



Real-time Dynamic Map Lab.

车路云一体交通场景实时重现与 未来态势生成

Vehicle-Road-Cloud-Integrated Traffic Scenario Real-Time
Reproduction and Future Tendency Generation

陶璐 副研究员

武汉大学 资源与环境科学学院 地理信息与地图科学系

Email: ltao@whu.edu.cn

2025-07-24 广州

目 录

1

动态地图

2

基于动态地图的车路云一体框架

3

动态地图的标准预测接口

4

交通场景实时重现与未来态势生成



结束

感谢聆听

