

UrbanComp Lab 学习资料库 (https://research.urbancomp.dev/)

THIS EDITION

五个方向的当日进展

基于城市破碎化方法评估热舒适性动态：以炎热干旱地区大都市塔布里兹为例

研究日报头版。

编者按：本期聚焦地理智能体范式兴起与城市空间感知深化两大主线：一方面，地理大模型正突破多模态融合与物理约束瓶颈；另一方面，从塔布里兹热舒适性动态评估到卡尔加里设计周的在地实践，城市感知研究持续拓展方法论边界与人文维度。

TREND OVERVIEW

趋势综述：城市感知与地理智能的双重跃迁。

近期研究聚焦于地理空间基础模型（GFM/EOFM）的领域适配与多模态融合，重心正从通用预训练转向解决遥感物理约束、模态异构性及部署可行性等实际瓶颈。

近期研究重心从两两模态配对融合转向统一、可扩展的多模态联合建模，强调以场景内容为锚点的跨模态生成与理解；方法设计日益注重物理约束、缺失模态鲁棒性及领域可信性。

近期研究重心从传统交通建模转向以轨迹数据为驱动的智能体化、生成式与闭环优化方法，强调在真实城市约束下实现可部署的自适应控制与科学发现。

DIRECTION PULSE

1 地理大模型与地理智能体

近期研究聚焦于地理空间基础模型（GFM/EOFM）的领域适配与多模态融合，重心正从通用预训练转向解决遥感物理约束、模态异构性及部署可行性等实际瓶颈。

2 多源多模态地理数据

近期研究重心从两两模态配对融合转向统一、可扩展的多模态联合建模，强调以场景内容为锚点的跨模态生成与理解；方法设计日益注重物理约束、缺失模态鲁棒性及领域可信性。

3 轨迹数据与城市交通研究

近期研究重心从传统交通建模转向以轨迹数据为驱动的智能体化、生成式与闭环优化方法，强调在真实城市约束下实现可部署的自适应控制与科学发现。

4 复杂网络、韧性城市与地理模拟

近期研究聚焦于城市系统作为复杂网络的结构韧性演化及其政策干预效应，方法重心正从静态拓扑分析转向动态过程建模与因果识别。

5 城市感知、街景感知与空间优化

近期研究重心从静态街景图像的属性预测，转向对感知建模机制、视觉对齐可靠性及主观判断因果杠杆的深入探究；方法上强调人类感知过程建模、跨时序图像对齐质量控制，以及基于反事实编辑的干预性可解释分析。

HIGHLIGHTS

- 地理大模型研究重心转向遥感物理约束与部署可行性适配。
- 城市热舒适性评估引入动态破碎化分析方法。
- 线性公园与下沉花园等项目体现交通-生态-社交空间再整合。
- 西非现代主义建筑展重审独立时期空间政治与文化主体性。

近期研究聚焦于地理空间基础模型（GFM/EOFM）的领域适配与多模态融合，重心正从通用预训练转向解决遥感物理约束、模态异构性及部署可行性等实际瓶颈。

近30天 169 近7天 37 来源 59 论文 983

趋势信号

- 多篇论文强调遥感数据受测量物理规律与运行决策约束，要求基础模型必须进行领域特定架构与预训练目标设计
- 地理空间多模态成为共识方向，尤其关注栅格（Sentinel-2/航空影像）与矢量（OpenStreetMap/Overture）数据的互补性建模
- 轻量化与星上部署需求催生GeoSAM-Lite等prompt-free、低计算开销模型，凸显边缘场景适配紧迫性
- Clay等GFM被实证用作辅助上下文而非主干，体现‘基础模型+任务专用模块’混合范式兴起

核心观点

- 地理空间基础模型不能直接迁移自然图像模型范式，必须嵌入遥感物理先验（如辐射传输、重访周期、波段响应）以保障可信性
- 当前尚无单一GFM在所有下游任务（分类、分割、监测）中表现最优，性能高度依赖任务类型、模态组合与评估协议
- 栅格与矢量模态具有本质互补性：栅格捕获连续物理场，矢量编码离散实体关系，二者融合是构建以人为中心地理表征的关键路径
- 社区面临严重标准化缺失：预训练配置不可复现、评估基准不统一、模型权重公开率低（仅61%），阻碍技术前沿判定与可靠部署

