造“元宇宙第一岛”，为数字文旅领域开创了全新的模式，展现了其在文旅融合和IP价值创新方面的独特能力。

(3) 英伟达Omniverse平台

较早布局元宇宙算力技术的英伟达于2021年发布了Omniverse元宇宙平台，用于虚拟协作与实时物理模拟。Omniverse是一个开放的、可扩展的3D设计协作和仿真平台，旨在增强创作者、设计师和工程师之间的协作能力。该平台通过统一的实时虚拟协作环境，使用户能够在不同工具和软件之间无缝共享和编辑3D内容，从而提升工作效率和创意表达。

通过支持多种行业标准和格式(如USD、MDL等), Omniverse 为设计和工程工作

流提供了一个通用的基础，使来自不同专业和背景的用户能够轻松合作。图3-11为Omniverse平台技术架构，其核心技术及功能模块有：1)USD（通用场景描述），Omniverse采用Pixar开发的USD格式，作为3D数据的核心交换格式。USD提供了高效、可扩展和可互操作的场景描述，支持复杂的场景和资产管理。2)RTX实时光线追踪，利用NVIDIA RTX技术，Omniverse能够提供高质量的实时光线追踪渲染，使用户在创作过程中实时预览高保真的视觉效果。3)AI和深度学习，其集成了NVIDIA的AI技术，用于自动化任务、增强协作和提高生产力，如智能内容生成、物理仿真和自动化工作流程等。4)Omniverse Nucleus，这是平台的核心协作引擎，负责管理和同步所有用户的修改和更新，确保实时协作的流畅性和一致性。

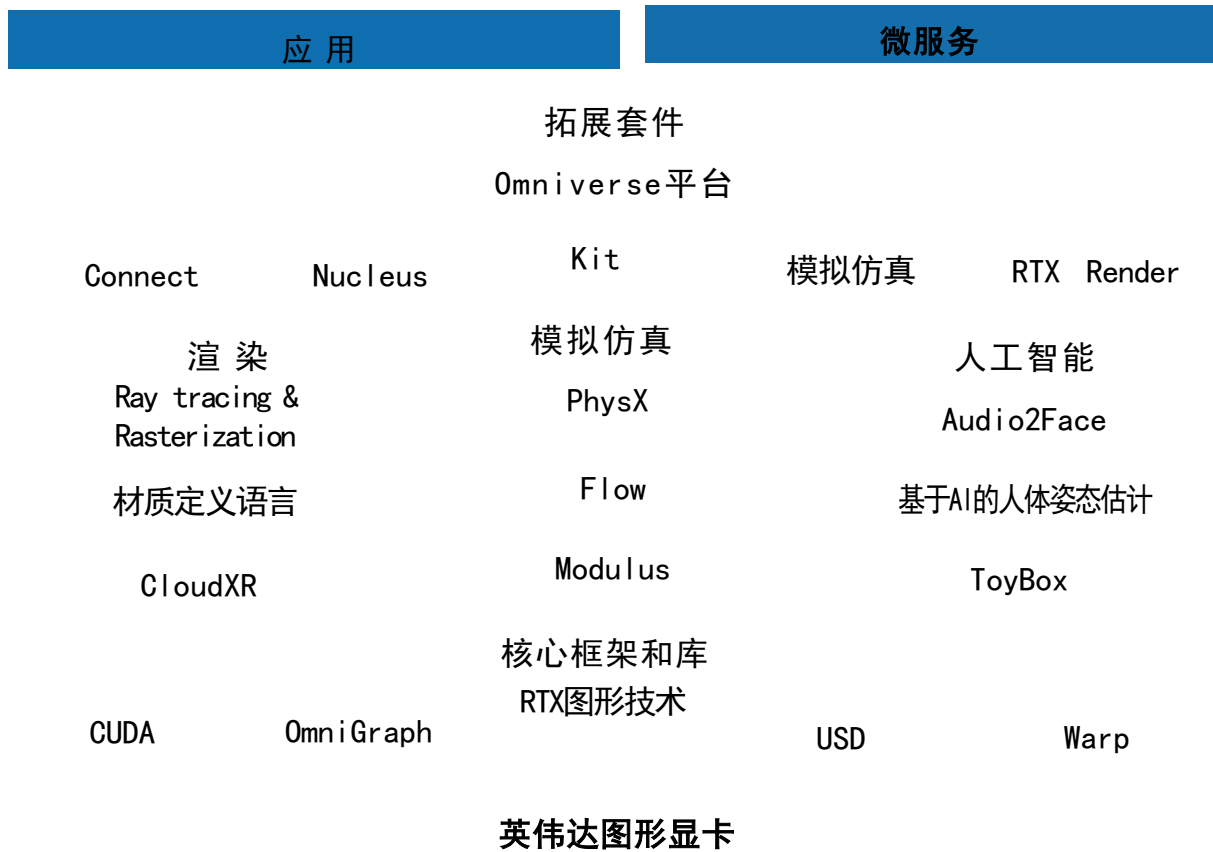


图3-11 Omniverse 技术框架图

核心功能特征有：1)跨平台协作：支持多种3D设计工具(如Autodesk Maya、3ds Max、Blender、Adobe Photoshop等)的无缝集成，允许用户在其熟悉的环境中工作。2)实时同步：所有参与者的修改和更新能够即时反映在共享的虚拟场景中，避免

了传统 的文件传输和版本管理问题。3) 高保真渲染：通过RTX 技术，用户能够在创作过程中 实时看到接近最终效果的渲染结果，大大缩短了设计迭代周期。4) 可扩展性：开发者可

以通过Omniverse Kit和Connect 扩展平台功能，定制符合特定需求的工作流程和工具。

Omniverse 平台在多个行业中取得了显著的成功应用，展示了其强大的协作和实时仿真能力。宝马集团使用Omniverse 进行工厂的数字化规划和设计。通过创建虚拟工厂，宝马能够在虚拟环境中模拟和优化生产线布局、设备放置和工人操作流程。这不仅提高了规划效率，还减少了物理原型的需求，节省了时间和成本。Bentley Systems 是一家基础设施工程软件公司，使用 Omniverse 来提高其工程和设计团队的协作效率。通过在 Omniverse中创建复杂的基础设施项目模型，Bentley 的团队能够实时进行设计审查和调整，确保项目的精确性和可行性。这些成功应用案例展示了 Omniverse 平台在不同领域的强大功能和广泛适用性。通过提供一个开放、协作和实时的虚拟环境，Omniverse 正在改变各个行业的工作方式，推动创新和效率的提升。

(4) Meta Horizon World平台

Horizon World是 Meta 推出的一个虚拟现实社交平台，旨在为用户提供一个沉浸式的虚拟世界，在这里用户可以通过自定义的虚拟形象进行互动、创作和探索。它不仅是一个社交平台，更是一个用户生成内容的生态系统，鼓励用户创建自己的虚拟环境和游戏。

Horizon Worlds依托于Meta 的Oculus VR硬件设备，提供高度沉浸的3D 虚拟体验，使用户能够通过视觉、听觉和触觉全面感受虚拟世界。利用Meta 的社交网络技术，允许用户通过语音聊天和手势互动进行实时交流，增强了虚拟环境中的社交体验。Horizon Worlds提供强大的创作工具，用户可以利用这些工具设计和构建自己的虚拟场景、游戏和物品，推动平台内容的多样化和丰富性。虽然Horizon Worlds 主要面向VR 用户，但也支持与非VR 设备的互操作，使更多用户能够参与到虚拟世界中。

Horizon平台的核心功能特征包括：1) Avatar自定义。用户可以创建和定制自己的虚拟形象(Avatar)，从外观到服装，极大地增强了个性化体验。2) 虚拟世界探索。平台内有各种预设的虚拟环境和用户生成的内容，用户可以自由探索不同的世界，参与各类活动和游戏。3) 创作工具。Horizon Worlds提供简单易用的创作工具，用户无需编程技能即可设计和构建虚拟物品和场景。工具包括模块化构建、脚本编写和物理模拟等。4) 社交空间。平台设有多种社交空间，如聚会场所、会议室和娱乐区，用

户可以在这些 空间内举办虚拟活动、会议和聚会。5) 经济系统。Meta 计划在Horizon Worlds中引入 虚拟经济系统，让用户通过创作和交易虚拟物品获利。

Meta Horizon Worlds平台主要应用于教育培训、虚拟社交、游戏开发、虚拟会议和艺术创作等应用场景，在社交、教育、娱乐和商业等领域展示了广泛应用和巨大潜力，通过其创新的虚拟现实技术和丰富的创作工具，为用户提供了一个无限可能的虚拟社交和创作空间，正在改变人们互动、娱乐和创作的方式。

3.4 典型开源技术与工具

(1) 交互技术开源工具：MediaPipe

由 Google 开发的一套开源的多模态机器学习框架，旨在简化和加速实时机器学习的应用开发。它提供了一系列预构建的、高效的解决方案，支持多种设备和平台，适用于从移动设备到服务器的多种环境。MediaPipe 采用模块化设计，提供了一系列预构建的组件，如人脸检测、手势识别、姿态估计等，如图3-12所示。这些组件可以单独使用，也可以组合起来实现更复杂的功能。通过结合这些模块，开发者能够快速构建复杂的多模态机器学习应用，从而节省大量的开发时间和成本。此外，MediaPipe 还支持跨平台部署，包括Android、iOS、桌面和Web，开发者可以在不同的环境中轻松部署和运行 MediaPipe 解决方案。总之，MediaPipe 不仅提供了强大的功能和灵活性，还通过其高效的设计和广泛的兼容性，极大地简化了实时机器学习应用的开发过程。

代码库地址：<https://github.com/google-ai-edge/mediapipe>

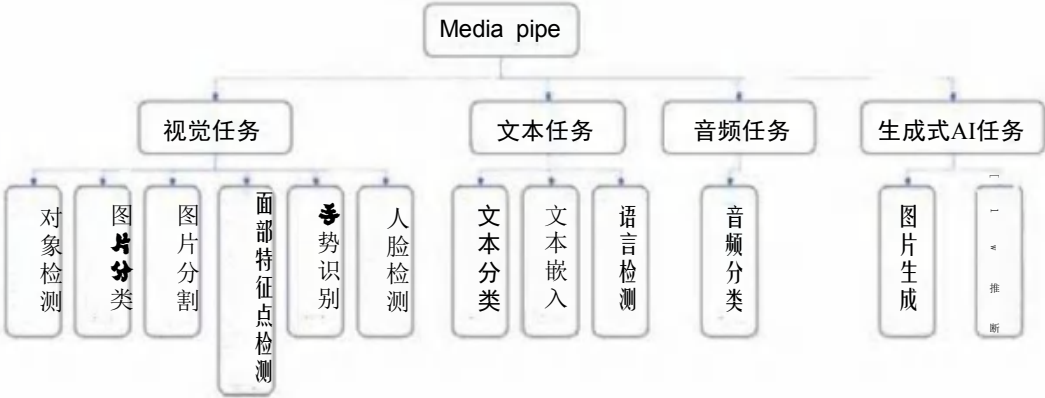


图3-12 Media pipe架构图

(2) 区块链开源工具

- 以太坊

以太坊是最著名且最被广泛使用的项目。以太坊的官方文档是最好的区块链入门文

档之一，这里详细描述了以太坊本身的特征要素，以及相关的开发指南和技术栈，此外还对区块链上最尖端的底层技术，比如扩容技术、预言机等技术有较为详细的介绍。另外，以太坊的项目代码、运行规则、升级提案等都存在其Github仓库中，可以帮助开发者更进一步地了解以太坊的特性和发展方向。

文档地址: <https://ethereum.org/zh/developers/docs/>

代码库地址: <https://github.com/ethereum>

· Metamask

虽然只要有网络会写代码就可以直接和区块链交互，但为了方便实用，通常人们还是会使用钱包进行交互。Metamask 是最著名的以太坊(及其兼容网络)钱包，一般我们会使用其chrome 浏览器版本，因为与浏览器的深度绑定，导致其一度是最为易用的以太坊钱包。

代码库地址:

<https://github.com/MetaMask> · A

rbitrum

是采用optimistic rollup技术的ETH level 2网络之一，也是最常用的ETH level 2 网络。Arbitrum 上区块链交易的执行速度和成本都远优于以太坊一层网络，而且大多数常用的以太坊去中心化应用都在Arbitrum上部署。

文档地址: <https://docs.arbitrum.io/welcome/get>

[-started](#) 代 码 库 地 址 :

<https://github.com/OffchainLabs/arbitrum> ●

Chainlink

著名的去中心化预言机，很多ETH dapp都依赖其服务。

文档地址: <https://docs.chain.link>。

代码库地址: <https://github.com/smartcontractkit/chainlink>

(3) 三维重建开源工具

· SFM&MVS 三维重建COLMAP

COLMAP 是传统SFM&MVS 重建的最经典的开源工具，广泛应用于三维重建和摄影测量软件领域。它通过多视图几何技术，从多张图像中提取特征点并进行匹配，生成高质量的三维模型，COLMAP 提供全自动的工作流程，包括特征提取、图像匹配、稀

疏和稠密重建以及三维网格生成。COLMAP 不仅用于传统的稀疏和稠密重建，而且还提供了图像位姿估计的能力，为NeRF、3DGS 建模提供准确的图像位姿，图3-13所示

为COLMAP 实现SFM 和MVS 的稀疏重建和稠密重建。COLMAP 支持多种图像格式，并配备交互式GUI 工具，便于用户查看和编辑重建过程，COLMAP 支持多平台，包括Windows 、macOS和Linux。

代码库地址：[!https://colmap.github.io/](https://colmap.github.io/)



图3-13 COLMAP 实现SFM 和 MVS 的稀疏重建和稠密重建

神经光照场三维重建NeRFStudio

NeRFStudio 是 NeRF 等基于可微渲染的三维重建算法建模的一套代表性开源工具，提供了一套完整的工具链，从数据准备、模型训练到结果可视化和导出，旨在简化和优化NeRF 的工作流程。NeRFStudio 支持各种图像数据集格式，并提供数据预处理工具，方便用户进行特征提取和图像校准，通过集成多种深度学习框架，NeRFStudio 能够高效地训练NeRF 模型，支持多种内置基于可微渲染的三维重建算法实现(如 NeRF, Nerfacto, Instant-NGP, Mip-NeRF, TensorRF, Splatfacto)和新的三方算法(如ZipNeRF, Instruct-GS2GS 等)，并提供超参数调整和训练监控功能，并且内置交互式的可视化工具，用户可以实时查看重建的三维场景和生成的视图合成效果，如图3-14所示。NeRFStudio 兼容多种操作系统，包括Windows、macOS 和Linux, 提供了跨平台的开发和用户体验。

代码库地址：<https://github.com/threestudio> [project/threestudio](https://github.com/threestudio/project/threestudio)



图3-14实现基于可微渲染引导的三维重建

(4) AIGC 开源软件：ThreeStudio 和 ThreeStudio-Extensions

这两个开源工具是开源3D 内容生成统一框架。通过利用2D 文本到图像生成模型，实现从文本提示、单张图像或少量图像生成高质量的3D 内容。该框架集成了多种 3D 生成方法和扩展，如Ani mate-124 、DreamCraf3D 等，如图3-15所示，支持从简单 物体到复杂场景的生成。用户可以根据具体需求选择不同配置，并支持通过 Gradio Web 界面进行操作。ThreeStudio 提供详细的安装指南和丰富的配置选项，适用于多种硬件 环境，特别是NVIDIA GPU。其主要应用领域包括3D 建模、虚拟现实、游戏开发等。

代码库地址：<https://github.com/threestudio-proiect/threestudio>



图3-15 左：Threestudio 实现；右：Threestudio-extensions 实现

(5) 数字人开源工具：SMPL-X

SMPL-X 是由加州大学伯克利分校的研究团队开发的，它是SMPL(Simple Skinned

Multi-Joint Model)的扩展版本。SMPL-X 可以基于单视图进行人体模型重构与姿态估计，得到更为精细的人体形态描述，包括肌肉细节、性别差异以及面部表情，使得模型更接近真实人体。

SMPL-X 的核心在于一个参数化的三维人体模型，该模型由几千个顶点构成，通过线性混合形状和皮肤权重来模拟身体形状和姿态的变化。此外，模型还包括了一套灵活的面部表情系统，基于 Facial Action Coding System(FACS)，可以精确地控制6890 个面部特征点。

该项目采用了优化的泊松方程求解器来实现高效的形变计算，同时利用神经网络进行先验估计，大大提高了从2D 图像 或 3D 扫描数据中恢复人体姿态和形状的精度。此外，SMPL-X 还支持与常见的动捕设备和软件无缝对接，提供了便捷的数据输入和输出接口。

代码库地址：<https://github.com/vchoutas/smplx>

(6) 开源大语言模型

· GLM(General Language Modeling)

GLM 模型系列是由智谱AI 公司开发的自然语言处理模型，源自清华大学的技术成果，其开源版在全球的下载量超过1000万，成为目前下载量和开源影响力最高的国产大模型之一。智谱AI 从2020年开始研发GLM 预训练架构，2021年训练完成百亿参数模型GLM-10B, 2022 年合作研发了中英双语千亿级超大规模预训练模型GLM-130B。2023年，智谱AI 推出千亿基座对话模型ChatGLM, 并两次升级。2024年，GLM-4 模型推出，支持更长的上下文，具备更强的多模态能力，推理速度更快，支持更高并发，大大降低推理成本。GLM-4 模型的整体性能相比上一代有大幅提升，特别是在中文能力方面可以与GPT-4 相媲美，并能够根据用户意图自动理解、规划复杂指令，自由调用 网页浏览器、代码解释器和多模态文生图大模型来完成复杂的任务。智谱AI 还推出了 个性化智能体定制功能，用户即使没有编程基础，也能通过简单指令创建属于自己的 GLM 智能体，降低了大模型的使用门槛。

在线链接：<https://github.com/THUDM/GLM-4>

· Llama(Large Language Model Meta AI)

Llama 是 Meta AI开发的先进自然语言处理模型，旨在推动AI 在语言理解和生成领域的前沿。2023年2月，Meta 推出了LlaMA 大模型，使用了1.4T token进行训练，

虽然最大模型只有65B，但在相关评测任务上的效果可以媲美甚至超过千亿级大模型，被认为是近期开源大模型百花齐放的开端之一。Llama 整体 Transformer 架构与 GPT-2 类似，但所采用的 Transformer 结构和细节与标准的 Transformer 架构有所不同，包括采用了前置层归一化 (Pre-normalization) 并使用 RMSNorm 归一化函数 (Normalizing Function)、激活函数更换为 SwiGLU，并使用了旋转位置嵌入 (RoPE)。由于自然语言处理的需求量巨大，Llama 系列模型及其生态快速发展，主要版本如下：1) Llama 1: 初代 Llama 模型，展现了强大的语言生成能力。2) Llama 2: 改进版本，增强了理解和生成能力，优化了训练算法和数据集。3) Llama 3: 进一步提升了模型的性能和应用范围，针对特定任务进行了微调。

