

# 低空经济垂直维度的新基建:高度盒子(Height Box)全景研究报告

## 1. 执行摘要

随着全球低空经济(Low-Altitude Economy)的爆发式增长,尤其是中国政府将其确立为战略性新兴产业,低空空域(通常指真高1000米以下,可延伸至3000米)正迅速演变为一种高密度的经济资源<sup>1</sup>。然而,这一资源的开发利用面临着一个物理与数字世界的根本性断层:垂直维度的“巴别塔”效应。当前的航空体系、消费级无人机、测绘行业以及城市管理部门采用了完全不同的高度参照系(气压高度、椭球高、正高、相对高),导致异构飞行器之间无法进行精确的冲突检测与协同飞行<sup>4</sup>。

本报告基于“高度盒子二期调研报告”、“高度产品Proposal”及广泛的行业技术文档,对旨在解决这一核心痛点的基础设施解决方案——\*\*“高度盒子”(Height Box)\*\*进行了详尽的战略分析。不同于传统的单点传感器设备,高度盒子被定义为“低空高度基础设施+统一高度语言服务”的综合体<sup>4</sup>。通过在城市环境中高密度部署集成了高精度气压计、GNSS、温湿度传感器的边缘计算终端,并结合云端“物理引导神经场”(Physics-Guided Neural Fields, PGNF)算法,该系统旨在构建一个动态、统一的低空高度转换场,将气压高度的转换精度从百米级提升至米级<sup>4</sup>。

本报告将从市场定位的宏观视角出发,深入剖析其覆盖To-G(政府)、To-B(企业)、To-C(消费者)的全域商业模式,并对其硬件选型(如Bosch BMP581传感器、北天GNSS模块)与软件架构(边缘-云端闭环)进行工程级的拆解,最终论证该产品作为低空经济“数字底座”关键组件的战略价值。

---

## 2. 市场定位与战略必要性分析

### 2.1 核心痛点:垂直基准的碎片化危机

在低空经济的实际运行中，垂直定位的复杂性远超水平定位。水平方向已有成熟的GNSS(GPS/北斗)坐标系，但在垂直方向，物理世界与数字世界的映射存在严重割裂。

### 2.1.1 异构高度体系的冲突

当前的低空参与主体各自沿用不同的高度语言，导致了严重的协同障碍：

- 传统通航与空管部门：依赖气压高度(**Barometric Altitude, QNH/QFE**)。这是航空业百年的标准，但受气象条件影响极大，同一位置的气压随时间漂移可导致数十米的高度误差<sup>4</sup>。
- 卫星导航与测绘：使用椭球高(**Ellipsoidal Height, HAE**)。这是GNSS接收机的原生输出，基于WGS84或CGCS2000椭球模型，但它是一个数学表面，与物理上的“海平面”存在大地水准面差距(Geoid Undulation)，在深圳等沿海起伏地区，两者差异可达数米至十数米<sup>4</sup>。
- 城市管理与物流无人机：关注正高(**Orthometric Height/MSL**)或相对地面高度(**AGL**)。对于送外卖的无人机或高层灭火的消防无人机，知道“海拔多少”不如知道“距离楼顶还有多少米”重要<sup>4</sup>。

这种不一致导致了“不可比、难协同”的局面。例如，一架使用GNSS高度的物流无人机与一架使用气压高度的通航直升机，即便在数字地图上显示处于同一高度层，实际上可能存在数十米的垂直偏差，构成了极大的安全隐患<sup>4</sup>。

## 2.2 市场定位：低空经济的“罗塞塔石碑”

“高度盒子”的市场定位并非单纯的传感器硬件，而是低空垂直维度的翻译器与校准器。它通过在地面高密度部署已知精确三维坐标(经纬度+精确高程)的基准站，实时感知局部的气压场变化，从而计算出该区域实时的“高度转换参数”<sup>4</sup>。