RESEARCH IDEA

栅格-矢量联合建模中矢量几何拓扑约束在遥感分割下游任务中失效

栅格-矢量联合建模方法在滑坡像素级分割任务中因忽略矢量线要素的拓扑连通性约束而显著降低边界精度，导致F1分数下降超8个百分点

为什么现在值得做：城市灾害响应需亚像元级精确制图，而当前Landslide4Sense等基准数据集已提供带矢量边界的真值标注；开源矢量引擎（如GeoPandas + PyGEOS）支持实时拓扑校验，使约束嵌入成为可行工程路径。

关键难点

- 基础模型表征很强，但如何落到可解释的地理任务指标上并不直接。
- 模型迁移成功时，很难判断收益来自通用语义能力还是地理先验。

建议切入

- 基于L4S数据集构建矢量-栅格对齐子集，使用PyGEOS提取道路/坡面交界线的连通性指标作为监督信号
- 在U-Net解码器末端插入图卷积层，以矢量要素邻接矩阵为输入，强制输出分割掩膜满足欧拉数与边界环数约束
- 采用对抗训练方式，用判别器区分真实矢量边界与模型生成边界，其梯度回传至分割头

REPRESENTATIVE ITEMS

ARXIV

可扩展且可信的地球观测基础模型

基础模型（FMs）已将机器学习范式从孤立的任务专用模型开发，转向基于广泛数据预训练、并适配多种下游任务的通用模型。地球观测（EO）是该范式的重要应用领域，因为卫星与航空影像存档规模庞大、重访频率高，且日益呈现多模态特性，而可靠的实地标注数据却往往稀缺。遥感基础模型（RSFMs）若未经领域特定适配，则无法被可靠或最优地迁移应用。

ARXIV

黏土-CNN混合模型

灾后快速滑坡制图对灾害响应至关重要，但由于类别极度不平衡，其自动化仍具挑战性。本研究评估了地理空间基础模型（Geospatial Foundation Model, GFM）Clay v1.5能否提升Landslide4Sense（L4S）基准数据集上的像素级滑坡分割性能。该数据集包含3,799个训练图像块，每个块含14个Sentinel-2与地形波段，正样本像素占比约2%。

ARXIV

GeoSAM-Lite：面向星上遥感图像分割的轻量级基础模型

大规模基础模型（如Segment Anything Model, SAM）在计算资源受限的地球观测平台上的部署，受到高昂计算开销及自然图像与遥感图像之间领域偏移的制约。为应对这些挑战，我们提出地理空间Segment Anything Model-Lite（GeoSAM-Lite），一种轻量级、无需提示词（prompt-free）的遥感图像星上分割框架。

ARXIV

面向地理空间多模态基础模型的新兴灵活架构设计

基础模型（Foundation Models, FMs）正通过在多样化的无标签地理空间模态上实现可扩展的预训练，迅速变革地球观测领域。然而，其架构多样性——涵盖仅编码器、编码器-解码器及掩码自编码等多种范式——使得以一致方式评估性能权衡变得困难。本文对面向地理空间多模态推理的主流FM架构进行了严格对照比较，特别关注其在不同光谱波段配置下的灵活性。

近期研究重心从两两模态配对融合转向统一、可扩展的多模态联合建模，强调以场景内容为锚点的跨模态生成与理解；方法设计日益注重物理约束、缺失模态鲁棒性及领域可信性。

近30天 235

近7天 86

来源 57

论文 1480

趋势信号	核心观点
- MetaEarth-MM 提出场景中心联合建模范式，解耦潜在场景表征与模态生成过程 - TSMNet 引入双分支文本编码器，显式融合物体级标签与场景级语义两类文本先验 - Moonstone 和 Earth-OneVision 均构建覆盖多传感器类型（光学/SAR/红外/光谱/热/雷达等）的统一预训练数据集与基准 - 多篇工作（如 Moonstone 的 MG-MAE、Earth-OneVision 的 PCMA）针对遥感物 - 理成像差异与模态缺失设计专用架构模块	- 多模态遥感数据的内在一致性源于底层地理场景，而非像素或特征层面的外观对齐 - 文本模态（如标签、描述、知识图谱）是弥合视觉表征与现实地理概念间语义鸿沟的关键非视觉信息源 - 地球观测基础模型必须嵌入领域先验（如辐射传输规律、轨道几何、传感器物理模型），否则难以可靠迁移 - 当前缺乏统一评估基准与一致评测协议，导致模型性能不可比、部署风险难量化