在线链接: <https://llama.meta.com/>

(7) 协同安全开源工具

• uPort

uPort 是一个去中心化身份解决方案，旨在为用户提供自主掌控的数字身份，支持

用户在不同平台间进行安全的身份验证和数据共享。

代码库地址: <https://github.com/uport-project>

● Ceramic Network

Ceramic Network 是一个去中心化的身份和数据存储网络，支持数据的持续更新和共享。该网络为开发者提供了构建动态去中心化应用的基础设施。

代码库地址:

<https://github.com/ceramicnetwork>

Torus

Torus 是一个密钥管理系统，致力于简化用户身份认证和密钥管理过程。通过 Torus，用户可以使用现有的社交账户登录去中心化应用，确保便捷性和安全性。

代码库地址: <https://github.com/torusresearch>

• NuCypher

NuCypher 是一个提供代理重加密技术的加密服务网络，旨在确保数据的安全共享和隐私保护。该技术允许数据所有者在不直接分享密钥的情况下，委托代理重新加密数据。

代码库地址：<https://github.com/nucypher>

- **OpenZeppelin Contracts**

OpenZeppelin Contracts是一个智能合约安全模板库，提供了经过审计的、可复用的智能合约组件，帮助开发者构建安全可靠的去中心化应用。

代码库地址：<https://github.com/OpenZeppelin/openzeppelin-contracts>

· Mythril

Mythril是一个智能合约安全分析工具，旨在检测智能合约中的潜在漏洞和安全问题。它支持静态分析和符号执行，帮助开发者识别和修复安全漏洞。

代码库地址：

<https://github.com/trailofbits/mythril> ·

Aztec

Aztec 是一个隐私保护基础设施，提供了零知识证明技术，确保区块链上的交易隐私。该协议支持机密交易和数据保护，为去中心化应用提供隐私保障。

代码库地址：<https://github.com/AztecProtocol>

· OpenSSL

OpenSSL 是一个强大的开源工具包，用于实现SSL 和 TLS 协议。广泛应用于网络通信中，确保数据传输的安全性。

代码库地址：<https://github.com/openssl/openssl>

· Tor Project

Tor Project是一个免费的开源软件，能够保护用户的匿名性，防止网络流量被追踪。适用于在元宇宙中保护用户隐私。

代码库地址：<https://www.torproject.org/>

● Snort

Snort 是一个开源网络入侵检测和防御系统，可以实时监控网络流量并识别潜在的安全威胁。

代码库地址：

<https://github.com/snort3/snort3> ·

Suricata

Suricata 是另一个开源IDS/IPS引擎，提供高性能的网络安全监控功能。代码库地址：<https://github.com/OISF/suricata>

· 星际文件系统 (InterPlanetary File System, IPFS)

IPFS 是一个去中心化的分布式文件系统，旨在实现更快、更安全和更开放的互联网

。 开发文档地址为： <https://docs.ipfs.tech>

代 码 库 地 址： <https://github.com/ipfs>

OpenRefine

OpenRefine (以前称为Google Refine) 是一款强大的数据清洗工具, 适用于处理大型数据集。它支持数据转换、清洗、格式化等功能, 可以处理复杂的数据清洗任务。

开发文档地址为: <https://openrefine.org/docs>

代码库地址: <https://github.com/OpenRefine/OpenRefine>

• Libsnark

Libsnark 是一个用C++ 编写的开源库, 提供了构建zk-SNARKs 所需的基本工具。

代码库地址: <https://github.com/scipr-lab/libsnark>

● HElib

HElib 是一个实现同态加密(HE) 的开源代码库, 能实现加、减、乘的全同态加密操作, 保障计算过程安全。

代码库地址: <https://github.com/HomEnc/HElib>

• PrimiHub

PrimiHub 是一个开源隐私计算平台, 它支持多方安全计算、联邦学习等多种隐私计算技术, 保障数据保密性及完整性。

代码库地址: <https://github.com/primihub/primihub>

• DataHub

DataHub 是一个开源的元数据平台, 旨在帮助企业管理和治理其数据资产。它由LinkedIn 开发, 能够捕获、存储和查询各种数据资产的元数据。

代码库地址: <https://github.com/datahub-project/datahub>

• Pillow

Pillow 是 Python Imaging Library(PIL) 的一个分支, 提供了强大的图像处理能力, 可以用于在图像上添加水印。

代码库地址: <https://github.com/python-pillow/Pillow>

第4章元宇宙典型应用

元宇宙技术因其高度沉浸式的虚拟环境和互动体验，正在迅速改变我们生活和工作的各个方面。通过虚拟现实（VR）、增强现实（AR）和物联网、数字孪生等技术的结合，元宇宙不仅仅是一个虚拟世界，它更是一种新的数字经济形态，为各行各业提供了前所未有的应用场景和发展机遇。

在文旅元宇宙中，用户可以虚拟游览全球名胜古迹，体验历史文化，推动旅游业新模式和文化遗产保护。教育元宇宙通过沉浸式学习环境，使学生能在虚拟教室中与全球师生互动，提高了学习的趣味性和效率。工业元宇宙通过数字孪生和虚拟现实，为工业生产提供解决方案，提升了生产效率和安全性。办公元宇宙创建了虚拟办公室和会议室，促进全球团队协作，提升办公效率。体育元宇宙让用户参与虚拟体育赛事，体验专业运动员的训练和比赛，增加了体育活动的参与度。娱乐元宇宙为用户提供虚拟演唱会、游戏和社交活动，扩展了娱乐产业的边界。金融元宇宙通过区块链技术，提供安全透明的交易环境，促进数字资产管理和流通。供应链元宇宙利用虚拟现实和区块链技术，提升了供应链的可视化和透明度，优化物流和库存管理。农业元宇宙通过虚拟现实和物联网，实现农田实时监控和智能管理，提高了农业生产效率和可持续性。

元宇宙技术的快速发展不仅赋能了各个行业，提升了行业效率，更加速了数字经济的创新与变革。随着技术的不断进步，元宇宙将在更多领域展现出其无限潜力，推动整个社会的运行效率迈上新台阶。

4.1 文旅元宇宙

文旅元宇宙以沉浸式文旅场景为底座、以文化内涵文旅内容为核心、以交互硬件为工具、以文旅体验为结果，最终实现人文内涵素养的提升、文旅目的地文化传播。近年来，元宇宙所集合的区块链、人工智能、数字孪生、XR等底层技术，以及其带来的沉浸感、多元化、随时随地的体验也让元宇宙与文旅的结合有了更加明确的技术攻坚方向和发展重点。

目前，以数字技术重构文旅景区的落地项目较多，这也是文旅元宇宙最先涉足的场景之一。主要通过虚拟场景或虚拟与现实环境的融合，创新文旅体验，赋能文物、文化

遗产的保护，如中国移动咪咕公司基于数智人能力引擎、AI、XR、8K 影视级建模等技

术，打造的元宇宙鼓浪屿比特空间(如图4-1所示)、“云游·大足石刻”和故宫文物南迁数字展。此外，元宇宙VR大空间线下体验成为文博文旅的数字化新赛道的亮点玩法，出现了法国《消失的法老》和国内《风起洛阳》、《智慧应县木塔》(如图4-2所示)等行业内经典案例，基于更高精度的3D建模、感知互动体验以及无线串流的算网能力，让历史文化遗产以更沉浸式、更具互动感的形式呈现在用户面前。

未来文旅元宇宙将推动现实世界与虚拟世界的融合，在虚拟世界中复刻现实世界的文化和旅游景点，以及在现实世界中引入虚拟元素，形成虚实共生的发展模式。从应用角度来看，利用元宇宙技术提升旅游的智能化水平，如元宇宙+景区、元宇宙+博物馆、元宇宙+街区、元宇宙+演艺等多种应用模式，其中，AR导航、导览，AR秀演，AR拍照等新奇的数字化体验将成为游客的新玩法。在内容创作方面，随着内容创作群体进一步下沉，“质量为王”将成为元宇宙爆款内容的关键依据，内容创作的质量和多样性，满足用户个性化需求将是重要内容。其次，文化IP建设也是将是内容创作的重要方向，通过数字化建模和虚拟现实技术，可以将文旅产品的故事、历史、文化等元素以更加生动、直观的方式呈现给游客，从而增强游客对文旅产品的认知和兴趣。同时将其转化为数字资产，更好地保护和传承地域特色的文化遗产。



图4-1 线上线下融合的鼓浪屿元宇宙

总的来看，元宇宙赋能文博文旅呈现以下趋势：一是体验上，线上线下融合发展，其中线上体验成为重要的一部分，满足居民碎片化的文旅消费需求；二是展现形式上，

深度沉浸化成为趋势，数字孪生技术映射物理世界，并能与物理世界深度关联；三是在用户参与度上，用户更多地与文化产品互动，发现景点、展品背后的文化内涵。但文旅元宇宙的发展需要打破对于硬件设备的依赖，提升算网能力，实现实时3D、实时云渲染能力，虚拟交互升级。此外景区、场馆应根据自身特色深度开发文旅元宇宙内容，并将以往被动参与的消费者，变为文化内容的生产者，加快建设优质的文旅元宇宙产品[196]。



图4-2基于高精度重建的应县木塔历史文化景点元宇宙

4.2教育元宇宙

教育行业在当今社会扮演着至关重要的角色，当前我国教育仍然面临一些主要问题和挑战：1)教育资源不均衡：城乡、地区之间教育资源的分配不均衡是当前中国教育面临的主要问题之一。一线城市和发达地区的教育资源相对充裕，而一些农村地区和欠发达地区的教育资源严重匮乏。2)教育质量参差不齐：我国教育体系存在着以升学率和考试成绩为导向的倾向，导致一些学校过度注重应试教育，忽视了学生的全面发展和创新能力的培养。教育与就业之间脱节。3)教育与就业之间存在着一定程度的脱节，一些学生在校期间接受的教育与实际工作需求不相符，导致毕业生就业能力不足，出现了大量的“应届生失业”现象。元宇宙技术，包括ARVR设备、显示技术、SLAM、实时交互、虚拟培训学习、虚实融合指导、智能教具、智能考核判断、AIGC、数字人等，在解决上述挑战中提供了新工具新形态。

(1)VR 虚拟教学和模拟训练

通过元宇宙VR 教学平台，学生可以进行各种科学实验和职业训练，无需真实的实验室或工作场所。例如，学生可以在虚拟实验室中进行化学、物理或生物实验，模拟各种工程项目的设计和操作，从而获得实践经验和技能培训。

2023 年8月，无锡商业技术职业学院和联想集团共同打造元宇宙非遗技艺传承培训课程系统；在图4-3所示系统中，涉及到的硬件包括ARVR眼镜、全息影像台、扫描仪设备；课程内容包括泥塑、竹刻、陶瓷、面人、风筝等；该课程内置教学模式和模拟训练模式，在模拟操作后平台能够对操作结果进行智能评分。该培训系统在视觉表现力、构造直观性、实操性方面相对传统教学方式有显著提升，同时通过仿真模型减少实物成本，虚拟教学减少教师成本。

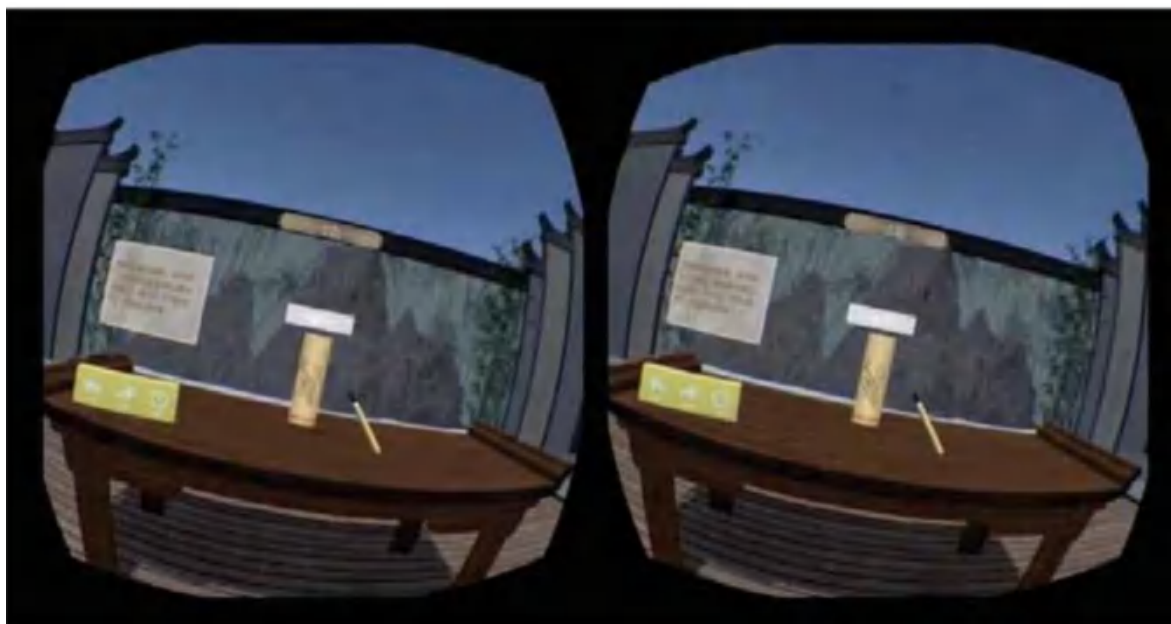


图4- 3基于VR 设备的元宇宙非遗技艺传承培训课程系统

(2) AR 实训和智能考核

通过元宇宙AR 教学平台，学生可以进行实操训练，通过虚实融合的指导操作方式，强化学习记忆，加深实操印象，同时结合元宇宙视觉检测考核能力，实时检测学生操作正误并实时反馈。

2022年10月，南方电网应急实训部引入了AR 实训及考核方案。如图4-4所示，该方案基于应急培训需要的实物、人员、流程、环境等，构建了智能教具，基于AR 设备实现在真实环境中增强现实指导信息，同时支持远程专家接入指导；基于MR 摄像机，以第三视角直播现场虚实际操作过程，可以让其他学员通过直播平台查看学习。该应用在 技术成熟度、课程内容具体化、AR 技术与培训需求的融合度上在当时都达到了国内一

流、国际领先水平，获得广东电网各地市局专家团队的一致认可，并入选亚洲创新成果展览。

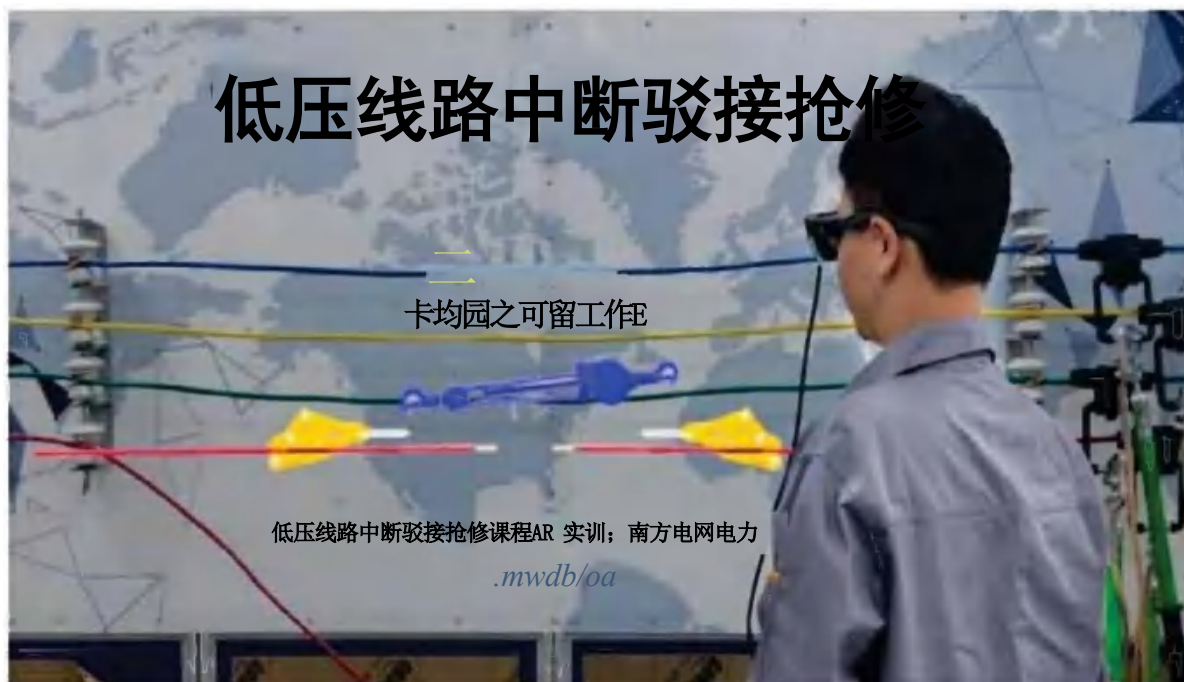


图4-4基于AR 设备的南网应急AR 实训

丰田北美汽车公司拥有数万名团队成员，每年在美国、加拿大和墨西哥生产100多万辆汽车。确保所有员工清楚如何组装最新型号需要一个强大的培训计划，通过大量的教学来帮助新人在不中断生产过程的情况下进行学习。2021年10月，丰田汽车北美公司在HoloLens 2部署了Dynamics 365 Guides和Dynamics 365 Remote Assist, 如图 4-5所示。培训师可以快速轻松地创建和更新内容，并同时向多个受训人员讲授内容。另一方面，公司可以跟踪相关的学习进度，以确定优化培训的机会。当需要实时专家支持时，团队成员可以使用Dynamics 365 Remote Assist来快速与远程专家对接，并在真实工作环境中启用3D 注释。

目前元宇宙技术在教育领域已经展现出巨大的潜力，但仍然存在较多的局限性，包括技术成熟度不高、应用开发门槛高、ARVR 终端硬件普及率低、缺少优质的课程内容和教学设计、缺乏统一的标准和规范等问题。

随着ARVR 设备、显示技术、SLAM 技术、AIGC 等元宇宙技术的不断成熟和在教育领域应用场景的探索，元宇宙教育应用的应用开发成本、设备成本将进一步降低，更多的优质课程内容将不断涌现，我们相信未来教育行业将迎来更加均衡化、个性化、智能化的变革。