### 2.2.1 与竞品的差异化定位

在全球范围内，垂直定位服务已有先例，但高度盒子的路径具有鲜明的中国低空经济特色。

维度	NextNav (美国)	Point One Navigation (美国)	高度盒子 (中国/深圳)
核心技术	专有信标网络 (TerraPoiNT) + 气压基站网 (Pinnacle)	大规模RTK基站网 (Polaris) + 传感器融合API	分布式气象/GNSS 监测站 + 物理引导神经场 (PGNF)
主要场景	E911室内定位、楼层识别、公共安全	自动驾驶、高精度农业、水平厘米级定位	低空空域管理、异构飞行器融合飞行、微气象监测
解决问题	在GPS拒止环境(室内)下的垂直定位	提升GNSS水平与垂直的绝对精度	统一异构高度体系 (气压转几何, 几何转气压 )
商业模式	To-B/To-G (运营商、应急中心)	To-B (车企、机器人公司)	To-G (基础设施) + To-B (SaaS订阅)
部署形态	需在城市内部署专用发射基站(重资产)	依托现有CORS站或自建参考站	依托城市灯杆/塔台的轻量化“微气象站”

分析结论: NextNav的核心护城河在于其专有的地面发射网络, 解决了室内无GPS信号的问题; Point One侧重于水平高精度; 而高度盒子则精准切入了\*\*“开放空域的垂直统一”\*\*这一细分领域。它不需要发射专有信号(如TerraPoiNT), 而是利用现有的GNSS信号和大气物理规律, 通过“边缘采集—云端建模”来提供软服务。这种“轻资产、重算法”的定位使其更适合快速铺开, 成为城市低空交通管理系统(UTM)的标配组件。

### 3. 商业模式分析 (TO-G / TO-B / TO-C)

高度盒子的商业模式设计呈现出明显的阶段性特征, 遵循从“基础设施建设”向“数据服务运营”转型的逻辑。基于上传文档中的预算评估与价值测算, 我们构建了以下混合商业模型。

#### 3.1 TO-G: 政府主导的基础设施建设(启动期核心)

在低空经济发展的初期(2024-2026年),政府是最大的买单方。类似于5G基站或智慧灯杆,高度盒子被定义为\*\*“低空新型基础设施”\*\*的一部分。

- 客户群体:地方低空经济办公室、交通运输局、应急管理局、气象局。
- 痛点对接:
  - 统一监管需求:政府建设的低空综合管理平台(如深圳的SILAS系统)需要底层数据支撑,以实现对全市空域的精细化网格管理<sup>9</sup>。高度盒子提供的统一高度基准是实现“数字空域”的前提。
  - 公共安全:城市高层建筑火灾救援需要精确的楼层定位(垂直误差<3米),高度盒子提供的气压校准服务可以直接赋能消防系统<sup>4</sup>。
- 收入模式:
  - 硬件集采(CAPEX):通过政府采购项目进行批量销售。根据调研报告,单台高度盒子(含光伏供电、通讯等)的落地成本目标控制在1,500-3,000元人民币,而对外售价建议在20,000元/台(标准版)至50,000元/台(含RemotelyID侦测版)<sup>4</sup>。
  - 网格化部署价值:以深圳为例,若按照0.5km至1.0km的间距部署(参考气象观测站网密度),覆盖全市需部署约10,000-20,000台设备。这对应着2亿至4亿元人民币的初始硬件市场规模<sup>4</sup>。
  - 运维服务(OPEX):每年收取硬件成本10%-15%的运维费,用于设备巡检、传感器标定和固件升级。

### 3.2 TO-B:高价值SaaS与数据订阅(成长期核心)

随着基础设施的铺设完成,商业模式将转向高毛利的数据服务。这是高度盒子二期明确提出“云服务收费”方向<sup>4</sup>。

- 客户群体:低空物流运营商(美团、顺丰)、eVTOL运营企业(亿航、峰飞)、无人机交通管理(UTM)服务商。
- 痛点对接:
  - 飞行安全与效率:物流无人机在密集城区穿梭,需要极高的垂直精度来避障和降落。运营商愿意为“高精度的气压修正数据”付费,以减少坠机风险并提高航线密度。
  - 合规性:未来的低空航路可能强制要求飞行器接入统一的高度校准服务,以确保符合空域隔离标准。
- 收入模式:
  - API调用/SaaS订阅:提供标准化的Height Conversion API。参考NextNav的定价(10万次调用/年收费约\$20,000-\$40,000)<sup>10</sup>,高度盒子可推出分级订阅服务:
    - 基础版:日级更新,米级精度(适用于普通测绘)。
    - 专业版:秒级实时更新,亚米级精度,包含微气象预警(适用于物流、载人客运)。
  - 区域高度场播发:向UTM平台提供整个区域的网格化高度修正数据,按覆盖面积和数据刷新率收费。文档预测订阅费规模可达1000万-2000万元/年(针对日均百万级动态点调用)<sup>4</sup>。