RESEARCH IDEA

方法迁移到新场景后的失效边界

一篇论文中的方法迁移到另一座城市、另一类人群或另一种尺度后，最先失稳的通常不是模型主干，而是变量定义、约束条件和评估口径。

为什么现在值得做：城市灾害响应亟需高精度损毁制图，现有系统（如Robbins et al., 2026）依赖人工配准与规则融合，缺乏端到端物理感知能力；Earth-OneVision 与 MetaEarth-MM提供了多模态联合建模新范式，使嵌入成像物理约束成为可行路径。

关键难点	建议切入
- 需定量刻画光学与SAR在建筑物损毁场景下的几何-辐射耦合偏差模式 - SGMA原始架构无物理参数接口，无法直接注入成像方程或传感器姿态信息 - 损毁标注数据稀缺，难以构建带物理偏差标注的监督信号	- 基于SAR成像几何模型（如R-D模型）与光学投影模型，构建城市建筑群的模态偏差仿真器 - 将偏差场作为额外输入通道接入SGMA的语义引导融合模块，替代原始像素级对齐假设 - 在Robbins et al. (2026)损毁数据集上微调，以损毁掩膜IoU与边界定位误差为双目标优化

REPRESENTATIVE ITEMS

ARXIV

MetaEarth-MM

多模态遥感图像对地球观测至关重要，但在实际应用中，完整的配对观测往往稀缺。现有生成方法通常通过孤立的两两模态翻译来应对该问题，但随着模态数量与生成任务种类的增加，其通用性与可扩展性仍显不足。本文提出一种面向多模态遥感影像的生成式基础模型 MetaEarth-MM，支持在统一框架下实现五种模态间的配对联合生成及任意模态到任意模态的翻译。

ARXIV

融合物体级标签与场景级语义特征的开放词汇语义分割网络

多模态遥感图像的语义分割在土地利用/土地覆盖（LULC）制图、环境监测及精准地球观测中发挥着关键作用。当前多模态方法主要集中于融合互补的视觉模态，却忽视了非视觉文本数据这一富含知识的信息源——文本可有效弥合视觉模式与现实世界概念之间的语义鸿沟。为解决该局限，我们提出TSMNet：一种文本监督的多模态开放词汇语义分割网络，通过协同整合文本监督与视觉表征实现开放词汇语义分割。

ARXIV

Moonstone：面向月球遥感的多模态基础模型与基准

数十年来的轨道探测任务已获取大量月球多模态遥感数据，涵盖光学影像、光谱学、热辐射、雷达、重力场及元素成分等类型。然而，这些数据仍分散存档于不同机构，且尚无用于评估机器学习模型在月球数据上性能的基准。本文提出 Moonstone，首个面向月球遥感的多模态基础模型基准。

ARXIV

可扩展且可信的地球观测基础模型

基础模型（FM_s）已将机器学习范式从孤立的任务专用模型开发，转向基于广泛数据预训练、并适配多种下游任务的通用模型。地球观测（EO）是该范式的重要应用领域，因为卫星与航空影像存档规模庞大、重访频率高，且日益呈现多模态特性，而可靠的实地标注数据却往往稀缺。遥感基础模型（RSFM_s）若未经领域特定适配，则无法被可靠或最优地迁移应用。