图4 - 5基于Hololens 和 Dynamics 365 Guides的汽车公司员工培训

4.3工业元宇宙

《工业元宇宙创新发展三年行动计划(2023-2025)》指出,工业元宇宙是指在新发展理念指引下,在新一代信息技术引领下,借助新时代各类新技术群跨界融合,实现工业领域中“人、虚拟空间与现实空间”虚实映射、交互、融合、以虚促实、以虚强实的工业全要素链、全产业链、全价值链(三链)智慧、协同、开放、服务、互联的复杂数字工业经济系统,是元宇宙在工业领域的落地与拓展,是数字经济与实体经济融合发展的新型载体[209]。工业元宇宙带来了全场景和数实融合应用,汇聚了丰富的数字资产,极大地提升了工业价值创造,将重构数字工业发展新生态。《中国企业智能化成熟度报告(2022)》数据显示,16%的工业企业已实现全价值链的智能化运营,智能成为一种生产力被认同并发挥作用;同时,数字孪生、模拟仿真、虚实融合等元宇宙技术加速迭代,为新IT架构的落地提供了充足的技术基础和原动力,使业务活动更加智能地感知、认知、决策、行动,从而极大地提升业务效率,成为新时代支撑企业业务运营的重要生产力[210]。

(1)数字孪生工厂

在数字化转型过程中，汽车制造商宝马集团将工业 AI 的力量运用到整个生产网络，与NVIDIA Omniverse平台共同构建并运行工业元宇宙应用，如图4-6所示。宝马汽车利用Omniverse 平台为整个汽车工厂开发了一个“数字孪生”版本，这个数字版工厂允许宝马在全球的工程师、设计师、专家在同一个线上环境协作，简化了产品规划、设计、模拟、培训机器人等复杂工作。经过近2年时间测试，宝马宣布会将NVIDIA Omniverse 数字孪生方案陆续拓展至全球范围的工厂中，并计划在2025年正式运营数字版本的工厂。



图4-6基于Omniverse 的宝马数字孪生工厂

(2) 虚拟规划与模拟仿真

为响应国网四足机器人巡视项目上线要求，2023年12月，华能会理三地风电场升压站上线了电力机器人智能巡检系统，实现了四足机器人自主巡视。在项目实施阶段，通过激光雷达及RGB 相机对升压站进行扫描重建，生成1:1高拟真的虚拟三维场景，如图4-7所示，基于孪生体技术，将物理世界中的巡检机器人在虚拟空间中构建，并在虚拟空间中进行部署验证，包括作业位置模拟，拍摄范围模拟，碰撞模拟，行走路径规划及运行模拟，将传统的耗时耗力的机器人勘探部署环节由线下搬至线上，实现了勘探效率120%的提升和部署效率500%的提升。



图4-7华能会理三地风电场升压站机器人部署模拟仿真

(3) 智能监控与运维

2023年6月，中烟下属某卷烟厂制丝车间上线一套开放性的孪生智能监控运维系统，实现制丝的精益化智能管理。在图4-8所示系统中，基于三维重建技术重建了虚拟工厂模型，系统结合工业相机、深度相机等实现对产线生成的实时图像采集，及接入烟厂设备IoT 平台，实现了3000kg/h 制丝线的统一管理，生产过程实时同步及生产调度 产前仿真，提升了生产组织的有效性和产品质量的稳定性，实现了设备故障管理、物料 平衡分析、人员安全作业管理。



图4-8 卷烟制丝车间孪生智能监控运维系统

凭借着数字孪生工厂、虚拟规划与模拟仿真、智能监控与运维、远程协作与培训、数据分析与优化等应用的落地，元宇宙技术在工业领域已经展现出巨大的潜力。随着元宇宙构建成本的降低和元宇宙智能应用的价值释放，将有更多的工业企业进行元宇宙数实融合数字化转型。面向未来，我们可以预见工业元宇宙将向工业运行机理、仿真预测、自主决策等纵深方向持续发展并发挥更大的价值。

4.4 办公元宇宙

办公元宇宙指借助虚拟现实、人工智能、语音识别、空间定位等新兴元宇宙技术突破时间和物理空间的限制，为用户带来最接近面对面工作的体验，达到提升办公、生产、沟通、协作效率的目的。新冠疫情以来，全球远程办公需求激增，催生了更多的办公元宇宙需求场景，也带来了更多的挑战。

(1) 元宇宙会议虚拟空间

MCC 元宇宙会议展陈空间是中国移动咪咕公司依托中国算力网络差异化资源优势，打造的沉浸式数字化空间，如图4-9所示。采用云端实时分布式渲染技术方案，实现全终端覆盖，随时随地流畅接入进行音视频通话，突破万人同屏在线技术瓶颈，降低用户使用门槛。其中AI 字幕转写翻译功能，让语言不再成为交流限制，使全球用户都能无障碍地参与高效沟通。



图4-9 MCC 元宇宙会议展陈空间

(2) 远程协作平台

Horizon Workrooms 是一个虚拟会议空间，能够不限地点支持您和您的同事开展更好地协作，如图4-10所示。以卡通形象加入VR 会议，或者通过您的电脑拨号加入会议。利用虚拟白板直观展示您的想法。将您的电脑和键盘带入VR 世界，与其

他人开展协作，或者只需进行富于表现力的对话交流，尽享身临其境般的协作体验。借助

Horizon Workrooms提供的VR 空间，团队成员可以联系交流、开展协作和集思广益，即使天各一方，也能与团队成员围坐在桌前畅所欲言。



图4-10 Horizon Workrooms 虚拟会议空间

(3) AI PC

联想在2024年4月份的联想创新科技大会上一口气连发10余款AI PC产品，宣告AI PC时代的正式到来。联想AI PC配备个性化的个人智能体——联想小天，它是一个具备内嵌个人大模型与用户自然交互的智能体，由嵌入本地的天禧大模型驱动，通过自然交互，在工作、学习和生活等诸多场景中带来全新的AI 体验，搭载了十余款堪称“杀手级”的联想小天核心应用，包括AI 画师、AI PPT、文档总结、知识问答、AI 识图、会议纪要等等，且还在不断增加。用户只需要通过快捷键一键调出联想小天，即可以使用语音或键盘输入等多种自然交互方式使用这些AI 技能。

微软于2024年5月刚刚发布新一代Copilot+PC, 接入GPT-4o 提供各种实时AI 能力。可以在打游戏的时候和AI 对话，实时翻译字幕、以及上文提到的recall anything等。其革新主要体现在系统层面，同时端侧也深度集成了40 多个AI 模型，使得Copilot 具备更强大的AIGC 能力，如图4-11所示。

凭借着元宇宙会议虚拟空间、远程协作平台、AI PC、AI办公系统等元宇宙软硬件平台的落地，元宇宙技术在办公领域已经展现出巨大的潜力。当下，以虚拟会议系统为代表的软件平台还存在着虚拟角色恐怖谷效应，以AI PC为代表的硬件平台还存在着应用不足、价格高昂等问题。面向未来，我们可以预见办公元宇宙将向AI 智能体、虚拟办公协同等纵深方向持续发展并发挥更大的价值。



图4-11 联想AI PC-小天智能体(左), 微软 Copilot PC(右)

4.5 娱乐元宇宙

元宇宙的概念最初源自科幻小说，但其实际发展极大地借鉴了视频游戏领域的技术与设计理念。以虚拟形式存在的游戏不仅为元宇宙提供了一个理想的试验场，还成为了元宇宙展现的主要形式之一。实际上，在元宇宙这个概念变得耳熟能详之前，广泛具备元宇宙特征的应用几乎全部来自于游戏。

自20世纪90年代起，随着互联网的发展，一些开放世界多人在线游戏开始展现出元宇宙的特性。经过二十多年的演进，这种结合已形成显著规模并走向成熟，催生了诸多创新的发展路径。接下来的章节将通过时间线回顾，并结合国际和国内的实践经验，展示一些引人注目的娱乐元宇宙案例。

(1) EVE Online

在2000年前后，互联网的快速发展促成了大批带有元宇宙特征的网络游戏，除了大名鼎鼎的Second Life[199]以外，冰岛公司CCP Games开发的EVE online也是其中的佼佼者。它以庞大的虚拟宇宙、复杂的经济系统和玩家之间高度自主的互动而闻名，这些特点使其成为探讨元宇宙的极好案例。

EVE 是一个庞大且复杂的虚拟宇宙，包含超过7000个星系，每个星系都有自己的行星、空间站和矿场。玩家在这个沙盘式世界中扮演太空飞行员，可以从事探索、采矿、制造、贸易和参与PvP/PvE 战斗等活动[200]，如图4-12所示。EVE 的经济由玩家驱动，涵盖从原材料采集到高级产品制造所有环节，市场价格由供需决定[201]。游戏中的社交结构复杂，玩家可以选择成为守法公民、加入玩家军团、成为星际商人或海盗等社会角色，玩家间的合作与对抗形成了丰富的社会动态。EVE 的时间与现实世界

同步，一 场战役甚至可能持续数日。玩家行为不断影响着这个虚拟世界的发展，谱写了这个虚拟

世界中的历史[202]。



图4-12玩家可以在EVE Online世界中从事活动一览表

通过这些特性，EVE 展示了一个虚拟世界可以如何具备元宇宙的特征，尤其是在经济、社交、身份表达和系统可持续发展方面。虽然不具备现代元宇宙可能包含的所有技术如AR 或 VR， 但它的复杂性和玩家的深度参与度已经非常接近元宇宙的概念[203]

。

(2) Roblox

2021年，知名游戏公司Roblox[204] 上市，迅速成为元宇宙在投资领域的代名词，这也成了元宇宙发展的重要的里程碑，标志元宇宙概念开始受到商业上的认可[205]

。

诞生于2004年的Roblox目前已经成长为全球最大的多人在线游戏创作平台，它不仅仅是一个游戏，更是一个创意的孵化器，让每个玩家都能成为游戏世界的创造者。如图4-13所示，在Roblox 中，玩家可以体验到各种类型的游戏，从经典的赛车、射击到 角色扮演、解谜等，种类繁多，应有尽有。但Roblox 的魅力远不止于此。它的核心在于 提供了一个强大的开发工具集，让玩家可以设计自己的游戏规则、建造独特的环

境、编写引人入胜的故事线。这种创造力的自由发挥，使得Roblox 成为了一个充满活力的社区，每天都有新游戏诞生。



图4-13 Roblox 世界中多样化的应用

Roblox提供了一个沉浸式的虚拟世界，其中内容主要由用户创造，涵盖游戏和各种虚拟物品。它不仅支持跨平台访问，还内置了虚拟经济系统和丰富的社交功能，使用户可以在一个连续的虚拟环境中进行交互、交易和社区建设，展现了元宇宙的核心特征：创造性、经济互动和社交互动[206]。它证明了虚拟世界的价值，以及用户生成内容(UGC)在游戏行业中的巨大潜力。Roblox的货币系统和经济模型，更是为玩家提供了将创意变现的机会，让游戏创作成为了一种可能的职业。

(3) 网易瑶台

网易瑶台[205]是网易开发的沉浸式参会互动系统，作为网易在元宇宙领域的重要布局，以其独特的技术实力和创新实践，成为这一新兴领域的亮点。

在网易瑶台的虚拟世界中，用户可以参与各种形式多样、内容丰富的活动。无论是音乐会、艺术展览还是游戏竞赛，这些活动都让用户感受到了与现实世界相似的社交和娱乐体验。同时，它还为艺术和文化爱好者提供了一个展示平台，用户可以在这里创建或参观元宇宙展览，甚至搭建自己的元宇宙博物馆，让创意和想象力在虚拟空间中自由飞翔。对于旅游爱好者，网易瑶台的元宇宙景区提供了一种全新的旅行方式，用户可以在不出门的情况下，游览世界各地的名胜古迹，甚至是外星球的奇幻景观，体验独特的虚拟旅行。网易瑶台的虚拟人创建技术同样引人注目，利用AIGC技术，用户可以根据自己的喜好，创造出独一无二的虚拟形象。这些虚拟人不仅外观可以个性化定制，行为

和对话也可以通过智能算法实现个性化，为用户提供更加有趣的社交体验。

以上娱乐元宇宙的应用案例主要通过游戏平台构建虚拟世界，为用户提供了有别于传统娱乐方式的沉浸式的体验。自由的虚拟环境激发了用户内容创新的主动性，让用户直接参与游戏内容的塑造。强大的社交互动使得用户的体验更加丰富多样，而不仅限于游戏发行商提供的游戏内容[207]。此外，很多游戏元宇宙内设有自己的经济系统，玩家可以通过交易虚拟商品或服务来赚取虚拟货币，实现与现实世界价值的转换。

但是，由于技术的限制，目前游戏元宇宙仍受限于图形质量、服务器容量和实时互动的技术限制，影响用户体验的连贯性和沉浸感。随着用户在虚拟世界中参与程度的加深，数据安全和个人隐私也成为重大问题和隐患。此外，虚拟经济的波动，法律和监管框架的缺位，使用户的资产面临较高风险，Second Life的失败就是典型的案例[206]。中心化元宇宙中虚拟资产的归属问题，也使得用户在面对开发商/运营商时处于弱势地位。

在可预见的将来，增强现实和虚拟现实会发展并完善，伴随更高效的数据处理和通信技术，元宇宙在用户感官方面的沉浸感和互动感会进一步提升。结合区块链技术和去中心化治理架构的进一步发展，将推动更深层次的社会和经济互动，包括发展新的经济模型和扩展全球社交网络[208]。同时，法规更新和道德准则的建立将确保用户隐私和安全，而教育和职业发展也将通过元宇宙获得新的机遇。这些都预示着元宇宙会通过技术创新、社会互动和教育机会为未来社会带来更深远的变革。

4.6 体育元宇宙

2022年，五部门联合发布的《虚拟现实与行业应用融合发展行动计划(2022—2026年)》明确提出了“虚拟现实+体育健康”场景应用落地，实现体育产业与虚拟现实的有机融合。2022年8月5日上海虚拟体育公开赛(Shanghai Virtual Sports Open, 简称 SVS)暨莓塔体育元宇宙开启，是国内首个虚拟体育综合性赛事，纳入了虚拟赛艇、虚拟赛车、虚拟滑雪、虚拟骑行、虚拟高尔夫5个项目，并逐步拓展至健身、跑步、足球、篮球等大众项目[197]。数字化时代下，体育元宇宙依托5G网络、大数据、云计算、人工智能、XR等信息技术，在线上线下观赛模式、用户交互行为、健身运动方式等都迎来升级迭代。



籍 0H051 个aaa MoM控养Cas

图 4-14 环绕式多屏空间观赛，结合3D 沙盘、语音弹幕、及时赛事数据，可便携享受 MR空间多赛同看

首先，体育元宇宙重塑了线上观赛体验，打破空间限制：一是应用超高清视频技术让元宇宙观赛画面更高清，二是依托5G+XR+8K FOV等技术让元宇宙观赛更智慧、更互动，实现VR 全景观赛、MR 空间观赛以及数智人多人观赛互动等新型观赛体验，如图4-14所示。如中国移动咪咕在2022北京冬奥会上首次规模化应用5G+8K 超高清技术，同时采用HDR Vivid技术，针对冰雪运动画面进行渲染优化，提升画面清晰度和层次丰富度，还原真实的现场视觉效果。

其次，元宇宙技术升级了线下观赛体验。在智慧场馆建设方面，中国移动发布《2023年亚足联中国亚洲杯5G 智慧场馆技术白皮书》，重点提出5G 技术在智慧场馆的观众服务、智慧观赛、场馆管理、商业运营四大场景的应用介绍，针对诸多现场观众会遇到的现实问题，形成一体化的5G 智慧场馆解决方案，比如全程数字化引导泊车、一键寻座、AR 送餐到指定座位等。

第三，元宇宙技术颠覆了传统健身运动的方式。借助XR 终端设备，用户足不出户即可体验爬珠峰、滑雪、游泳等运动项目，随时随地进行健身运动。VR 健身目前有两种体验方式：观看VR 健身视频和体验VR 游戏应用。在国内，咪咕公司打造VR 健身视频《VR 好身材》、引入头部健身类VR 游戏应用《爆裂球拍》和全身体感音乐节奏应用《Oh Shape》布局VR 健身赛道。在国外，Meta、苹果等头部厂商把虚拟健身作

为重要场景之一，通过平台引入、投资VR健身应用等方面布局。FitXR 是一款VR健身应

用，于2019年上线Meta Quest平台，提供拳击、舞蹈和HIIT（高强度间歇训练）的定制化锻炼内容，并且支持用户选择虚拟环境。

第四，打造体育元宇宙数智达人，参与到体育赛事的解说、新闻播报以及电商场景的互动之中。北京冬奥会期间，中国移动咪咕推出行业首个超写实数智人——Meet GU，她是以谷爱凌为原型打造的L5级亚毫米级超写实数智人。由谷爱凌、徐梦桃、任子威、隋文静/韩聪组成的“中国移动5G 冰雪之队”，不仅取得了6金2银的佳绩，5位冠军的数智分身还参与了国家广电总局的网络春晚演出，助力体育运动和冰雪文化加速破圈。

最后，元宇宙技术助力赛事演艺现场。中国移动咪咕在第十九届杭州亚运会开幕式上依托5G+AR技术，打造亚运史上首届数实融合开幕式。如图4-15所示，在开幕式文艺表演中，面向场内外观众提供沉浸式数实融合AR互动体验。全民通过4个环节互动，共同为亚运助力添彩，助燃亚运火炬，并获得专属AR亚运体验纪念。



图4-15数字火炬手参与点燃杭州亚运会主火炬塔

毫无疑问，“体育元宇宙”将推动体育产业迈入一个新时代，越来越多的互联网科技公司已经挤进了这个全新的赛道。它带来的运动方式、比赛观看模式、互动行为的变化，或进一步催生新的巨头公司[198]。

4.7金融元宇宙

元宇宙是互联网、区块链、5G、人工智能等技术发展到现阶段的“集大成者”，从场景、互动到消费，元宇宙在场景上的叙事能力将发挥重要作用。当前，金融机构之间

服务和产品同质化严重，在机构纷纷寻求发展各自优势的努力中，元宇宙将成为企业脱颖而出的突破口，金融业本质上是为资金流通提供服务，而金融元宇宙[211]带来的新的资产内容和流通形式将为其带来新的增长点。

(1) 数字员工

目前银行机构的数字员工在国内应用较多，用虚拟数字人技术打造数字员工，在品牌营销、客户服务、业务办理等领域发挥作用。例如百信银行的虚拟数字人艾雅，作为人工智能(AI)虚拟品牌官，在直播、短视频新媒体领域发挥作用，如图4-16所示；宁波银行推出001号数字员工“小宁”，主要承担大堂经理负责客户服务工作，并且内置知识库，能够回答550个常见业务问题。虚拟数字人垂类核心企业50余家，主要集中于北京、广东、上海、浙江等地。



图4-16百信银行虚拟员工艾雅

(2) 虚拟营业厅

客户可以在营业厅中办理业务，获得更加沉浸的体验。例如2022年工商银行[212]推出“VR元宇宙虚拟营业厅”(如图4-17所示)，以VR智能眼镜为媒介，可为用户打造身临其境的沉浸式体验，目前已率先在河北省雄安分行试点使用。