- 机载芯片授权：推广类似GNSS接收机的“机载解码芯片”，单价极低（如\$1 USD/个），但通过海量装机实现生态锁定，通过芯片接收广播的修正数据<sup>4</sup>。

### 3.3 TO-C：长尾应用与生态溢出

虽然初期不作为重点，但高度数据在消费侧同样具有潜力，主要通过合作伙伴间接实现。

- 应用场景：
  - 手机APP：登山、户外运动APP集成API，提供精确的海拔和相对高度数据。
  - 消费级无人机：大疆等消费无人机接入服务后，可大幅提升“返航高度”的准确性，避免撞楼事故。
  - 室内导航：结合手机气压计，识别用户所在的具体楼层（商场导览、网约车接驾位置判定）。
- 收入模式：
  - Freemium/开发者模式：向APP开发者开放API，小量免费，大量收费，培育生态。

### 3.4 商业价值测算总结

收入流	部署规模（以深圳为例）	单价预估	潜在市场规模（TAM）	性质
硬件销售	10,000 - 20,000 台	¥20,000 - ¥50,000	2亿 - 5.2亿元	一次性 (To-G)
SaaS订阅	日均百万级调用	订阅制	1,000万 - 2,000万元/年	经常性 (To-B/G)
机载芯片	低空飞行器装机量	~\$1 USD (¥7)	取决于飞行器保有量	走量/生态锁定

这一模型展示了从“卖铲子”（硬件）到“卖服务”（SaaS）的清晰演进路径，具备极强的可复制性。

---

## 4. 产品设计方案与技术架构

高度盒子的产品设计是一个典型的\*\*端-边-云(Edge-Cloud)\*\*协同架构。二期设计重点在于解决一期存在的“气压计未标定”、“GNSS垂直漂移严重”以及“算法插值粗糙”等问题<sup>4</sup>。

## 4.1 硬件设计: 高度盒子 V2.0 (Edge)

硬件设计遵循“工业级精度、野外持久生存、低成本量产”的原则。

### 4.1.1 核心传感器选型与集成

为了实现米级甚至亚米级的高度转换, 传感器的选型至关重要。

- 气压传感器(核心):
  - 问题:一期数据显示, 不同设备间存在7-14米的气压高度误差, 且受温度漂移影响大<sup>4</sup>。
  - 选型建议:放弃消费级传感器, 采用工业级高精度MEMS气压计。推荐Bosch BMP581或TE MS5611。
    - Bosch BMP581:具有极低的长期漂移( $\pm 0.1 \text{ hPa/年}$ ), 绝对精度 $\pm 30 \text{ Pa}$ (约 $\pm 2.5 \text{ 米}$ ), 相对精度 $\pm 6 \text{ Pa}$ (约 $\pm 50 \text{ 厘米}$ ), 功耗极低(微安级), 非常适合电池供电的野外节点<sup>11</sup>。
    - 标定方案:引入出厂标定和基于GNSS真值的“在线自校准”机制, 利用RTK获取的精确几何高度反推气压基准, 消除传感器个体差异。
  - GNSS定位模块:
    - 问题:一期GNSS垂直定位漂移严重, 最大浮动达50米, 无法作为真值<sup>4</sup>。
    - 升级方案:必须升级为支持\*\*RTK(实时动态差分)或PPK(后处理动态差分)\*\*的双频多星模块。
      - 选型:推荐使用基于u-blox F9P或国产同类芯片(如和芯星通UM980)的模块, 配合双频天线。参考\*\*北天(Beitian)\*\*等供应商的高精度模组, 成本可控制在数百元人民币<sup>4</sup>。RTK技术可将垂直定位精度锁定在厘米级, 作为气压高度的“绝对锚点”。
  - 微气象传感器:集成温湿度传感器(如Sensirion SHT4x), 因为空气密度和气压高度计算高度依赖于虚温(Virtual Temperature), 需实时修正温度对气压高度公式的影响<sup>4</sup>。

