### <<基于三重螺旋创新理论模型的创新体系>>

#### 图书基本信息

书名:<<基于三重螺旋创新理论模型的创新体系研究>>

13位ISBN编号:9787811356762

10位ISBN编号: 7811356767

出版时间:2010-12

出版时间:暨南大学出版社

作者:林学军

页数:251

版权说明:本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介,请支持正版图书。

更多资源请访问:http://www.tushu007.com

### <<基于三重螺旋创新理论模型的创新体系>>

#### 内容概要

改革开放后,中国的经济得到了快速发展。

但是,这个发展的代价是巨大的。

它消耗了大量的资源,造成了环境的污染,且出卖的是廉价的劳动力,这实际上是不可能持续的发展 模式。

2008年的金融危机使广东外向型经济受到了严重的冲击,我们深深感受到广东经济转型、提升广东产业结构的重要性与迫切性。

要保持广东乃至全国经济的可持续发展,我们必须提高自主创新能力,掌握核心技术,才能在全球竞争中占据有利的地位。

改革开放后,我国一直比较重视创新,但是在创新中,政府、高等学校和科研机构、企业界之间各行其是,无法形成创新的合力,造成我国的自主创新能力弱、创新资源配置不合理、成果转化率低、核心技术依赖进口等被动局面。

本书应用三重螺旋理论分析我国的创新体系,从创新的动力、创新的传播、创新的生态环境等方面对创新进行全面的考察,一方面深化了三重螺旋的创新理论,另一方面把国外先进的创新思想与中国的创新实际紧密联系在一起,提出了以"官产学"代替"产学研",变革我国的创新指导思想,还建议创建我国创新集团,这对我国的创新体系的建设有一定的启示。

本书是林学军同志在其博士论文的基础上修订的。

林学军同志曾经是一名守卫南海的水兵,后到暨南大学从事行政、教学工作,他这种经历能考上博士 实属不易。

在攻读博士期间,他还担负了繁重的教学任务。

但是,作为导师的我没有放松对他的要求,我认为博士论文是将来工作安身立命之本,要求其对论文的主题、结构、思路进行过三次大的修改,直至基本符合要求,才准予开题。

开题后又经历三次重大修改才允许他参加论文答辩。

林学军同志从定下研究方向开始,足足花了两年的时间,认真钻研创新理论,并利用假期深入上海、广州、深圳、珠海等高新技术产业开发区进行调研,获取第一手资料,力求论文既有一定的理论高度,又能结合中国的创新实际。

本论文在论文答辩会上受到有关专家的好评,是一篇理论联系实际、看现实意义的力作。 希望我的其他学生也能坚持理论与实际相结合的学风,潜心钻研,不断攀登科学高峰。 同时,也向同行推荐这部新作品,愿创新理论促进我国创新活动深入发展。

## <<基于三重螺旋创新理论模型的创新体系>>

#### 作者简介

#### 林学军。

男,福建省平和县人,经济学博士,副研究员。

现任教于暨南大学国际商学院,研究方向为知识经济与经济增长。

曾发表学术论文30余篇,出版《当代大学生职业生涯规划与管理》教材一部,主持广州市天河区"建设创新型城区的战略构想"课题,参与国务院侨办"我国新创侨资企业持续成长与侨务政策研究"青年课题。

### <<基于三重螺旋创新理论模型的创新体系>>

#### 书籍目录

1 导论 1.1 研究的背景 1.2 研究的目的与意义 1.3 研究的框架及主要内容 1.4 创新之处及研究方法2 三重螺旋创新模型的理论综述 2.1 伦德尔和纳尔逊的国家创新体系及其他创新理论 2.2 埃茨科维兹和雷德斯多夫的"三重螺旋"理论3 三重螺旋模型的创新动力机制 3.1 创新的市场吸引力:生产者一用户关系 3.2 创新的科技推进力 3.3 创新的公众力量 3.4 三重螺旋的创新动力 3.5 我国创新动力的现状 3.6 提高我国创新动力的策略4 三重螺旋模型的创新传播与应用机制 4.1 传统的创新传播机制 4.2 三重螺旋的创新传播与应用机制 4.3 我国创新传播与应用存在的问题 4.4 改进我国创新传播与应用的策略5 三重螺旋创新的生态环境 5.1 创新的组织者——政府 5.2 创新的主力军——学习型企 5.3 创新的先锋队——研究型的高等学校 5.4 三重螺旋的官产学创新生态环境6 三重螺旋的创新政策体系 6.1 发达国家保证官产学紧密结合的制度 6.2 我国保证官产学结合的制度的现状及存在的问 6.3 以三重螺旋模式加强官产学紧密协作的政策与法律框架7 三重螺旋的创新组织8 高新技术开发区的三重螺旋模型案例研究结论与展望参考文献附录 建设创新型高新区调研表后记

### <<基于三重螺旋创新理论模型的创新体系>>

#### 版权说明

本站所提供下载的PDF图书仅提供预览和简介,请支持正版图书。

更多资源请访问:http://www.tushu007.com