图4-17工商银行虚拟营业厅

(3) 数字孪生

在保险元宇宙场景内，可以通过“数字孪生”技术重现应急避险等保险场景，为精准地调节承保费率提供新技术支持。模拟避险模拟出险事故过程及场景，引导应急避险防灾减损；基于“数字孪生”技术的原理，在保险的事前投保阶段，仿真模拟出险事故过程及场景，对保险主体进行教育警示。引导客户进行事前保障及优化自身的内部抗风险管理能力，通过采用应急避险手段和策略，实现防灾减损的共赢目标。风险仿真让客户感知风险，实现沉浸式、场景化营销；元宇宙世界构成采用大量数字化技术，本质上就是一种全真的地球生态仿真。通过对此类数字技术的复用，可以在保险风险仿真领域大量应用，这种沉浸式的场景化体验，极大地丰富了保险营销的内容手段，在人身险、财险、养老险等各个主体保险营销方面，带来革命性的手段变革。

(4) 金融机构营销

金融机构在已有的元宇宙场景中开展品牌宣传、投资教育等活动，达到营销获客、提升品牌体验的目的。比如汇丰银行在沙箱(Sandbox) 中开设了虚拟运动场、韩国国民银行在元宇宙平台Gather 上创建了“虚拟城镇(virtual town)”。元宇宙在营销方面的应用主要是虚拟数字人，虚拟数字人目前主要应用在品牌营销、广告传播、虚拟主播等传媒娱乐领域。虚拟数字人为企业提供服务应用核心在于精准传递品牌价值，扩大品牌销售市场。

元宇宙在金融行业的普及应用还面临着很多挑战性的问题。首先，技术的成熟度和

稳定性是一个关键因素。元宇宙需要强大的技术支持，包括虚拟现实、增强现实、区块链等技术，这些技术的成熟度和稳定性直接影响到金融服务的质量和安全性。其次，数据安全和隐私保护是另一个重要的问题。在元宇宙中，用户的大量个人信息和金融数据将被收集和处理。如何确保这些数据的安全，防止数据泄露和滥用，是金融行业必须面对的挑战。再者，监管合规也是一个待解决的问题。元宇宙中的金融活动可能涉及多个国家和地区，不同地区的法律法规可能存在差异，如何制定统一的监管框架，确保金融活动的合规性，需要世界范围更广泛的协作。最后，用户体验和接受度也是一个挑战。元宇宙中的金融服务需要用户适应新的交互方式和技术，提高用户的接受度和满意度，这对元宇宙内容技术架构中的各环节提出了更快、更准、更智能、更易用的综合性能要求。

4.8 供应链元宇宙

供应链是指在生产、流通、服务活动中，从原料供应和商品生产，到分销商采购和仓储，直至由零售商和物流网络将产品和服务提供给客户的流程，是由供应商、分销商、零售商、消费者等多种主体形成的网链结构。当前，我国供应链管理尚处于基于单一主体需求的优化阶段，亟需构建一个高效、经济、协同的智能供应链体系。元宇宙技术，包括数字孪生、数字人等，为供应链的数字化转型提供了新思路 and 工具，已在供应链生产、物流、服务等多个领域展现出其革命性的应用潜力，本章节旨在探讨元宇宙技术在供应链领域的创新应用，代表性应用包括如下三个方面：

(1) 供应链智能生产

传统供应链中面临不确定性带来的风险，元宇宙技术通过数字孪生、数字伴生和数字原生等技术，能够对潜在风险进行全方位模拟、预测和评估，从而有效降低风险。此外，供应链元宇宙还可以通过数字技术重塑供应链，提供全新的解决方案。以西门子工业物联网平台(MindSphere) 为例，该平台为食品行业供应链企业提供了数字孪生解决方案。MindSphere 是一个云端开放式物联网操作系统，针对传统食品供应链不够透明、难以以为消费者和企业提供良好的溯源保障和安全监控的问题，创建了食品产品数字孪生 单元，包含原有的名称、生产商、生产时间、营养成分等数据，并在数字世界中表现真实的生产制造流程，提供更加透明的全链路监管方式。

(2) 供应链智能物流

物流作为供应链中的关键环节，其效率直接影响到供应链的整体表现。元宇宙技术能够对物流过程进行精准仿真，通过闭环迭代优化，提高物流效率，为客户提供更优质的履约服务。如图4-18所示，京东物流建立了智能仓储自动化和数字孪生平台，通过数字孪生技术赋能供应链物流生产自动化，通过物理和数字交融、物流和生态交融，实现了物流园区、仓储、运力、分拣、配送的生产链接一张网，目前已实现京东自营订单当日达和次日达服务覆盖全国95%的区县[213]。京东物流自主研发的AGV 在西藏首个农产品前置智能仓商业化运营，实现对高原农特产品的科学化、精细化、智能化管理，也为当地的农特产品搭建了一条上行通道，助力农民增收、农村致富[214]。



图4-18京东物流智能仓储自动化和数字孪生平台示例图

(3) 供应链智能服务

近年来，生成式人工智能、多模态大模型、交互式数字人等元宇宙关键技术快速发展，已经在电商虚拟主播、智能导购、智能客服等场景取得了大规模应用。京东科技研发了可反馈学习的数字人开放平台——京东言犀，通过API 和场景化组件的方式提供服务，大幅降低交互式数字人应用的开发成本。京东科技基于该平台为电商场景打造了交互式数字主播，目前已创建100余个数字人形象，支持500余种音色，服务了京东商城 1000余家商家客户。凌云光全资子公司元客视界发布了电商数智营销平台元客智播，面向广大商户提供跨电商平台一键开播的数智人直播服务。如图4-19所示，元客智播具备智能运营策划、智能文案撰写、4K 智能AI 主播、智能AI 音色等特色产品功能，不仅能够实现24 小时不间断直播，还通过智能化运营帮助用户将运营成本降至近乎为0，帮助用户直播综合降本99%以上。在24年春节大促期间，某头部家电客户采用MetaWorks 平台在天猫旗舰店7*24小时全时段直播，单月带货GMV 超100万元，核销ROI 超

500%.

随着元宇宙技术的不断成熟和应用领域的拓展，未来供应链领域将迎来更加智能化、个性化、高效化的变革。元宇宙技术将为供应链管理提供更加丰富的数据支持、更加精准的预测分析和更加高效的决策支持，从而推动供应链管理向更高水平发展。展望未来，我们期待供应链元宇宙能够为构建国内大循环为主体、国内国际双循环相互促进的新发展格局提供更加有力的支撑。



图4-19元客智播电商数智营销平台

4.9 农业元宇宙

农业元宇宙技术是将数字孪生、人工智能、空间计算、物联网、VRAR、区块链等新兴技术应用于农业全链条的综合技术，它通过结合数字化环境与现实农业，提升了农业生产效率和管理水平，开创出多类新型应用[215]。

当前，中国作为全球最大农产品进口国，面临耕地减少、气候变化、食品安全等问题，且土地退化、农村劳动力减少也威胁着粮食安全。为推进农业现代化和信息化，中国提出了“智慧农业”发展战略。农业元宇宙技术的引入，通过数字环境模拟、物联网监控、遥感、人工智能等手段，为农业生产提供新的解决方案，提高其智能化和自动化水平，从而提高生产效率、优化资源利用、确保食品安全。

(1) Mineral 云平台

Alphabet 旗下Mineral 公司开发了农业机器人和云计算分析平台，为农民提供精准

农业解决方案。机器人配备多种传感器和摄像头，自动收集田间数据，通过云平台分析后生成种植建议和管理方案。

(2) 虚拟现实 (VR) 与增强现实 (AR) 应用于农业培训教育

VR 和 AR 技术应用于农业培训教育领域。密西西比州立大学的VR 农业培训项目模拟温室环境，让学生学习农业设备操作，掌握不同环境下的最佳操作方式，提高产量和质量。

荷兰瓦赫宁根大学开发AR 技术应用于温室，利用AR 眼镜的3D 地图、摄像头等功能，实现作物定位、信息获取、健康状况识别等，用于收获预测和病害监控[216]。

内布拉斯加州农业教育中心的Agriscience Metaverse Academy项目利用VR 和 AR 提供沉浸式农业科学学习体验，包括虚拟农场参观、农业操作模拟和互动课程，提高学生对农业科学的兴趣和理解[217]。

(3) 数字花卉产业链平台

云南开远市与埃舍尔科技合作，打造全国首个数字花卉全产业链平台。如图4-20所示，该平台利用数字孪生、VR/AR、IoT、云计算等技术，采集各类数据，连接物联网系统和智能温室，结合AI 和大数据分析，构建非洲菊等优势花卉作物模型，形成精准种植指导方案。通过连接花卉全产业链各环节数据，集成种源研发、种苗繁育、高品质种植、冷链物流、互联网销售等，推动花卉产业标准化、规模化、品质化发展[218]。

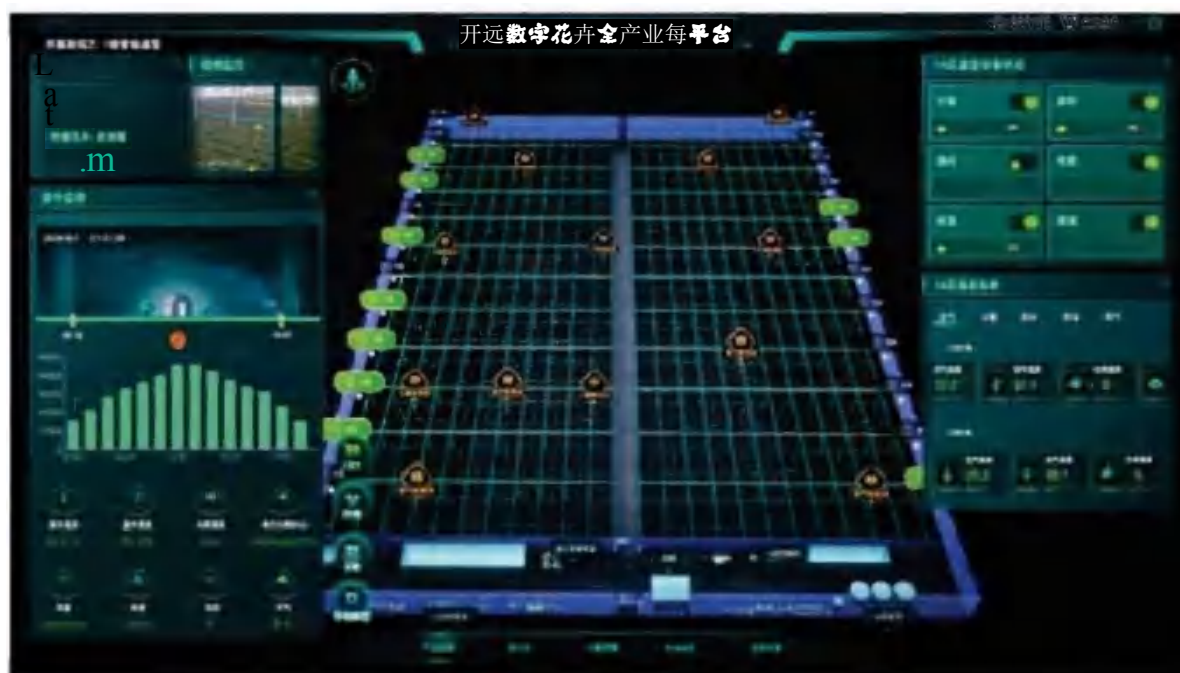


图4-20开远数字花卉产业链平台

(4) 数字水稻项目

中联重科与大蚯蚓科技在安徽芜湖合作的数字水稻项目，结合元宇宙技术与大数据分析，建立了智能水稻种植系统。如图4-21所示，该项目打造了40多个环节全数字化解决方案，通过数据引擎体系进行多维度数据分析仿真，输出专业农事决策。这一技术体系已在安徽、湖南等地的上百万亩水稻种植面积中推广应用。



图4-21 中联智慧农业平台

农业元宇宙通过虚拟培训和物联网远程监控，提高了农业生产和管理效率，如美国虚拟农业培训项目降低了培训成本，荷兰智能温室通过数据分析减少了资源浪费，中国安徽的数字水稻系统提高了产量和质量。

农业元宇宙具有高效、准确、易用等优势，但也面临技术成本高、复杂性高、数据安全等挑战。未来，随着人工智能、区块链、5G 等新技术融合，农业元宇宙将提供更智能、安全的解决方案，如利用大模型提供农事指导，5G 提高数据传输，区块链确保农产品溯源。

通过技术创新和规模化应用，降低硬件软件成本，开发友好界面，简化VR/AR 设备操作，可推动农业元宇宙普及。同时需加强数据保护，确保系统安全和隐私。农业元宇宙将促进全球农业合作交流。

第5章元宇宙安全治理：挑战与策略

元宇宙作为未来的新兴数字娱乐世界、生活世界乃至产业发展新空间，在虚实孪生乃至虚实融生的过程中，也创造了新型的安全问题，尤其是数据安全、网络安全和国家安全等方面的安全风险。因此，元宇宙空间也需要建立规范的公共秩序，不应违背公序良俗，在遵守现行伦理道德标准的基础上，探索法律规范创新，加强数字内容风控，确保数字公正，促进技术向善，创设与元宇宙相匹配的“元规则” [219]。

5.1 元宇宙的安全风险

5.1.1 数据安全与治理

随着元宇宙时代的到来，在线社交、游戏、媒体、医疗、教育、工作、生活等诸多元宇宙场景需要大量采集、存储、分析个人数据(信息)，且海量数据具有迭代性和不可删除的特性，其数据规模，信息完整性是前所未有的，因此也伴生着前所未有的数据安全挑战[220]。元宇宙中涉及的三维建模、三维显示、三维音频以及体感交互等技术能够全方位地收集人体生物信息，包括眼球位置信息、肌电图、脑电图、心电图等，个人隐私极易被毫无保留地暴露在元宇宙平台的视野中，用户的隐私安全也会受到严重的威胁，网络暴力和安全问题的形式将花样百出，规模和危害程度远高于现有形式[221][222]。同时，元宇宙中部署的大规模人工智能模型在训练过程中可能接触到大量敏感信息，甚至会有国家保密信息，存在泄露保密数据的风险。另外，数据垄断是元宇宙治理的新型隐忧。数据被认为是数字时代的“石油”，但数据的传播效率远远大于石油，对于数据资源的管控已经不能使用传统工业时代管理有形资产的方式。存在互联网平台为提升收益垄断用户数据并提高进入壁垒及转换成本的风险，“赢者通吃”的局面将损害用户个人利益和社会公共利益[223]。因此在元宇宙距离生活愈发切近的背景下，强化隐私保护和数据加密技术发展、建立完善的数据安全和隐私保护制度尤为关键。

5.1.2 网络安全

元宇宙作为虚拟互动平台，面临多种网络攻击风险，包括钓鱼攻击、中间人攻击、分布式拒绝服务(DDoS) 攻击、恶意软件以及身份盗窃等。这些攻击不仅可能导致用户

经济损失、个人隐私泄露和虚拟身份被盗，还可能引起服务中断，削弱用户对元宇宙平台的信任。特别是通过智能合约漏洞进行的攻击，可以直接影响区块链上的资产和合约执行。智能合约是一种运行在区块链上的程序，它自动执行、控制或记录合同条款的履行，但也可能存在漏洞，这些漏洞源于编码错误、逻辑漏洞或设计不足。智能合约攻击是指恶意用户利用智能合约中的漏洞来进行未经授权的操作，通常的目的是窃取资金、操纵合约行为或破坏合约的正常运行。这些攻击利用合约代码的弱点，通过精心构造的交易来触发这些漏洞。例如，著名的“DAO 攻击”就是通过重入攻击漏洞，攻击者能够重复提取DAO 合约中的资金，最终导致数百万美元的以太币被盗。

5. 1. 3 社会安全

元宇宙可能带来就业替代和社会结构的深刻变化，导致伦理道德、沉迷犯罪、虚拟混淆等问题。一方面，元宇宙将催生出新的数字创意岗位，特别是推动数字创意者成为自由职业者，推动数字经济小微企业的发展[224]。同时，元宇宙可能带来一些新的社会问题。近年来以“元宇宙”名义金融诈骗的方法层出不穷，有编造虚假元宇宙投资项目、恶意炒作元宇宙房地产圈钱、恶意炒作元宇宙房地产圈钱等。此外，元宇宙逼真的沉浸感和超低的延迟体验带来了更高的“成瘾性”，更容易造成青少年过度沉迷，对其成长带来不利影响。尤其是在元宇宙中虚拟互动更加激烈和真实，甚至直接传导连通用户大脑感知，相关技术容易被不法分子用于制造带有成瘾性的“数字毒品”，预防或阻断上述成瘾情况，其挑战则更加艰巨。元宇宙具有让用户长期沉浸其中的“吸引力”，使用户认知和行为可能与现实世界的人们脱节，带来明显的代际差异。

5. 1. 4 国家安全

元宇宙作为互联网、人工智能技术迭代的新大陆，也可能逐步成为国际意识形态竞争的角斗场，直接关系到国家的精神文化和意识形态安全。美国社会学家卡斯特在描述未来信息社会时认为：“信息时代的权力战斗是文化的战斗，媒体是他们主要的战场和战斗工具”[225]。元宇宙凭借沉浸式叙事和切身体验特性，能够打破时空的限制，成为敌对势力开展信息战、欺骗战和心理战的潜在场所。它能够通过推波助澜热点事件，引

导和煽动群体性事件，进而可能演变为线上线下结合的“颜色革命”，对现实社会造成实质性破坏[226]。另一方面，随着元宇宙具有一定的隐蔽性和虚拟性，社会交往成本降

低，个体价值追求会被充分激发和深度挖掘，各种形式的社团、组织和党派可以频繁交流，刻意构成信息茧房，加深人们的认知偏差，甚至控制群体成员的精神和意识，让人们听到不到也看不到外界的信息，元宇宙就可能成为极端主义的温床，进一步加剧社会意识形态系统的潜在风险，从客观上增加了元宇宙空间意识形态安全治理的不确定性[227]。元宇宙中的意识形态治理需要未雨绸缪，重视潜在危机。

5.2 元宇宙安全治理的现实挑战

5.2.1 数字平台的安全漏洞

(1) 技术架构的安全隐患

人工智能的神经网络算法基于黑盒模型，因此缺乏可解释性，极易受到对抗攻击。“对抗攻击”指的是通过故意制造输入数据的微小扰动，使得AI模型做出错误的判断，在图像识别、语音识别等领域中较为常见。例如，对抗性图像可能使自动驾驶汽车错误识别交通标志，导致安全事故。由于近年来人工智能算法、模型、应用发展演化速度较快，如何判断人工智能是否具备可解释性仍缺乏统一认知，难以形成统一判别标准。

人工智能模型的训练和交互过程存在大量数据泄露的风险点。如果训练数据中包含敏感信息，且这些数据未经适当处理，就可能导致数据泄露。一方面，随着人工智能模型的增大与开发过程的复杂化，数据泄露的风险也随之增多，且很难完全消除。另一方面，交互式人工智能的广泛应用使得数据流向模型的过程变得更加简单。用户在与ChatGPT等人工智能对话模型交互时，往往容易放下警惕，有可能不经意间泄露个人隐私、商业机密或科研成果[228]。例如，员工在使用人工智能辅助办公时，可能会输入涉及企业机密的信息，从而导致重要数据的泄露。