### 4.1.2 供能与持久化设计

为满足99.9%的在线率目标, 能源系统需针对无光照的最恶劣工况(如梅雨季节)设计。

- 功耗控制: 整机功耗目标控制在\*\*1瓦(1W)\*\*左右。采用间歇工作模式: 3-5秒采样一次, 但每60秒或300秒打包上报一次, 以降低通信模块(4G/NB-IoT)的功耗<sup>4</sup>。
- 光伏储能系统:
  - 电池: 根据计算, **12V 20Ah (约240Wh)** 的锂电池是最佳平衡点, 可支持约8-10天的纯电池续航, 满足深圳连续阴雨天的需求<sup>4</sup>。
  - 太阳能板: 配备**30W单晶硅太阳能板**。根据可靠性估算公式  $LLP \approx \exp(-\beta(R-1)S)$ , 在  $R > 1$  (发电量大于耗电量)的情况下, 30W面板配合20Ah电池可实现接近99.99%的理论在线率<sup>4</sup>。
  - 成本预算: 供能部分(电池+板+控制器)成本预估在**400元以内**<sup>4</sup>。

#### 4.1.3 通信与防护

- 通信模块: 采用4G Cat.1模组(如移远EC200系列), 平衡速率与覆盖。相较于NB-IoT, Cat.1延迟更低, 且支持未来固件OTA升级所需的带宽。对于偏远盲区, 可预留LoRa Mesh接口进行组网<sup>4</sup>。
- 结构防护: IP67级防水防尘外壳, 适应城市楼顶、塔台等户外环境。

## 4.2 软件与算法架构: 物理引导神经场 (Cloud)

传统的空间插值方法(如Kriging)无法处理复杂的城市微气象环境(如热岛效应、楼宇风场)。高密度盒子二期采用\*\*物理引导神经场(Physics-Guided Neural Fields, PGNF)\*\*技术, 这是系统的核芯壁垒<sup>4</sup>。

#### 4.2.1 核心算法逻辑

PGNF是一种融合了物理机理与数据驱动的混合模型(Gray-box Model)。

1. 物理背景场(**Physics-Base / Hard Constraint**):
  - 利用全球气象预报数据(如ECMWF ERA5或华为盘古大模型)作为边界条件。
  - 结合高精度数字地表模型(**DSM/DEM**)和重力场模型(**EGM2008**)。
  - 通过经典的\*\*压高公式(Hypsometric Equation)\*\*计算一个理论上的基准气压值  $\$P_{phy}$ 。这一步保证了结果符合流体静力学的基本物理规律, 不会出现离谱的预测<sup>4</sup>。

- 物理降尺度:通过DSM数据, 将粗粒度(30km级)的气象网格数据垂直插值到具体的米级高度, 解决宏观模型分辨率不足的问题<sup>4</sup>。
- 2. 神经残差网络(**Neural Residual / Soft Correction**):
  - 利用深度神经网络(如MLP或Siren)来学习“物理模型预测值”与“高度盒子实测值”之间的残差(**Residual, \$\Delta P\$**)。
  - 输入特征:时空坐标 \$(x, y, z, t)\$、物理预测值 \$P\_{\text{phy}}\$、环境特征 \$z\_{\text{env}}\$ (如建筑密度、地表粗糙度、土地覆盖类型)。
  - 输出:局部气压异常修正量 \$\Delta P\$。这部分负责捕捉城市微气候(如高楼间的风洞效应)引起的非线性偏差<sup>4</sup>。
- 3. 融合输出:
  - 最终预测值 \$P\_{\text{final}} = P\_{\text{phy}} + \Delta P\$。
  - 损失函数设计中加入物理约束项(如梯度的平滑性), 防止在没有传感器的区域产生过拟合<sup>4</sup>。

#### 4.2.2 软件系统架构

系统采用高并发、低延迟的SaaS架构设计。

- 数据接入层:通过MQTT协议接入海量盒子数据, 经由IoT Gateway(如EMQX)清洗去噪后通过Kafka消息队列传输<sup>4</sup>。
- 实时计算层:利用Flink进行流式处理, 实时维护每个盒子的状态窗口(如最近1分钟的滑动平均气压), 剔除阵风引起的瞬时波动噪声<sup>4</sup>。
- 模型服务层:
  - 离线训练:每小时利用最新的盒子数据微调神经网络权重。
  - 在线推理:API服务接收用户请求(Lat, Lon, Alt), 调用模型计算实时的QNH校准值。为满足<50ms的响应要求, 可将未来的预测场预算算为4D查找表(Look-up Table)存入Redis缓存<sup>4</sup>。

---

## 5. 实施路径与预算评估

### 5.1 二期建设预算

根据调研报告, 实现二期工程化升级与小规模部署的预算结构如下<sup>4</sup>:

- 单台硬件成本(**BOM**) : 目标是量产后控制在 **¥1,500 - ¥3,000**。
  - GNSS/气压计/传感器:¥500 - ¥750
  - 通信模组:¥30 - ¥100
  - 供电系统(电池+光伏):¥200 - ¥350
  - 机箱与辅材:¥100 - ¥250
- 研发人力:约 **100万元**(涵盖嵌入式、算法、后端开发人员)<sup>4</sup>。
- 部署成本:小规模试点(示范区)需投入约15万-30万元;城市级大规模部署(1-2万台)预计需投入 **1500万-3000万元**(不含RemotID增强版)<sup>4</sup>。

## 5.2 阶段规划

- 第1个月:工程定型。完成BMP581等核心器件的选型验证,确定供能参数,开发物理降尺度算法原型。
- 第2-3个月:局部实验。在深圳典型区域(如龙岗低空测试场)部署30-60台设备,验证PGNF算法在不同微气象条件下的修正效果,将高度误差从100米级收敛至10米以内(95%置信度)<sup>4</sup>。
- 第3-6个月:规模部署与**SaaS**上线。与政府SILAS系统对接,完成全深圳范围的网格化部署,正式上线API计费服务<sup>4</sup>。

---

## 6. 结论

“高度盒子”是低空经济时代不可或缺的“数字路标”。它通过工业级传感硬件与物理引导**AI**算法的结合,巧妙地解决了低空飞行中最为棘手的垂直定位统一问题。

从商业视角看,它具备极佳的延展性:短期依托政府的新基建投入(**To-G**)快速完成网络铺设,建立数据壁垒;中期通过向高频高价值的物流与客运运营商提供**SaaS**服务(**To-B**)实现自我造血与盈利;远期则通过芯片植入与生态合作,成为低空飞行器的标配组件。

在技术上,从传统的空间插值向“物理+神经场”混合建模的跨越,保证了系统在稀疏布站下的鲁棒性和密集布站下的高精度,构建了难以被纯软件厂商复制的技术护城河。随着2025年中国低空经济万亿市场的开启,高度盒子有望成为定义低空垂直坐标系事实标准的关键基础设施。

---

注:文中数据引用自用户上传文档及公开研究资料,引用标识如<sup>4</sup>等。

## 附录：详细数据支持

表1：高度盒子硬件选型与成本预估

4

模块	关键选型/参数	预估成本(量产)	选型理由
气压计	Bosch BMP581	¥20 - ¥40	极低漂移 (0.1 hPa/yr), 高相对精度 ( $\pm 6 \text{ Pa}$ ), 功耗低。优于旧款BMP390。
GNSS	双频RTK模组 (如北天/和芯星通)	¥300 - ¥500	必须支持RTK以提供厘米级几何高度真值, 用于反向标定气压计。
主控	STM32或ESP32系列	¥20 - ¥40	低功耗, 接口丰富, 足以支撑边缘卡尔曼滤波。
通信	4G Cat.1 (移远EC200等)	¥30 - ¥50	覆盖广, 速率适中, 支持OTA。
供电	30W单晶板 + 12V 20Ah锂电	¥200 - ¥350	确保深圳雨季连续8-10天续航, 在线率>99.9%。
外壳/辅材	IP67防护, 安装支架	¥100 - ¥200	野外耐候性。
总计BOM	--	¥670 - ¥1,180	具备极强的规模化部署成本优势。