(2) 元宇宙犯罪的新形态

元宇宙技术催生了全新的犯罪形态，这些犯罪可能涉及人身安全、财产权益和金融市场的稳定，将使色情赌博、网络传销、非法集资、电信诈骗、黑灰产等传统网络犯罪活动逐步渗透至虚拟世界，甚至可能会催生新的网络犯罪类型。新犯罪形态具有隐蔽性强、成本低和破坏性大的特点。数字身份和数字资产盗取可能是未来元宇宙主要犯罪形

式之一[229]。数字身份盗窃涉及非法获取和使用他人的个人信息进行网络身份冒充，可能导致信誉损害和财产损失[230]。数字财产盗窃则是指通过黑客攻击、诈骗等手段

非法占有他人在网络上的虚拟资产，如元宇宙装备、虚拟货币。这类犯罪不仅侵犯个人隐私和财产安全，还可能引发进一步的网络诈骗和经济犯罪，严重时还会影响到整个网络经济的信任体系。Meta 的一款VR 游戏《地平线世界》(Horizon Worlds)的线上性侵事件表明，元宇宙中也将可能发生虚拟性骚扰和暴力事件，由于元宇宙的匿名性和沉浸感，某些用户可能在元宇宙平台上进行某种形式的性暗示，受害者可能会感到极大的不适和心理压力，这种影响有时甚至会延伸到现实生活中。

5.2.2 数字资产的安全保障

在元宇宙背景下，数字资产的安全保障面临诸多挑战，尤其是在数字货币交易和区块链技术的应用方面。数字货币的匿名性和不可逆性使其容易被用于洗钱和诈骗，同时，区块链尽管被视为安全的技术，却可能因智能合约中的漏洞而遭受攻击。此外，数字资产如加密货币的钱包密钥一旦丢失或被盗，资产的恢复几乎不可能实现。面对这些风险，元宇宙的治理需求较为迫切，包括加强技术安全性，如对智能合约进行严格的安全审计；建立健全的监管框架，比如国际合作制定跨境交易的规范；提高用户的安全意识，传播教育安全存储私钥和识别钓鱼网站的应对策略等。通过这些措施，可以提升元宇宙数字资产的安全级别，保障用户的资产安全，推动元宇宙健康可持续发展。

5.2.3 国际合作与全球治理

(1) 跨境数据流动的安全

借助去中心化和随地特征，元宇宙相关技术和业务生态将以全球化模式发展，将不可避免地涉及数据跨境问题，对数据安全保障带来严峻挑战。不同国家和地区的数据保护法规存在差异，若缺乏统一的标准和监管，会出现隐私泄露、数据滥用、跨境犯罪等风险，同时带来数据主权与管制、治理趋于区域化、监管和执法难等挑战。首先，许多国家对数据的管控成为国家治理的重要内容，将现实地缘政治之间的博弈映射至数据治理领域，如何收集、存储、保护、使用数据正成为突出的地缘政治问题。其次，法律规范缺乏全球标准和框架。跨境数据流动治理中最重要的影响因素莫过于各国传统政治经济利益划分所连带的路径依赖与权力外溢，国家安全与稳定、社会价值实现与隐私保护、企业的经济效益，如何在跨境数据治理的复杂性和多元化下协同发展。最后，对数据的

监管与执法不可能离开技术的支撑。典型的例子就是数据流动溯源，尽管采用区块链、人工智能等安全算法号称能有力保障数据要素安全流动，但是数据监管和执法目前仍面临难题[231][232]。

(2) 国际规范的协调与制定

元宇宙监管的国际规范制定面临着主权、技术、法律、利益相关方、监管能力、道德伦理等多重挑战。各国关于元宇宙的不同规则使技术本身和相关技术人员受到不同国家法律的约束，对国家造成了司法管辖权上的挑战。一是主权和管辖权的冲突。不同国家和地区对于数据主权、网络主权等概念存在分歧，各方可能会基于国家安全、经济利益等诉求，在制定国际规范时存在利益冲突和博弈。这可能导致规范缺乏广泛共识，难以达成一致。二是技术标准的不统一。元宇宙涉及多种前沿技术，如虚拟现实、区块链等，各国在这些技术的发展阶段和应用方向存在差异。要在国际层面统一技术标准和协议极具挑战性。三是法律体系的差异。不同国家和地区的法律体系存在差异，在制定跨境规范时可能面临法律冲突和监管碎片化的问题。如何在不同的法律框架下寻求平衡和协调是一大挑战。四是监管存在局限性。元宇宙的虚拟性和跨境性给监管带来了很大挑战，许多国家的监管体系和能力还无法完全应对元宇宙带来的新问题。如何提升监管能力，建立有效的跨国执法合作机制也是关键。五是道德伦理问题的复杂性。元宇宙涉及隐私保护、数字人权保护等伦理问题，不同文化背景下的价值观和道德标准存在差异，在国际层面达成共识可能存在难度。

5.3 元宇宙安全治理的策略与建议

5.3.1 技术层面的创新与应用

(1) 加强技术研发与安全测试

坚持自主创新和开放融合并重，激发我国元宇宙产业的技术层面高质量发展。加强关键产业技术研发，建立覆盖元宇宙各关键技术领域的安全标准体系，包括网络安全、数据安全、虚拟资产管理、人机交互安全等多个方面。建立全生命周期的安全测试机制，涵盖元宇宙技术研发、产品设计、系统部署等全生命周期，包括代码审计、渗透测试、

压力测试等多种手段，确保安全问题在早期被发现和修复。培养专业的安全人才队伍：大力培养具备元宇宙安全专业知识和实践经验的人才，包括网络安全工程师、数据安全

分析师、虚拟资产管理专家等。建立健全的职业培养体系和人才激励机制。加强用户安全意识教育：提高公众对元宇宙安全风险的认识，培养用户的安全意识和自我保护能力，减少因用户误操作而导致的安全事故。政府、企业应该共同开展安全教育宣传活动。

(2) 提升数据加密与访问控制

数据安全在元宇宙产业生态中承受着多方面的风险，需要通过不断完善法律法规，加大对市场操纵等恶性违法违规行为的打击力度，建立能够应对不确定性和管控随机风险的一体化监管制度，加速弥合数字鸿沟，提升数据加密与访问控制水平。可建立多因素认证机制，针对元宇宙中的各类用户身份，应该采用密码、生物特征、硬件令牌等多种身份验证因素相结合的多因素认证机制，限制数据的收集、使用和共享范围，大幅提升身份认证的安全性。建立动态访问控制机制：根据用户、设备、环境等因素，实施动态的权限分配和访问控制，确保只有经过授权的主体才能访问相应的数据和功能。同时要定期评估和调整访问控制策略。将数据按照敏感程度进行分层存储，对于高敏感数据采取更加严格的加密和访问控制措施，降低数据泄露的风险。同时要确保不同层级数据之间的安全隔离。建立数据溯源机制：对于元宇宙中的各类数据，建立全面的溯源机制，记录数据的来源、流向、操作等信息，以便于事后的安全审计和责任追究。定期对元宇宙中的数据加密和访问控制机制进行安全测试和审计，发现并及时修复存在的漏洞和隐患，持续提升安全防护水平。

5.3.2 法律层面的完善与实施

(1) 数据治理相关法律法规

由于近年人工智能的飞跃式发展，元宇宙所涉及的数据安全问题已有相关法律法规进行规约。如中国发布的《数据安全法》、《个人信息保护法》，欧盟《一般数据保护条例（GDPR）》，新加坡《个人数据保护法》等，对数据的收集、存储、使用、共享等环节提出了明确的安全要求，要求企业采取加密、访问控制等技术手段，保护数据安全。同时，要求企业在使用个人数据训练算法时，必须征得用户授权，并采取匿名化等措施保护个人隐私。在数据跨境流动方面，中国《数据安全法》中的数据出境安全评估制度，欧盟GDPR中的跨境数据传输规则等法规旨在保护数据安全的前提下，促进数据的有序共享和流动。一些行业也出台了专门的数据管理法规，如金融业的《个人金融信息保护

技术规范》、医疗健康领域的《医疗机构数据安全管理办法》等，对行业数据的安全和共享做出具体规定。数据安全和数据共享的相关法律法规体系正在不断健全和完善，为数据资产的安全管理和有序流动提供重要法律依据。一些国家针对互联网平台算法的垄断行为，出台了相关的反垄断法规，如中国《反垄断法》、美国《数字市场竞争法案》等，旨在防止算法滥用导致的市场垄断。

(2) 虚拟资产与知识产权保护

在元宇宙中，虚拟资产作为一种非实物化的数字资产，在确权和交易保护方面将会面临更加复杂的法律问题。一方面，元宇宙中的虚拟资产是归属于个人用户还是服务提供平台目前缺乏法律上的界定。另一方面，元宇宙中的虚拟资产是否受法律保护尚不明确，相关法案对虚拟资产保护的观念尚未统一。虽然《民法典》第127条规定：“法律对数据、网络虚拟财产的保护有规定的，依照其规定”，最高人民法院联合国家发展和改革委员会共同发布的《关于为新时代加快完善社会主义市场经济体制提供司法服务和保障的意见》中强调，要“加强对数字货币、网络虚拟财产、数据等新型权益的保护，充分发挥司法裁判对产权保护的价值引领作用”等，但目前尚未出台专门针对虚拟资产交易保护的法律法规。

元宇宙中的知识产权问题主要涉及著作权、商标权侵权等。著作权侵权的场景主要包括：未经著作权人授权将其著作改编为元宇宙影视或游戏；未经著作权人授权私自引用其文学、音乐、影视等作品内容。以国内“元宇宙侵权第一案”为例，2022年，有用户在原与宙公司旗下的元宇宙平台上发布了《胖虎打疫苗》作品，虽然该用户是在平台上最早发布的人，但并非作品原创者，他还在该平台上向其他用户收取899元的费用，于是《胖虎打疫苗》的版权所有公司奇策将原与宙公司告上法庭。中国的《著作权法》、美国的《数字千年版权法》等，初步针对人工智能等数字原创产品做出了说明，明确了数字版权的范畴和保护措施。但元宇宙中面临的知识产权问题能否完全适用于现有法律法规还需与时俱进的研究分析。

(3) 社会风险治理

面对元宇宙可能出现的新型诈骗等风险，2022年2月，我国银保监会发布了《关于防范以“元宇宙”名义进行非法集资的风险提示》。关于元宇宙的反垄断与公平竞争，各国出台了相关法规，如美国的《数字市场竞争法案》、中国的《反垄断法》等，要求平台企业确保公平公正的竞争环境。网络安全管理方面，中国的《网络安全法》、美国的

《网络安全改进法案》等法律法规的完善，要求企业采取技术措施保护元宇宙系统和网络的安全。中国的《消费者权益保护法》，要求元宇宙企尊重用户隐私，保障用户合法权益。

第6章总结与展望

随着时间推移，元宇宙热度也在不断减退，产业也更加趋于冷静，元宇宙需要长时间发展也基本成为相关方的共识。扎克伯格也表示元宇宙是一个时间概念，是一个“奇点时刻”，只有各方面条件全部具备后，才能够将人类带入虚实交互的世界。在此前，更多是各项软硬件能力、行业应用与产品的孵化。当前，全球元宇宙产业加速演进，元宇宙的发展将为制造、教育、医疗、艺术、游戏等千行百业带来前所未有的增长空间，亟需在科技研发与人才培养、元宇宙产业生态培育、创新监管机制与法律体系等方面协同发力，建立与之相适应的发展和治理理念，以把握智能经济和第四次工业革命机遇，更好地发挥元宇宙发展对经济发展、社会进步的赋能与带动效应。

展望未来，元宇宙在技术迭代、市场扩容、应用需求的相互作用下不断发展，而新技术、新产品、新模式、新业态也在元宇宙概念下不断滋长。通过产业动态和资本市场分析，也可以发现元宇宙大赛场已成规模，一些短期内具备应用场景，远期内又具备想象空间的赛道将快速成长，未来可能会孕育出一批小巨人企业，而产业巨头们的持续转型以及政府和资本的有力加持，也将为消费元宇宙、工业元宇宙等特殊业态的发展提升信心，推动元宇宙更加健康的发展。

6.1 协同多方合作，共同推动元宇宙产业发展

推动“专精特新”企业的培育与发展，打造行业领军者。在元宇宙领域，中小型企业占据了主要地位。因此，必须充分利用中小企业数量众多的优势，打造一批具备高度专业化、精细化、特色化和突出创新能力的中小企业，以此作为元宇宙产业做大做强的核心路径。为了达成这一目标，需要整合现有的元宇宙企业资源，准确识别每个企业的优势和薄弱环节。中小企业应该在各自的细分领域中深耕，致力于提升技术和市场资源的积累，以实现“补短板”、“锻长板”和“填空白”的目标。通过专注于各自的优势产品，强化产业链的构建，为元宇宙产业中的中小企业提供更多机会，使其逐步成长为专精特新企业。这些中小企业应持续加大创新投入力度，深化在单一细分领域的专业知识，为元宇宙产业链上游企业提供更加优质和精良的产品与服务。在优势产品领域逐步形成明显的竞争优势和规模经济效应，为大型企业和项目提供关键零部件、元器件及配套产品。努力将这些企业培育成掌握独特技术的“单打冠军”或在特定领域提供全套解决方

案的“配套专家”。

进行深入且实际的产业链规划与布局。政府部门需绘制元宇宙产业链的详细图谱与发展规划蓝图，并持续更新产业链分布图、全景透视图以及招商指南图等，以确保全面、动态地掌握产业链现状。实施创新的头部企业培育计划——“揭榜挂帅”行动。在这一行动中，政府将挑选并推荐领军企业作为特定产业链的领航者，并根据企业的实际需求与特性，制定明确的发展目标，提供个性化的扶持措施。同时，优先满足这些链主企业在创新、人才、土地和融资等方面的需求，确保其在产业链中的核心地位稳固。为了进一步加强产业链的整合与协同，需要支持这些链主型企业通过产品带动或资本运作，联合上下游企业、研究机构等建立产业链共同体。此外，需要拓展上下游对接的平台和渠道，加强产业链各环节的紧密合作，提升本地产业的协同配合能力。

重视人才及团队的引进与培养。依托高层次人才、领军人才等政策，积极引进国内外元宇宙领域的高精尖人才与技能型人才，并支持这些人才在元宇宙领域创新创业。对于掌握国际领先核心技术或拥有自主知识产权的元宇宙相关人才团队，对其成果转化项目给予倾斜性扶持，并为高管和骨干技术人才提供连续多年的人才补贴，补贴金额最高不超过其上一年度对经济的贡献。此外，对于元宇宙产业的领军人才，不仅要提供创业资助与直接股权投资支持，还需为符合条件的杰出人才、优秀人才、精英人才提供不同档次的人才租房、购房补助，并在子女教育、医疗保障、养老等方面给予全方位的支持。

加强技术创新激励。对于元宇宙企业增加研发补助，鼓励其在数字孪生、人工智能、AR/VR/MR 等核心技术的研发上加大投入。对于主营业务收入较高的元宇宙企业，经过认定后，根据其当年的实际研发投入给予多年且高比例的补助。将元宇宙相关技术研发纳入科技计划体系，推动重要技术领域的研发实力和技术积累达到领先水平。为促进元宇宙技术的集成应用和融合创新，鼓励高校、科研院所、创新平台、互联网龙头企业以及元宇宙技术创新型企业等进行合作，开展技术共享、联合适配和协同攻关等活动。加强对元宇宙关键硬件的支持，包括高端芯片和传感器的制造，以及VR/AR/MR 终端设备的开发。为吸引更多企业投入到元宇宙产业中，需要支持VR 终端和内容生产等领域的龙头企业建立总部或研发中心。

加强对该领域的监管和引导措施。应当加快相关法律法规的制定，涵盖元宇宙资本运作、虚拟金融支付和信息安全等方面的内容，以确保虚拟世界中的活动合法、有序进行，避免信息泄露、盗用等安全风险的产生。为此，应着力打造数字信任的安全保障体系，通过加速安全芯片、零信任网络、可信计算和量子通信等技术的研发和产业化，提

升云、网、端的数据安全服务与保障能力。同时，针对虚拟空间中的对象信息，建立完整的数字身份标识解析规则，以满足虚拟空间中的复杂流程需求。此外，应探索治理与监管沙盒机制，为新技术和新模式提供试验田，并建立元宇宙行业的相关标准和规范，强化平台主体行业的监管，加强伦理制约，防止投机炒作。推进国家数据基础制度的先试先行，建立健全数据安全、权利保护、跨境传输管理、交易流通、安全认证等数据制度和标准规范体系。加快数据要素的价值开发，建设区域性、行业级的数据交易平台，探索基于NFT的数字资产交易场景建设，以推动元宇宙行业的健康发展。

加强元宇宙产业的扶持力度。首先，出台资金引导政策，通过建立产业引导基金，采取“母基金+直投”的方式联合社会资本，打造一只专注于元宇宙产业的基金。该基金将主要用于支持元宇宙初创项目和重大项目，以推动产业生态建设。此外，设立子基金，专注于早期和长期投资，为元宇宙产业提供持续稳定的资金支持。支持元宇宙企业及服务机构集聚，对于在元宇宙应用创新中心新注册并租赁自用办公场地的重点企业，将根据房租补贴标准进行分类补贴，以鼓励企业在此类创新中心集聚发展。对于成功在主板上市的企业，给予一定的奖励。同时为推动元宇宙技术的创新与应用，需要设立奖励机制，涵盖元宇宙标志性场景、关键共性技术与通用能力的价值创新、公共服务平台建设以及特定研究方向的元宇宙相关项目等三个层面。

6.2 建立元宇宙应用规范和评测平台

如上文所述，随着元宇宙的快速发展，越来越多的应用涌现出来，这些应用不仅给用户带来了无限的可能性，也面临着诸多挑战。为了确保用户能够在规范、友好、安全的环境中体验元宇宙，我们需要有明确的规范和有效的评测机制，确保元宇宙生态系统的健康发展和持续优化。本章将探讨如何建立该类规范和评测平台，以及展望未来如何通过相关规范的制定，以及相关评测机制推动元宇宙生态系统的可持续发展。

在元宇宙应用中，内容的规范是确保用户体验、安全性和可持续性的重要基石。未来对于元宇宙相关的应用和内容，应该定义在法律允许范围内的内容类型和禁止的内容类型，特别是在内容生产方面，包括但不限于文字、图片、视频形式等。另外，对于未来新兴的元宇宙内容制作服务和产业，应该在法律层面包含知识产权保护措施，确保用户的创作受到合理的保护，规范相关的使用。