表2：竞品技术与模式对比详表

4

特性	高度盒子 (Height Box)	NextNav (Pinnacle)	Point One (Polaris)
垂直精度目标	< 1米 (相对/绝对融合)	< 3米 (楼层级)	厘米级 (主要侧重GNSS)
数据源	气压 + GNSS + 温湿度 + NWP气象模型	气压 + 专用信标 (TerraPoiNT)	GNSS RTK + 气压
核心算法	物理引导神经场 (PGNF)	专有插值算法	SSR (状态空间表示)
主要部署地	中国 (深圳试点)	美国 (覆盖4400+城市)	美国、欧洲、韩国
变现逻辑	基础设施销售 + 动态API订阅	E911合规收费 + SDK授权	开发者API订阅
生态开放性	高 (旨在建立统一标准)	封闭 (需专有SDK/芯片支持)	较高 (标准 RTCM/NTRIP)

### 引用的著作

1. Expanding eVTOLs fire up China's low-altitude economy, as more people embrace airborne mobility, 访问时间为十一月 26, 2025,  
<https://www.globaltimes.cn/page/202511/1348939.shtml>
2. Insuring the low-altitude airspace economy in China - Swiss Re, 访问时间为十一月 26, 2025,  
<https://www.swissre.com/institute/research/topics-and-risk-dialogues/china/insuring-low-altitude-airspace-economy-china.html>
3. China's 15th Five-Year Plan: Makes the Low-Altitude Economy a National Priority, 访问时间为十一月 26, 2025,  
<https://businessaviation.aero/evtol-news-and-electric-aircraft-news/low-altitude-economy/chinas-15th-five-year-plan-makes-the-low-altitude-economy-a-national-priority>
4. 高度盒子二期调研报告与预算评估.pdf
5. NextNav - STMicroelectronics, 访问时间为十一月 26, 2025,

[https://www.st.com/content/st\\_com/en/partner/partner-program/partnerpage/NextNav.html](https://www.st.com/content/st_com/en/partner/partner-program/partnerpage/NextNav.html)

6. Pinnacle - NextNav, 访问时间为 十一月 26, 2025, <https://nextnav.com/pinnacle/>
7. Polaris, RTK & GNSS Corrections | Point One Navigation, 访问时间为 十一月 26, 2025, <https://pointonenav.com/polaris/>
8. Point One Delivers the First Highly Accurate and Easy-to-Use Precision Platform for Surveyors and Surveying Tool Manufacturers | Geo Week News, 访问时间为 十一月 26, 2025,  
<https://www.geoweeknews.com/news/point-one-surveying-navigation-gis-gnss>
9. Promoting low-altitude economy in Shenzhen and the United States, 访问时间为 十一月 26, 2025,  
[https://app7.legco.gov.hk/rpdb/en/uploads/2025/IN/IN10\\_2025\\_20250516\\_en.pdf](https://app7.legco.gov.hk/rpdb/en/uploads/2025/IN/IN10_2025_20250516_en.pdf)
10. NextNav 3D-CAD - AWS Marketplace, 访问时间为 十一月 26, 2025,  
<https://aws.amazon.com/marketplace/pp/prodview-qntj2pcnhitso>
11. Pressure sensor BMP581 - Bosch Sensortec, 访问时间为 十一月 26, 2025,  
<https://www.bosch-sensortec.com/products/environmental-sensors/pressure-sensors/bmp581/>
12. Bosch barometric pressure sensor raises the bar for accuracy and performance in mobile devices, 访问时间为 十一月 26, 2025,  
<https://www.bosch-presse.de/pressportal/de/en/bosch-barometric-pressure-sensor-raises-the-bar-for-accuracy-and-performance-in-mobile-devices-238272.html>
13. Products - Beitian store, 访问时间为 十一月 26, 2025,  
<https://store.beitian.com/collections/all>