在元宇宙生态系统中，确保用户数据的安全和隐私至关重要。这包括数据的收集、

存储、处理和共享等各个环节的规范。为防止隐私受侵、黑客攻击和虚假信息的传播，必须建立强有力的安全措施，保护用户免受各种潜在的威胁。例如，欧盟出台的《通用数据保护条例》(GDPR) [233] 保障了数据处理的合法性、透明性和安全性。此外，不同年龄群体的数据隐私保护也需特别关注，例如美国的《儿童在线隐私保护法》(COPPA) [234]，专门保护13岁以下儿童的在线隐私。我国已颁布《数据安全法》，为相关问题提供了法律保障。因此，未来元宇宙的实际应用应严格遵循相关法规，确保所有用户的数据隐私和安全得到充分保护，为用户提供一个安全可信的虚拟环境。

在元宇宙生态系统中，确保所有用户都能平等地访问和使用虚拟环境至关重要。可访问性规范应涵盖从用户接口到功能实现的各个方面，确保无论用户的身体能力、技术水平或设备条件如何，都能顺利进入和使用元宇宙应用。在应用的开发与设计的同时，应遵循无障碍设计原则，例如提供语音交互、触觉交互和实时翻译等功能，以帮助视力、听力或语言障碍的用户顺利使用。此外，还应提供多语言支持和文化适应性，尊重和包容不同背景的用户。

在未来元宇宙的应用中，还应建立可靠的元宇宙法律和监管框架。未来元宇宙不仅是一个虚拟的空间，更是一个完善的社会化平台，用户在其中可以进行各种形式的交流和互动，如聊天、交易、合作等。为了确保这些互动是有序和有效的，必须建立明确可靠的元宇宙法律和监管框架。例如，社交互动是元宇宙用户体验的重要组成部分，制定元宇宙的社交互动规范有助于构建一个和谐、健康和积极的虚拟社交环境。这些规范应涵盖用户行为、互动规则和内容审核等方面，确保每个用户都能在元宇宙中享受到积极的社交体验，应制定明确的行为准则，禁止欺凌、骚扰、歧视和仇恨言论等不良行为，鼓励尊重和友善的互动。

在确保元宇宙应用规范的同时，建立全方位评测平台是至关重要的。同时，其评测标准的制定可以为元宇宙的应用提供系统性的测试和评估，从而保障测试和评估的质量和稳定性，确保元宇宙环境的健康发展和持续改进。

相关部门可以牵头制定元宇宙的合规评测标准，这些举措将有助于企业和研究机构，助推元宇宙产业朝着规范化和健康发展的方向迈进。通过制定合规评测标准，可以确保元宇宙的研发过程和实际应用全流程符合道德和法律要求。这包括物理世界和虚拟世界中数据采集和使用的透明度、合法性、隐私保护措施，以及对敏感主题和内容的处理原则。同时，基于评测标准的指南提供在开发和部署元宇宙应用的研究机构和企业提供的最佳实践参考，有助于推动行业的规范化发展和可持续进步。制定元宇宙应用的评测标

准和具体方法，在不同应用领域和任务中评测其表现，帮助用户和开发者更好地了解和评估系统的性能和可靠性，从而为选择合适的应用场景提供参考。评测平台应提供标准化的评测指标体系、测量指标和分析方法等，促进技术性能的客观比较和提升。例如，对于元宇宙相关的体验，可以从帧率、跟踪精度、系统稳定性和延迟相关的客观测量指标入手，结合沉浸感、舒适度、可用性、情感参与度和认知负荷等主观指标，完善标准化的评测体系。对于元宇宙密切相关的显示设备使用体验，可以制定明确的评测标准和指标，包括沉浸体验质量输入参数、呈现体验质量输入参数、交互体验质量输入参数等。

同时，评测平台应涵盖多样化的评测任务，包括用户交互体验、内容质量、跨平台兼容性、可访问性、安全性和伦理等不同领域，以全面评估系统在各种任务上的表现，推动多领域的研究和应用探索。

此外，在上述标准制定过程应该探索符合我国元宇宙实际应用背景的评测规范和方法论，明确评测过程中的数据准备、评估指标及测试方法等具体细节，以确保标准的实用性和适用性更符合我国元宇宙应用需求。

通过上述平台的建立及其评测标准的制定，可以为元宇宙的应用提供系统性的测试和评估，确保元宇宙应用符合各项规范和标准，确保元宇宙环境的健康发展和持续改进，进一步推动未来元宇宙技术的创新和实际应用，助力产业的整体进步。

参考文献

- [1] 王文喜, 周芳, 万月亮, 等. 元宇宙技术综述. 工程科学学报44(04):744-756(2022).
- [2] The Metaverse: Concepts and Issues for Congress.
<https://crsreports.congress.gov/product/pdf/R/R47224>
- [3] 中研普华产业研究院. 《2024-2029年中国元宇宙行业发展深度调研与未来趋势预测报告》.
- [4] 史元春. 元宇宙需要人机交互的突破. 中国人工智能学会通讯(6):26-33(2022).
- [5] Yuchen Guo, Tao Yu, Jiamin Wu, Yuwang Wang, Sen Wan, Jiyan Zheng, Lu Fang, Qionghai Dai. Artificial intelligence for Metaverse: a framework. CAAI Artificial Intelligence Research 1(1):54-67(2022).
- [6] Minrui Xu, Wei Chong Ng, Wei Yang Bryan Lim, Jiawen Kang, Zehui Xiong, Dusit Niyato, Qiang Yang, Xuemin Shen, Chunyan Miao. A Full Dive Into Realizing the Edge-Enabled Metaverse: Visions, Enabling Technologies, and Challenges. IEEE Communications Surveys & Tutorials 25(1):656-700(2023).
- [7] Lik-Hang Lee, Tristan Braud, Pengyuan Zhou, Lin Wang, Dianlei Xu, Zijun Lin, Abhishek Kumar, Carlos Bermejo, Pan Hui. All One Needs to Know about Metaverse: A Complete Survey on Technological Singularity, Virtual Ecosystem, and Research Agenda. arXiv preprint arXiv:2110.05352, 2021.
- [8] Zryan Najat Rashid, Subhi R. M. Zebari, Karzan Hussein Sharif, Karwan Jacksi. Distributed Cloud Computing and Distributed Parallel Computing: A Review. IEEE International Conference on Advanced Science and Engineering 2018:167-172.
- [9] Neelesh Mungoli. Scalable, Distributed AI Frameworks: Leveraging Cloud Computing for Enhanced Deep Learning Performance and Efficiency. arXiv preprint arXiv: 2304.13738, 2023.

[10] Yu Wei Tan, Siang Ern Low, Jonas Chow, Javon Teo, Anand Bhojan. Distributed Hybrid Rendering with Realistic Real-time Shadows for Interactive Thin Client Metaverse and Game Applications. The Visual Computer 2024.

[11] Thien Huynh-The, Quoc-Viet Pham, Xuan-Quy Pham, Thanh Thi Nguyen, Zhu Han, Dong-Seong Kim. Artificial Intelligence for the Metaverse: A Survey. Engineering

Applications of Artificial Intelligence

117(Part):105581(2023). [12]曹焯. Mars 说光场(3)—光场采集.

<https://www.leiphone.com/category/arvr/YX8QJhR2pn2hDtK4.html>.

[13]VOMMA 视觉. 国内外光场相机应用案例对比.

<https://baijiahao.baidu.com/s?id=1770302644213465960&wfi=spider&for=pc>.

[14]David J. Brady, Michael E. Gehm, Ronald A. Stack, Daniel L. Marks, David S. Kittle, Dathon R. Golish, Esteban Vera, Steven D. Feller. Multiscale gigapixel photography. *Nature* 486(7403):386–389(2012).

[15]Xiaoyun Yuan, Lu Fang, Qionghai Dai, David J. Brady, Yebin Liu. Multiscale gigapixel video: a cross resolution image matching and warping approach. *IEEE International Conference on Computational Photography* 2017:33–41.

[16]Zhihao Xu, Xiaoyun Yuan, Tiankuang Zhou, Lu Fang. A multichannel optical computing architecture for advanced machine vision. *Light: Science & Applications* 11: 255(2022)

[17]张茂军, 刘煜, 王伟等. 《计算摄影学基础》. 科学出版社, 2014

[18]郑太雄, 黄帅, 李永福等. 基于视觉的三维重建关键技术研究综述. *自动化学报* 46(4):631–652(2020).

[19]Nikolay Savinov, Lubor Ladicky, Christian Hane, Marc Pollefeys. Discrete optimization of ray potentials for semantic 3D reconstruction. *IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition* 2015:5511–5518.

[20]Maros Blaha, Christoph Vogel, Audrey Richard, Jan Dirk Wegner, Thomas Pock, Konrad Schindler. Large-scale semantic 3D reconstruction: an adaptive multi-resolution model for multi-

class volumetric labeling. IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition 2016:3176–3184.

[21] Niko Sünderhauf, Trung T. Pham, Yasir Latif, Michael Milford, Ian D. Reid. Meaningful Maps With Object-Oriented Semantic Mapping. IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems 2017:5079–5085.

[22] Guangyu Wang, Jinzhi Zhang, Fan Wang, Ruqi Huang, Lu Fang. XScale-NVS: Cross-Scale Novel View Synthesis with Hash Featurized Manifold. IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition 2024:21029–21039.

- [23] 3DCAT. Light stage技术发展介绍. <https://www.3dcat.live/share/light-stage/>
- [24] Najim Dehak, Patrick J. Kenny, Reda Dehak, Pierre Dumouchel, Pierre Ouellet. Front-End Factor Analysis for Speaker Verification. *IEEE Transaction on Audio, Speech and Language Processing* 19(4):788-798 (2011).
- [25] Ehsan Variani, Xin Lei, Erik McDermott, Ignacio López-Moreno, Javier Gonzalez-Dominguez. Deep neural networks for small footprint text-dependent speaker verification. *IEEE International Conference on Acoustics, Speech and Signal Processing 2014*:4052-4056.
- [26] M. R. Wolffebuttel, P. P. L. Regtien. Polysilicon bridges for the realization of tactile sensors. *Sensors and Actuators A: Physical* 26(1-3):257-264 (1991).
- [27] Hong Zhang, Eric So. Hybrid resistive tactile sensing. *IEEE Transactions on Systems, Man, and Cybernetics, Part B (Cybernetics)* 32(1):57-65 (2002).
- [28] S. Miyazaki, A. Ishida. Capacitive transducer for continuous measurement of vertical foot force. *Medical and Biological Engineering and Computing* 22:309-316 (1984).
- [29] Z. Chu, P. M. Sarro, S. Middelhoek. Silicon three-axial tactile sensor. *Sensors and Actuators A: Physical* 54(1-3):505-510 (1996).
- [30] Edward S. Kolesar Jr, Rocky R. Reston, Douglas G. Ford, Robert C. Fitch Jr. Multiplexed piezoelectric polymer tactile sensor. *Journal of Robotic Systems* 9(1):37-63 (1992).
- [31] Byungjune Choi, Hyouk Ryeol Choi, Sungchul Kang. Development of tactile sensor for detecting contact force and slip. *IEEE/RSJ*

- [32] T. Nelson, R. vanDover, S. Jin, S. Hackwood, G. Beni. Shear-sensitive magnetoresistive robotic tactile sensor. IEEE Transactions on Magnetics 22(5):394-396 (1986).
- [33] Eduardo Torres-Jara, Iuliu Vasilescu, and Raul Coral. A soft touch: Compliant tactile sensors for sensitive manipulation. CSAIL Technical Reports (2006).
- [34] Masahiro Ohka, Hiroaki Kobayashi, Jumpei Takata, Yasunaga Mitsuya. Sensing precision of an optical three-axis tactile sensor for a robotic finger. IEEE International Symposium on Robot and Human Interactive Communication 2006:214-219.

- [35] Jin-Seok Heo, Jong-Ha Chung, Jung-Ju Lee. Tactile sensor arrays using fiber Bragg grating sensors. *Sensors and Actuators A: Physical* 126(2):312–327 (2006).
- [36] Chung Wang, Chen Liu, Fangfang Shang, Shiya Niu, Lunan Ke, Ning Zhang, Bangbang Ma, Rongzhi Li, Xu Sun, Sheng Zhang. Tactile sensing technology in bionic skin: A review. *Biosensors and Bioelectronics* 220:114882 (2023).
- [37] Rui Wang, Shaoxiong Hu, Wei Zhu, Yue Huang, Wenhao Wang, Ying Li, Yuchen Yang, Jiajie Yu, Yuan Deng. Recent progress in high-resolution tactile sensor array: From sensor fabrication to advanced applications. *Progress in Natural Science: Materials International* 33(1):55–66 (2023).
- [38] Shixin Zhang, Zixi Chen, Yuan Gao, Weiwei Wan, Jianhua Shan, Hongxiang Xue, Fuchun Sun, Yiyong Yang, Bin Fang. Hardware technology of vision-based tactile sensor: A review. *IEEE Sensors Journal* 22(22):21410–21427 (2022).
- [39] Shixin Zhang, Yuhao Sun, Jianhua Shan, Zixi Chen, Fuchun Sun, Yiyong Yang, Bin Fang. Tigel: A visuo-tactile sensor with total internal reflection mechanism for external observation and contact detection. *IEEE Robotics and Automation Letters* 8(10):6307–6314 (2023).
- [40] Mike Lambeta, Po-Wei Chou, Stephen Tian, Brian H. Yang, Benjamin Maloon, Victoria Rose Most, Dave Stroud, Raymond Santos, Ahmad Byagowi, Gregg Kammerer, Dinesh Jayaraman, Roberto Calandra. Digit: A novel design for a low-cost compact high-resolution tactile sensor with application to in-hand manipulation. *IEEE Robotics and Automation Letters* 5(3):3838–3845 (2020).

- [41] Shixin Zhang, Yiyong Yang, Fuchun Sun, Bin Fang. Application of image sensing system in mineral/rock identification: Sensing mode and information process. *Advanced Intelligent Systems* 5(11) (2023).
- [42] Shaoxiong Wang, Yu She, Branden Romero, Edward H. Adelson. Gelsight wedge: Measuring high-resolution 3d contact geometry with a compact robot finger. *IEEE International Conference on Robotics and Automation 2021*:6468–6475.
- [43] Shaowei Cui, Rui Wang, Jingyi Hu, Junhang Wei, Shuo Wang, Zheng Lou. In-hand object localization using a novel high-resolution visuotactile sensor. *IEEE Transactions on Industrial Electronics* 69(6):6015–6025 (2022).

- [44] Yipai Du, Guanlan Zhang, Michael Yu Wang. 3D contact point cloud reconstruction from vision-based tactile flow. *IEEE Robotics and Automation Letters* 7(4):12177–12184(2022).
- [45] Shoujie Li, Zihan Wang, Changsheng Wu, Xiang Li, Shan Luo, Bin Fang, Fuchun Sun, Xiao-Ping Zhang, Wenbo Ding. When Vision Meets Touch: A Contemporary Review for Visuotactile Sensors from the Signal Processing Perspective. *IEEE Journal of Selected Topics in Signal Processing*, 2024.
- [46] Shaoxiong Wang, Jiajun Wu, Xingyuan Sun, Wenzhen Yuan, William T. Freeman, Joshua B. Tenenbaum, Edward H. Adelson. 3d shape perception from monocular vision, touch, and shape priors. *IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems* 2018:1606–1613.
- [47] Mauro Comi, Yijiong Lin, Alex Church, Alessio Tonioni, Laurence Aitchison, Nathan F. Lepora. Touchsdf: A deepsf approach for 3d shape reconstruction using vision-based tactile sensing. *IEEE Robotics and Automation Letters* 9(6):5719–5726(2024).
- [48] Shaoxiong Wang, Mike Lambeta, Po-Wei Chou, Roberto Calandra. Tacto: A fast, flexible, and open-source simulator for high-resolution vision-based tactile sensors. *IEEE Robotics and Automation Letters* 7(2):3930–3937(2022).
- [49] Zixi Chen, Shixin Zhang, Shan Luo, Fuchun Sun, Bin Fang. Tacchi: A pluggable and low computational cost elastomer deformation simulator for optical tactile sensors. *IEEE Robotics and Automation Letters* 8(3):1239–1246(2023).
- [50] Tong Wu, Yu-Jie Yuan, Ling-Xiao Zhang, Jie Yang, Yan-Pei Cao, Ling-Qi Yan, Lin Gao. Recent advances in 3d gaussian splatting. *arXiv preprint arXiv:2403.11134*,

2024.

[51] Wojciech Zielonka, Timur M. Bagautdinov, Shunsuke Saito, Michael Zollhofer, Justus Thies, Javier Romero. Drivable 3d gaussian avatars. arXiv preprint arXiv: 2311.08581, 2023.

[52] Jena R, Iyer GS, Choudhary S, Smith B, Chaudhari P, Gee J, Splatarmor: Articulated gaussian splatting for animatable humans from monocular rgb videos. arXiv preprint arXiv:2311.10812, 2023.

[53] Muhammed Kocabas, Jen-Hao Rick Chang, James Gabriel, Oncel Tuzel, Anurag

Ranjan. Hugs: Human gaussian splats. arXiv preprint arXiv:2311.17910, 2023.

[54] Yuheng Jiang, Zhehao Shen, Penghao Wang, Zhuo Su, Yu Hong, Yingliang Zhang, Jingyi Yu, Lan Xu. Hifi4g: High-fidelity human performance rendering via compact gaussian splatting. arXiv preprint arXiv:2312.03461, 2024.

[55] Shunyuán Zheng, Boyao Zhou, Ruizhi Shao, Boning Liu, Shengping Zhang, Liqiang Nie, Yebin Liu. Gps-gaussian: Generalizable pixel-wise 3d gaussian splatting for real-time human novel view synthesis. arXiv preprint arXiv:2312.02155, 2024.

[56] Shenhan Qian, Tobias Kirschstein, Liam Schoneveld, Davide Davoli, Simon Giebenhain, Matthias Nießner. Gaussianavatars: Photorealistic head avatars with rigged 3d gaussians. arXiv preprint arXiv:2312.02069, 2023.

[57] Helisa Dhano, Yinyu Nie, Arthur Moreau, Jifei Song, Richard Shaw, Yiren Zhou, Eduardo Pérez-Pellitero. Headgas: Real-time animatable head avatars via 3d gaussian splatting. arXiv preprint arXiv:2312.02902, 2023.

[58] Jun Xiang, Xuan Gao, Yudong Guo, Juyong Zhang. FlashAvatar: High-Fidelity Digital Avatar Rendering at 300FPS. arXiv preprint arXiv:2312.02214, 2023.

[59] Zheheng Jiang, Hossein Rahmani, Sue Black, Bryan M. Williams. 3D Points Splatting for Real-Time Dynamic Hand Reconstruction. arXiv preprint arXiv:2312.13770, 2023.

[60] Haimin Luo, Min Ouyang, Zijun Zhao, Suyi Jiang, Longwen Zhang, Qixuan Zhang, Wei Yang, Lan Xu, Jingyi Yu. GaussianHair: Hair Modeling and Rendering with Light-aware Gaussians. arXiv preprint arXiv:2402.10483, 2024.

- [61]Ce Zheng, Wenhan Wu, Chen Chen, Taojiannan Yang, Sijie Zhu, Ju Shen, Nasser Kehtarnavaz, Mubarak Shah. Deep learning-based human pose estimation: A survey. *ACM Computing Surveys* 56(1):11:1–11:37 (2024).
- [62]Mir RayatImtiaz Hossain, James J. Little. Exploiting temporal information for 3D human pose estimation. *European Conference on Computer Vision*(10) 2018:69–86.
- [63]Matthew Loper, Naureen Mahmood, Javier Romero, Gerard Pons-Moll, Michael J. Black. SMPL: A Skinned Multi-Person Linear Model. *ACM Transactions on Graphics* 34(6):1–16 (2015).
- [64]Muhammed Kocabas, Nikos Athanasiou, Michael J. Black. VIBE: Video inference for human body pose and shape estimation. *IEEE/CVF Conference on Computer Vision and*

Pattern Recognition Conference 2020:5252–5262.

[65] Helge Rhodin, Jörg Sporri, IsinsuKatircioglu, Victor Constantin, FrédéricMeyer, Erich Müller, Mathieu Salzmänn, Pascal Fua. Learning Monocular 3D Human Pose Estimation From Multi-View Images. IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Conference 2018:8437–8446.

[66] Helge Rhodin, Mathieu Salzmänn, and Pascal Fua. Unsupervised Geometry-Aware Representation for 3D Human Pose Estimation. European Conference on Computer Vision (10) 2018:765–782.

[67] Georgios Pavlakos, Xiaowei Zhou, Konstantinos G. Derpanis, Kostas Daniilidis. Harvesting Multiple Views for Marker-Less 3D Human Pose Annotations. IEEE Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Conference 2017:1253–1262.

[68] Tao Wang, JianfengZhang, Yujun Cai, Shuicheng Yan, JiashiFeng. Direct Multi-view Multi-person 3D Pose Estimation. Advances in Neural Information Processing Systems 2021:13153–13164.

[69] 张子瑞, AIGC 赋能科幻影视技术观察: 动作捕捉篇, 中国科普作家网.
<https://www.kpcswa.org.cn/web/press/members/works/0FAB22023.html>, 2023.

[70] Biao Jiang, Xin Chen, Wen Liu, Jingyi Yu, Gang Yu, Tao Chen. MotionGPT: Human Motion as Foreign Language. Advances in Neural Information Processing Systems 2023:20067–20079.

[71] Ian Goodfellow, Jean Pouget-Abadie, Mehdi Mirza, Bing Xu, David Warde-Farley, Sherjil Ozair, Aaron Courville, Yoshua Bengio. Generative adversarial nets. Advances in Neural Information Processing Systems 2014:2672–2680.

[72]Ho, Jonathan, Ajay Jain, Pieter Abbeel. Denoising diffusion probabilistic models.

Advances in Neural Information Processing Systems 2020:6840–6851.

[73]Karras, Tero, Samuli Laine, Timo Aila. A style-based generator architecture for generative adversarial networks. IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Conference 2019:4401–4410.

[74]Eric R. Chan, Connor Z. Lin, Matthew A. Chan, Koki Nagano, Boxiao Pan, Shalini DeMello, Orazio Gallo, Leonidas J. Guibas, Jonathan Tremblay, Sameh Khamis, Tero Karras, Gordon Wetzstein. Efficient geometry-aware 3d generative adversarial

networks. IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Conference 2022:16102–16112.

- [75] Yiqian Wu, Hao Xu, Xiangjun Tang, Xien Chen, Siyu Tang, Zhebin Zhang, Chen Li, Xiaogang Jin. Portrait3D: Text-Guided High-Quality 3D Portrait Generation Using Pyramid Representation and GANs Prior. arXiv preprint arXiv:2404.10394, 2024.
- [76] Alex Nichol, Heewoo Jun, Pratul Dhariwal, Michael Miškin, Mark Chen. Point-e: A system for generating 3d point clouds from complex prompts. arXiv preprint arXiv: 2212.08751, 2022.
- [77] Heewoo Jun, Alex Nichol. Shape: Generating conditional 3d implicit functions. arXiv preprint arXiv:2305.02463, 2023.
- [78] Taoran Yi, Jiemin Fang, Junjie Wang, Guanjun Wu, Lingxi Xie, Xiaopeng Zhang, Wenyu Liu, Qi Tian, Xinggang Wang. Gaussiandreamer: Fast generation from text to 3d gaussians by bridging 2d and 3d diffusion models. IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Conference 2024:6796–6807.
- [79] Devikalyan Das, Christopher Wewer, Raza Yunus, Eddy Ilg, Jan Eric Lenssen. Neural parametric gaussians for monocular non-rigid object reconstruction. IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Conference 2024:10715–10725.
- [80] Agelos Kratimenos, Jiahui Lei, Kostas Daniilidis. Dynmf: Neural motion factorization for real-time dynamic view synthesis with 3d gaussian splatting. arXiv preprint arXiv: 2312.00112, 2023.
- [81] Can Wang, Menglei Chai, Mingming He, Dongdong Chen, Jing Liao. Clip-nerf: Text-and-image driven manipulation of neural radiance fields. IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition Conference 2022:3825–3834.

[82] Alexander Vilesov, Pradyumna Chari, Achuta Kadambi. Cg3d: Compositional generation for text-to-3d via gaussian splatting. arXiv preprint arXiv:2311.17907, 2023.

[83] Xinhai Li, Huaibin Wang, Kuo-Kun Tseng. Gaussiandiffusion: 3d gaussian splatting for denoising diffusion probabilistic models with structured noise. arXiv preprint arXiv:2311.11221, 2023.

[84] <https://www.tripo3d.ai/app>

[85] <https://hyperhuman.deemos.com/rodin>

- [86] Stackpole Thomas. What Is Web3? Harvard Business Review, 2022
<https://hbr.org/2022/05/what-is-web3>
- [87] 中金公司, 元宇宙: 空间升维、时间延展、社会重构, 2022.
<https://research.cicc.com/frontend/recommend/detail?id=2976>
- [88] Nakamoto Satoshi. A peer-to-peer electronic cash system.
<https://bitcoin.org/bitcoin.pdf>, 2008
- [89] Buterin Vitalik. Ethereum: A Next-Generation Smart Contract and Decentralized Application Platform.
https://ethereum.org/content/whitepaper/whitepaper-pdf/Ethereum_Whitepaper_-_Buterin_2014.pdf, 2014
- [90] Coinbase. What is a smart contract?
<https://www.coinbase.com/learn/crypto-basics/what-is-a-smart-contract>
- [91] <https://ethereum.org/zh/developers/docs/intro-to-ethereum/>
- [92] Casey M, Crane J, Gensler G, Johnson S, Narula N. The impact of blockchain technology on finance: A catalyst for change. 2018.
- [93] <https://ethereum.org/zh/developers/docs/web2-vs-web3/>
- [94] Kyle Croman, Christian Decker, Ittay Eyal, Adem Efe Gencer, Ari Juels, Ahmed Kosba, Andrew Miller, Prateek Saxena, Elaine Shi, Emin Gün Sirer, Dawn Song, Roger Wattenhofer. On Scaling Decentralized Blockchains. International Conference on Financial Cryptography and Data Security 2016: 106–125.
- [95] Alex De Vries. Bitcoin's growing energy problem. Joule 2(5): 801–5 (2018).
- [96] Szabo Nick. Smart Contracts: Building Blocks for Digital Markets.

[97] SCALING, <https://ethereum.org/en/developers/docs/scaling/>

[98] Poon Joseph, Dryja Thaddeus. The Bitcoin Lightning Network: Scalable Off-Chain Instant Payments, 2016.

[99] Adam Back, Matt Corallo, Luke Dashjr, Mark Friedenbach, Gregory Maxwell, Andrew Miller, Andrew Poelstra, Jorge Timón, Pieter Wuille. Enabling Blockchain Innovations with Pegged Sidechains, 2014

[100] Poon Joseph, Buterin Vitalik. Plasma: Scalable Autonomous Smart Contracts, 2017

[101] Rollup Protocol Overview
URL:

<https://docs.optimism.io/stack/protocol/rollup/overview>

[102] Zk Sync Documents, URL: <https://docs.zksync.io/build>

[103] Dimitar Bogdanov. Optimistic Rollups vs ZK Rollups: Examining Six of the Most Exciting Layer 2 Scaling Projects for Ethereum, URL: <https://limechain.tech/blog/optimistic-rollups-vs-zk-rollups/>, 2021

[104] <https://ethereum.org/zh/developers/docs/scaling/validium/>

[105] <https://ethereum.org/zh/developers/docs/bridges/>

[106] What Are Blockchain Bridges And How Can We Classify Them? <https://li.fi/knowledge-hub/blockchain-bridges-and-classification/>

[107] Arjun Bhuptani. The Interoperability Trilemma, URL: <https://medium.com/connext/the-interoperability-trilemma-657c2cf69f17>, 2021

[108] <https://ethereum.stackexchange.com/questions/301/why-cant-contracts-make-api-calls>

[109] <https://ethereum.org/zh/developers/docs/oracles/>

[110] Steve Ellis, Ari Juels, Sergey Nazarov. ChainLink: A Decentralized Oracle Network, URL: <https://research.chain.link/whitepaper-v1.pdf>, 2017

[111] Lorenz Breidenbach, Christian Cachin, Benedict Chan, Alex Coventry, Steve Ellis, Ari Juels, Farinaz Koushanfar, Andrew Miller, Brendan Magauran, Daniel Moroz, Sergey Nazarov, Alexandru Topliceanu, Florian Tram'er, Fan Zhang. Chainlink 2.0: Next Steps in the Evolution of Decentralized Oracle Networks. 2021.

<https://research.chain.link/whitepaper-v2.pdf>

[112] Ryan Sean Adams. Why we need decentralized oracles, 2021.

<https://www.bankless.com/why-we-need-decentralized-oracles>, 2021

<https://uniswap.org/whitepaper.pdf>

[114]ERC-721 NON-FUNGIBLE TOKEN STANDARD

[https://ethereum.org/en/developers/docs/standards/tok](https://ethereum.org/en/developers/docs/standards/tokens/erc-721/)

[ens/erc-721/](https://ethereum.org/en/developers/docs/standards/tokens/erc-721/) [115]ERC-1155MULTI-TOKEN STANDARD

<https://ethereum.org/en/developers/docs/standards/tokens/erc-1155/>

[116]Logan Kugler. Non-fungible tokens and the future of
art. *Communications of the ACM* 64(9):19–20 (2021).

- [117]ERC-1948:Non-fungible Data Token,
<https://eips.ethereum.org/EIPS/eip-1948>
- [118]ERC-2981:NFT Royalty Standard
<https://eips.ethereum.org/EIPS/eip-2981>
- [119]ERC-1523:Standard for Insurance Policies as ERC-721 Non Fungible Tokens <https://eips.ethereum.org/EIPS/eip-1523>
- [120]Ralph C.Merkle. DAOs. Democracy and Governance, 2016.
- [121]Samer Hassan, Primavera De Filippi. Decentralized Autonomous Organization. Internet Policy Review 10(2) (2021).
- [122]Mitchell Goldberg, Fabian Schär. Metaverse governance: An empirical analysis of voting within Decentralized Autonomous Organizations. Journal of Business Research 5(160) (2023).
- [123]Solana Foundation, Proof of History: How Solana brings time to crypto <https://solana.com/news/proof-of-history>, 2021
- [124]<https://docs.eigenlayer.xyz/eigenlayer/overview/key-terms>
- [125]Drummond Reed, Manu Sporny, Markus Sabadello. Decentralized identifiers (dids) v1.0. Draft Community Group Report, 2020
- [126]Yvo Desmedt. Threshold cryptosystems. International Workshop on the Theory and Application of Cryptographic Techniques 1992:1-14.
- [127]Rosario Gennaro, Stanislaw Jarecki, Hugo Krawczyk, Tal Rabin. Secure distributed key generation for discrete-log based cryptosystems. Journal of Cryptology 20(1):51-83 (2007).
- [128]Weiqin Zou, David Lo, Pavneet Singh Kochhar, Xuan-Bach Dinh, Le, Xin Xia, Yang Feng, Zhenyu Chen, Baowen Xu. Smart

contract development:Challengesand opportunities. IEEE Transactions on Software Engineering 47(10):2084–2106(2021).

[129]James Joshi,Elisa Bertino, Usman Latif,ArifGhafoor.Ageneralized temporal role-based access control model. IEEE Transactions on Knowledge and Data Engineering 17(1): 4–23(2005).

[130]Denis Diemert,Tibor Jager.On the tight security of TLS 1.3:Theoretically sound cryptographic parameters for real-world deployments. Journal of Cryptology 34(3):30

(2021).

- [131] René Schwonnek, Koon Tong Goh, Ignatius W. Primaatmaja, Ernest Y. -Z. Tan, Ramona Wolf, Valerio Scarani & Charles C. -W. Lim. Device-independent quantum key distribution with random key basis. *Nature communications* 12(1):2880 (2021).
- [132] Michael Rosenberg, Jacob D. White, Christina Garman, Ian Miers. zk-creds: Flexible anonymous credentials from zksnarks and existing identity infrastructure. *IEEE Symposium on Security and Privacy 2023*:790-808.
- [133] Chao Lin, Debiao He, Xinyi Huang, Muhammad Khurram Khan, Kim-Kwang Raymond Choo. DCAP: A secure and efficient decentralized conditional anonymous payment system based on blockchain. *IEEE Transactions on Information Forensics and Security* 15:2440-2452 (2020).
- [134] Wanxin Li, Hao Guo, Mark M. Nejad, Chien-Chung Shen. Privacy-preserving traffic management: A blockchain and zero-knowledge proof inspired approach. *IEEE access*, 8:181733-181743 (2020).
- [135] Vu Tuan Truong, Long Bao Le. MetaCIDS: A metaverse collaborative intrusion detection system based on blockchain and federated learning [J]. *Authorea Preprints*, 2023.
- [136] Vu Tuan Truong, Long Bao Le. MetaCIDS: Privacy-preserving collaborative intrusion detection for metaverse based on blockchain and online federated learning. *IEEE Open Journal of the Computer Society* 4:253-266 (2023).
- [137] Vu Tuan Truong, Long Bao Le. Security for the Metaverse: Blockchain and Machine Learning Techniques for Intrusion Detection. *IEEE Network*, 2024.

[138]Peng Sun, Zhibo Wang, Liantao Wu, Yunhe Feng, Xiaoyi Pang, Hairong Qi, ZhiWang. Towards personalized privacy-preserving incentive for truth discovery in mobile crowdsensing systems. IEEE Transactions on Mobile Computing 21(1):352–365(2022).

[139]Abhinav Jain, Hima Patel, Lokesh Nagalapatti, Nitin Gupta, Sameep Mehta, Shanmukha C. Guttula, Shashank Mujumdar, Shazia Afzal, Ruhi Sharma Mittal, Vitobha Munigala. Overview and importance of data quality for machine learning tasks. ACM SIGKDD Conference on Knowledge Discovery and Data Mining 2020:3561–3562.

[140]Erik Daniel, Florian Tschorsch. IPFS and friends: A qualitative comparison of next generation peer-to-peer data networks. IEEE Communications Surveys & Tutorials 24(1):

31–52 (2022).

- [141] David Butler, Andreas Lochbihler, David Aspinall, Adrià Gascon. Formalising Z- Protocols and commitment schemes using CryptHOL. *Journal of Automated Reasoning* 65(4) :521–567 (2021)
- [142] Juha Partala, Tri Hong Nguyen, Susanna Pirttikangas. Non-interactive zero-knowledge for blockchain: A survey. *IEEE Access* 8:227945–227961 (2020).
- [143] Xiaoqiang Sun, F. Richard Yu, Peng Zhang, Zhiwei Sun, Weixin Xie, Xiang Peng. A survey on zero-knowledge proof in blockchain. *IEEE Network* 35(4) :198–205 (2021).
- [144] Geoffroy Couteau, Michael Klooß, Huang Lin, Michael Reichle. Efficient range proofs with transparent setup from bounded integer commitments. *Annual International Conference on the Theory and Applications of Cryptographic Techniques* (3) 2021:247–277.
- [145] Lucjan Hanzlik, Daniel Slamanig. With a little help from my friends: Constructing practical anonymous credentials. *ACM SIGSAC Conference on Computer and Communications Security* 2021:2004–2023.
- [146] Shivansh Kumar, Aman Kumar Bharti, Ruhul Amin. Decentralized secure storage of medical records using Blockchain and IPFS: A comparative analysis with future directions. *Security and Privacy* 4(5) (2021).
- [147] David Joseph, Rafael Misoczki, Marc Tricot, Fernando Manzano, Joe Dominguez
Pinuaga, Olivier Lacombe, Stefan Hidary, Phil
Leichenauer, Jack Venables, Royal
Hansen. Transitioning organizations to post-quantum cryptography. *Nature* 605(7909) : 237–243 (2022).

[148] Qian Wei, Bingzhe Li, Wanli Chang, Zhiping Jia, Zhaoyan Shen, Zili Shao. A survey of blockchain data management systems. *ACM Transactions on Embedded Computing Systems* 21(3):25:1–25:28 (2022).

[149] Rafael Belchior, André Vasconcelos, Sérgio Guerreiro, Miguel Correia. A survey on blockchain interoperability: Past, present, and future trends. *ACM Computing Surveys* 54(8):168:1–168:41 (2022).

[150] Gilad Asharov, Abhishek Jain, Adriana López–
Alt, Eran Tromer, Vinod
Vaikuntanathan, Daniel Wichs. Multiparty computation with low communication,

computation and interaction via threshold FHE. Annual International Conference on the Theory and Applications of Cryptographic Techniques 2012:483–501.

[151] Martin R. Albrecht, Christian Rechberger, Thomas Schneider, Tyge Tiessen, Michael Zohner. Ciphers for MPC and FHE. Annual International Conference on the Theory and Applications of Cryptographic Techniques 2015:430–454.

[152] Assaf Ben-David, Noam Nisan, Benny Pinkas. FairplayMP: a system for secure multi-party computation. ACM Conference on Computer and Communications Security 2008: 257–266.

[153] Dayeol Lee, David Kohlbrenner, Shweta Shinde, Krste Asanovic, Dawn Song. Keystone: An open framework for architecting trusted execution environments. European Conference on Computer Systems 2020:38:1–38:16.

[154] Bernard Ngabonziza, Daniel Martin, Anna Bailey, Hachyun Cho, Sarah Martin. Trustzone explained: Architectural features and use cases. IEEE International Conference on Collaboration and Internet Computing 2016:445–451.

[155] Qinbin Li, Bingsheng He, Dawn Song. Model-contrastive federated learning. IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition 2021:10713–10722.

[156] Reeba Zahid, Ayesha Altaf, Tauqir Ahmad, Faiza Iqbal, Yini Airt, Miró Vera, Miguel Angel López Flores, Imran Ashraf. Secure data management life cycle for government big-data ecosystem: Design and development perspective. Systems 11(8):380 (2023).

[157] Rakesh Agrawal, Peter J. Haas, Jerry Kiernan. Watermarking relational data: framework, algorithms and analysis. The VLDB Journal 12(2):157–169 (2003).

[158]Guohua Tian, Yunhan Hu, Jianghong Wei, Zheli Liu, Xinyi Huang, Xiaofeng Chen, Willy Susilo. Blockchain-based secure deduplication and shared auditing in decentralized storage. *IEEE Transactions on Dependable and Secure Computing* 19(6): 3941–3954 (2022).

[159]Oded Goldreich, Yair Oren. Definitions and properties of zero-knowledge proof systems.

Journal of Cryptology 7(1):1–32 (1994).

[160]魏文君, 徐亨, 刘学清, 尤庆亮, 邹琳玲, 刘继延, 曹元成. 现代显示技术发展
与展望. *功能材料与器件学报* 21:99–106 (2015).

- [161] Peng-Rui Shao. Investigation of mini LED technology. *Journal of Technology* 23:32-37 (2023).
- [162] Bruce Lane. Stereoscopic displays. *Proceedings of SPIE* 0367 (1982).
- [163] Jiang-Hao Xiong, En-Lin Hsiang, Zi-Qian He, Tao Zhan, Shin-Tson Wu. Augmented reality and virtual reality displays: emerging technologies and future perspectives, *Light: Science & Applications* 10:216 (2021).
- [164] De-Wen Cheng, Yong-Tian Wang, Hong Hua, M. M. Talha. Design of an optical see-through head-mounted display with a low f-number and large field of view using a freeform prism. *Applied Optics* 48:, 2655-2668 (2009).
- [165] Bernard C. Kress, Maria Pace. Holographic optics in planar optical systems for next generation small form factor mixed reality headsets. *Light: Advanced Manufacturing* 3:55 (2022).
- [166] Hui Ren, Li-Xia Ni, Hai-Feng Li, Xin-Zhu Sang, Xin Gao, Qiong-Hua Wang.
Review on tabletop true 3D display. *Journal of Society for Information Display* 28:75-91 (2020).
- [167] Georgios Pavlakos, Dandan Shan, Tlija Radosavovic, Angjoo Kanazawa, David Fouhey, Jitendra Malik. Reconstructing hands in 3d with transformers. *arXiv preprint arXiv:2104.12167*, 2023.
- [168] Dixuan Lin, Yuxiang Zhang, Mengcheng Li, Yebin Liu, Wei Jing, Qi Yan, Qianying Wang, Hongwen Zhang. 4D Hands: Reconstructing Interactive Hands in 4D with Transformers. *arXiv preprint arXiv:2405.20330*, 2024.
- [169] Sizhen Bian, Mengxi Liu, Bo Zhou, Paul Lukowicz, Michele Magno. Body-Area Capacitive or Electric Field Sensing for Human

Activity Recognition and Human-Computer

Interaction: A Comprehensive Survey. ACM

Interactive, Mobile, Wearable and Ubiquitous Technologies 8(1):4:1-4:49 (2024).

[170] Nuri Murat Arar, Hua Gao, Jean-Philippe Thiran. Robust gaze estimation based on adaptive fusion of multiple cameras. IEEE International Conference and Workshops on Automatic Face and Gesture Recognition 2015:1-7.

[171] Jinglin Sun, Zhipeng Wu, Han Wang, Peiguang Jing, Yu Liu. A novel binocular eye-tracking system with stereo stimuli for 3d gaze estimation. arXiv preprint arXiv:

2104. 12167, 2021.

- [172] Xucong Zhang, Seonwook Park, Thabo Beeler, Derek Bradley, Siyu Tang, Otmar Hilliges. Eth-xgaze: A large scale dataset for gaze estimation under extreme head pose and gaze variation. European Conference on Computer Vision (5) 2020: 365–381.
- [173] Yihua Cheng, Feng Lu. Dvgaze: Dual-view gaze estimation. IEEE/CVF International Conference on Computer Vision 2023: 20575–20584.
- [174] Xiaochi Gu, Yifei Zhang, Weize Sun, Yuanzhe Bian, Dao Zhou, Per Ola Kristensson. Dexmo: An Inexpensive and Lightweight Mechanical Exoskeleton for Motion Capture and Force Feedback in VR. CHI Conference on Human Factors in Computing Systems 2016: 1991–1995.
- [175] Haptx. <https://haptx.com>
- [176] SenseGlove. <https://www.senseglove.com/>
- [177] Ziqi Wang, Xiangjie Zhou, Zejian Zhou, Yan Zhang, Yuru Zhang, Dangxiao Wang. MateJam: Multi-Material Teeth-Clutching Layer Jamming Actuation for Soft Haptic Glove. IEEE Transactions on Haptics 16(2) : 276–286 (2023).
- [178] Alexa F. Siu, Eric J. Gonzalez, Shenli Yuan, Jason B. Ginsberg, Sean Follmer. Shapeshift: 2D spatial manipulation and self-actuation of tabletop shape displays for tangible and haptic interaction. CHI Conference on Human Factors in Computing Systems 2018: 291.
- [179] Bruno Araújo, Ricardo Jota, Varun Perumal, JiaXian Yao, Karan Singh, Daniel Wigdor. Snake Charmer: Physically Enabling Virtual Objects. International Conference on Tangible, Embedded, and Embodied Interaction 2016: 218–226.

- [180]Victor Mercado, Maud Marchal, Anatole Lecuyer. ENTROPiA: Towards Infinite Surface Haptic Displays in Virtual Reality Using Encountered-Type Rotating Props. IEEE Transactions on Visualization and Computer Graphics 27(3):2237–2243 (2021).
- [181]Kotaro Yamaguchi, Ginga Kato, Yoshihiro Kuroda, Kiyoshi Kiyokawa, Haruo Takemura. A Non-grounded and Encountered-type Haptic Display Using a Drone. Symposium on Spatial User Interaction 2016:43–46.
- [182]Zhuang Zhang, Zhenghao Xu, Luoqian Emu, Pingdong Wei, Sentao Chen, Zirui Zhai, Lingyu Kong, Yong Wang, Hanqing Jiang. Active mechanical haptics with high-

fidelity perceptions for immersive virtual reality. *Nature Machine Intelligence* 5(6):643–655 (2023).

- [183] Margaret Kochler, Nathan S. Usevitch, Allison M. Okamura. Model-Based Design of a Soft 3-D Haptic Shape Display. *IEEE Transactions on Robotics* 36(3):613–628 (2020).
- [184] Anthony Steed, Eyal Ofek, Mike Sinclair, Mar Gonzalez-Franco. A mechatronic shape display based on auxetic materials. *Nature Communications* 12(1):4758 (2021).
- [185] Zemin Wang, Yan Zhang, Dongjie Zhao, Ruibo He, Yuru Zhang, Dangxiao Wang. Perceptually Inspired CO-Continuity Haptic Shape Display with Trichamber Soft Actuators. *Soft Robotics*, 2024.
- [186] Benjamin Long, Sue Ann Seah, Tom Carter, Sriram Subramanian. Rendering volumetric haptic shapes in mid-air using ultrasound. *ACM Transactions on Graphics* 33(6):181:1–181:10 (2014).
- [187] Sicheng Zhao, Guoli Jia, Jufeng Yang, Guiguang Ding, Kurt Keutzer. Emotion Recognition from Multiple Modalities: Fundamentals and Methodologies. *IEEE Signal Processing Magazine* 38(6):59–73 (2021).
- [188] Anastasia Giachanou, Fabio Crestani. Like it or not: A survey of twitter sentiment analysis methods. *ACM Computing Surveys* 49(2):1–41, (2016).
- [189] Zixing Zhang, Nicholas Cummins, Björn W. Schuller. Advanced Data Exploitation in Speech Analysis: An overview. *IEEE Signal Processing Magazine* 34(4):107–129 (2017).
- [190] Mehmet Berkehan Akcay, Kaya Oguz. Speech emotion recognition: Emotional models, databases, features, preprocessing methods, supporting modalities, and classifiers. *Speech Communication* 116:56–76 (2020).

- [191] Sicheng Zhao, Xingxu Yao, Jufeng Yang, Guoli Jia, Guiguang Ding, Tat-Seng Chua, Björn W. Schuller, Kurt Keutzer. Affective ImageContent Analysis: Two Decades Review and New Perspectives. IEEE Transactions on Pattern Analysis and Machine Intelligence 44(10):6729–6751 (2022).
- [192] Shangfei Wang, Qiang Ji. Video Affective Content Analysis: A Survey of State-of-the-Art Methods. IEEE Transactions on Affective Computing 6(4):410–430 (2015).
- [193] 世界超高清视频产业联盟 (UWA), 元宇宙时代超高清视音频技术白皮书, 2023.
- [194] 中国网, 北京市聚焦高精尖产业需求布局构建新型共性技术平台支撑体系, 2023.

http://www.china.com.cn/zhibo/content_85047436.htm.

[195] 第十一届中国网络视听大会， AIGC 赋能元宇宙数字内容产业变革， 2024.
<https://zhuanlan.zhihu.com/p/690311031>.

[196] 宋逸香. 元宇宙视域下文化产业的新趋势.

https://mp.weixin.qq.com/s?__biz=MjM5MDMzNDMOMQ=&mid=2651637495&idx=1&sn=3844b0db607964add8ab07042fd013f

9 [197] 吕雄策. 体育元宇宙助力体育产业.

<https://baijiahao.baidu.com/s?id=1779636242374>

996396 [198] 张斌. 元宇宙蔚然成风这将如何改变体育产业.

<https://baijiahao.baidu.com/s?id=1715874022556052012&wfr=spider&for=pc>

[199] 陈永伟, 《第二人生》: 一个早期元宇宙的兴衰, 经济观察报, 2021.

https://m.thepaper.cn/baijiahao_15951912

[200] Mu'ad Diib, Revised EVE Activities & Careers Chart Project - Work in Progress, <https://forums.eveonline.com/t/revised-eve-activities-careers-chart-project-work-in-progress/298585>

[201] IT 之家, 《EVE Online》与微软合作推出 Excel 插件, 轻松管理游戏数据, <https://www.ithome.com/0/701/127.htm>

[202] <https://eve.huijiwiki.com/wiki/EVE国服编年史>

[203] EVE Online: A Metaverse Blueprint, <https://vimeo.com/505913778>

[204] 网易伏羲, 揭秘元宇宙: 当下已有的惊艳应用案例.

<https://yaotai.163.com/cs/news/ZLIZ-Y0Bmlp-cBRUK8QP.html>

[205] 范佳来, 元宇宙是个什么宇宙?

https://www.thepaper.cn/newsDetail_forward_15813148, 澎湃新闻, 2021

[206] Rajiv B, Reimagining How People Come Together Through Communication, Connection, and Expression, <https://blog.roblox.com/2023/10/reimagining-bringing-people-together-communication-connection-expression/>

[207]地平线HOA, 如何看待刘慈欣说「扎克伯格的元宇宙不是未来, 元宇宙最后将引人类走向死路」?, <https://daily.zhihu.com/story/9742803>

[208]中金公司, 元宇宙: 空间升维、时间延展、社会重构

<https://research.cicc.com/frontend/recommend/detail?id=2976>

- [209] 《工业元宇宙创新发展三年行动计划(2023-2025)》
https://www.gov.cn/zhengce/zhengceku/202309/content_6903023.htm
- [210] 《中国企业智能化成熟度报告(2022)》
<https://baijiahao.baidu.com/s?id=1754787705986478474&wfr=spider&for=pc>
- [211] 俞勇, 元宇宙金融提前布局探析, 金融时报 - 中国金融新闻网, 2023.
<https://weibo.com/ttarticle/p/show?id=2309404925545707340325>
- [212] 中关村互联网金融研究院, 工商银行推出 VR 元宇宙营业厅, 2022.
https://mp.weixin.qq.com/s?_____biz=MjM5ODI0MTI2Ng=&mid=2650537364&idx=2&sn=60eb3c8894f5a4f347b0c1acfada7fca
- [213] 《京东物流2023年618超级战报》, 京东物流, 2023. 6. 19,
<https://www.jd.com/news/3164/content01268>
- [214] 《西藏首个农产品前置智能仓落地林芝》, 新华网西藏频道, 2023. 8. 25,
<http://tibet.news.cn/20230825/302e276a93a74125b6222a8748d72496/c.html>
- [215] 《Agricultural Metaverse: Key Technologies, Application Scenarios, Challenges and Prospects》
[, http://www.smartag.net.cn/EN/10.12133/j.smartag.SA202206006](http://www.smartag.net.cn/EN/10.12133/j.smartag.SA202206006)
- [216] 《AR glasses also work in a greenhouse without WiFi》
<https://www.wur.nl/en/newsarticle/ar-glasses-also-work-in-a-greenhouse-without-wifi.htm>
- [217] Agriscience Metaverse Academy (AMA) <https://neaged.org/event/agriscience-metaverse-academy-ama/>
- [218] 《开远市打造数字花卉全产业链平台》
https://yndrc.yn.gov.cn/html/2022/benweidongtai_0509/9444.html
- [219] 《元宇宙安全治理上海倡议》
- [220] 李晟, 徐春朋. 元宇宙场景中的数据安全与治理: 基于数据三维结构范式. 金融客12: 40-44 (2022).
- [221] 傅琳雅, 邬慧. 元宇宙视域下个人信息保护的困境及法规重塑. 西南石油大学学报(社会科学版) 26(3): 61-68 (2024).

[222] 袁苗. 元宇宙虚拟现实中的大数据隐私保护与安全防范. 信息记录材料25(04) (2024)

[223] 高一乘, 杨东. 应对元宇宙挑战: 数据安全综合治理三维结构范式. 行政管理改革.

[224] 中国现代国际关系研究院. 元宇宙与国家安全. 北京: 中国现代国际关系研究院,
2021.

- [225]曼纽尔·卡斯特.千年终结,夏铸九,黄慧琦,译,北京:社会科学文献出版社416,2003.
- [226] 严小十,意识形态安全视角下的元宇宙空间治理初探.江南社会学院学报 24(2):29-33(2022).
- [227] 王瞰.从互联网到元宇宙:数字空间的意识形态安全审视.贵州社会科学2:35-43(2023).
- [228] 刘亦石,周亚建,崔莹,等.人工智能大模型应用中的安全问题与解决策略.网络空间安全科学学报2(1):83-91(2024).
- [229]邱心语.社交型人工智能的网络失范行为及责任承担.网络空间安全15(2):87-93(2024).
- [230]袁苗.元宇宙虚拟现实中的大数据隐私保护与安全防范.信息记录材料25(04)(2024).
- [231]全球数据治理:跨境数据流动的现状与困境,Dispute Settlement 9(5)(2023).
- [232]跨境数据流动治理:框架、实践困境,《中国信息安全》杂志2023年第10期
- [233]Hoofnagle,Chris Jay,Bart Van Der Sloot,Frederik Zuiderveen Borgesius.The European Union general data protection regulation:what it is and what it means. Information & Communications Technology Law 28(1):65-98(2019).
- [234]Hargittai,Eszter,Jason Schultz,John Palfrey.Why parents help their children lie to Facebook about age:Unintended consequences of the 'Children's Online Privacy Protection Act'.First Monday(2011).

编写人员贡献

白皮书的编写组成员包括：陶建华(清华大学)、杨小康(上海交通大学)、何斌(同济大学)、王茜莺(联想)、鲍虎军(浙江大学)、王琼华(北京航空航天大学)、祝烈煌(北京理工大学)、何晓冬(京东)、况铁梅(咪咕文化)、杨艺(凌云光)。

在撰写过程中，除编写组成员外，还得到(以下按拼音序)储繁(北京航空航天大学)、邓冰冰(咪咕新空)、丁毅(上海健顺咨询公司)、杜华(元客)、方斌(清华大学)、顾心怡(北京理工大学)、郭宏蕾(清华大学)、李丰(摩尔线程)、李会(清华大学)、李琳(咪咕文化)、廖智勇(咪咕新空)、刘冉冉(咪咕新空)、刘瑞(内蒙古大学)、刘鑫辰(京东)、刘云辉(联想)、吕琬军(联想)、盛兴东(联想)、苏铖(咪咕文化)、王党校(北京航空航天大学)、王迪(北京航空航天大学)、王乐(咪咕新空)、温正祺(启元实验室)、许威威(浙江大学)、杨天威(清华大学)、喻纯(清华大学)、于涛(清华大学)、章广涛(清华大学)、张川(北京理工大学)、张洪涛(联想)、张小磊(咪咕新空)、赵佳晨(清华大学)、赵思成(清华大学)、郑彬戈(咪咕文化)、朱佳伟(咪咕新空)等人帮助。

其中：陶建华、杨小康、何斌负责了白皮书的框架设计、整体撰写和修订工作。陶建华、李琳、苏铖、杨天威、章广涛、郭宏蕾、赵思成、于涛参与了第一章、第六章的撰写和修订；陶建华、鲍虎军、王琼华、祝烈煌、许威威、杜华、丁毅、吕琬军、刘云辉、盛兴东、张川、王迪、喻纯、温正祺、方斌、章广涛、于涛、赵思成、郭宏蕾、王党校、李丰、储繁、刘瑞参与了第二章的撰写和修订；王茜莺、况铁梅、李琳、刘云辉、王乐、张小磊、

杜华、张洪涛、邓冰冰、吕琬军、许威威、丁毅、李丰参与了第三章的撰写和修订；廖智勇、杨艺、何晓冬、朱佳伟、郑彬戈、苏铖、刘云辉、杜华、刘鑫辰、张洪涛、李丰、丁毅、刘冉冉参与了第四章的撰写和修订；顾心怡、李会、赵佳晨参与了第五章的撰写和修订。

AI人工智能产业链联盟

#每日为你摘取最重要的商业新闻#

更新 · 更快 · 更精彩

Zero

AI音乐创作人

水墨动漫联盟创始人

百脑共创联合创始人

人工智能产业链联盟创始人

中关村大才协会秘书长助理

河北北大企业家分会秘书长

墨玫星辰智能科技有限公司CEO

河北清华发展研究院智能机器人中心线上负责人

中关村人才协会数字体育与电子竞技专委会秘书长助理

主要业务：AI商业化答疑及课程应用场景

探索，各类AI产品学习手册，答疑及课程



欢迎扫码交流



人工智能产业链联盟创始人

邀请你加入星球，一起学习

人工智能产业链联盟

报 告 库



星主：人工智能产业链联盟创始人

每天仅需0.5元，即可拥有以下福利！

每周更新各类机构的最新研究成果。立志将人工智能产业链联盟打造成市面上最全的AI研究资料库，覆盖券商、产业公司、研究院所等…

C 知识星球

微信扫码加入星球