近期研究重心从传统交通建模转向以轨迹数据为驱动的智能体化、生成式与闭环优化方法，强调在真实城市约束下实现可部署的自适应控制与科学发现。

近30天 467

近7天 170

来源 70

论文 2246

趋势信号	核心观点
- 强化学习被用于边缘端交叉口信号控制，仅依赖本地轨迹观测实现无中心协调的绿灯时长动态分配 - AI代理（如TrafficSci）被显式建模为可审计的科学发现工作流，自主归纳并验证跨城市交通规律 - 离散扩散模型（如MobiDiff、DRIFT）正替代连续轨迹建模范式，直接对空间-活动-时间多通道语义事件进行去噪生成 - 端到端分析框架开始整合隐私保护ETL、Vertex AI建模与Power BI可视化，支撑多利益相关者驱动的城市出行决策	- 轨迹数据已不仅是描述性输入，更是支撑自适应控制、科学发现与合成数据生成的统一语义载体 - 城市交通系统被 increasingly 视为混合自主、强耦合、异质性显著的信息物理系统，需兼顾行为建模与物理约束 - 隐私敏感性与数据可用性矛盾正推动离散化、事件级、多通道生成模型成为主流技术路径 - 交通规律发现正从专家主导转向AI代理驱动，强调可审计性、跨尺度一致性与实证可验证性

RESEARCH IDEA

轨迹方法跨城市迁移的首要失稳环节

轨迹方法迁移到另一座城市或极端天气场景后，最先失稳的通常不是模型结构，而是采样方式、路网约束和行为机制的变化。

为什么现在值得做：城市正加速部署V2X基础设施并试点AV混行区，亟需可扩展、隐私合规且动力学一致的合成轨迹支撑仿真评估；现有真实CAMASA数据集覆盖范围有限且无法泛化至未部署区域，而MobiDiff与DRIFT尚未交叉验证。

关键难点	建议切入
- 需将MobiDiff的离散事件通道（空间/活动/时间）映射至DRIFT所需的多智能体状态空间（相对位置、速度、意图交互） - 缺乏公开的、带AV渗透率标注的多城市轨迹数据集用于联合训练或迁移评估 - MobiDiff的结构化掩码策略未定义车际依赖层级，无法直接支持DRIFT要求的风险约束注入	- 基于CAMASA数据提取车际耦合特征（如跟驰距离、换道响应延迟、信号相位同步率），构建MobiDiff输出层的约束投影模块 - 在MobiDiff训练目标中引入DRIFT定义的异质性感知损失项（如AV-HV交互熵、长尾风险事件重采样权重 - 设计轻量级渗透率感知适配器：以城市级AV渗透率统计为条件输入，调控MobiDiff通道级去噪步长与掩码强度

REPRESENTATIVE ITEMS

ARXIV
基于强化学习的物联网赋能交叉口交通信号控制
城市交通拥堵在以汽车为主导的城市中仍是长期存在的挑战，带来显著的经济与社会成本。交通信号系统正日益作为网络化信息物理系统组件部署于智慧城市基础设施中，分布式感知与边缘智能支撑了自适应交通管理。本文研究强化学习（RL）作为一种边缘智能方法，用于科威特某信号控制城市交叉口的自适应交通信号运行。

ARXIV
利用AI交通科学家自主发现交通规律
普适性交通规律描述了拥堵、移动性及驾驶行为在不同城市中反复出现的模式，为交通规划、管理和控制提供了科学基础。然而，此类规律的发现目前仍依赖专家主导，需从异构观测证据中识别候选规律，或通过干预实验加以验证。尽管自主人工智能（AI）系统已在受控实验室环境中推动科学发现，但将其拓展至复杂的交通领域仍具挑战。

ARXIV
从移动数据到商业洞察
源自移动应用的实时位置数据是应对多种城市挑战的有力工具，涵盖旅游规划、停车管理、公交线路优化及资源分配等领域；同时，该数据亦为基于位置的服务、市场份额分析和用户行为画像等商业战略决策提供宝贵洞见。本研究旨在通过系统考察智能手机用户在城市环境（特别是旅游、交通与零售领域）中的行为与模式，全面应对上述挑战。我们的方法涵盖从零构建并落地实施一个复杂的数据平台，包括用例定义、架构设计及模块实现。

ARXIV
MobiDiff
人类移动性数据对交通优化、城市规划和资源分配至关重要，但真实世界中的移动性数据因隐私问题而采集成本高昂且难以共享。近期基于扩散的方法在合成逼真移动模式方面展现出潜力，但通常依赖连续或潜在的时空轨迹，限制了其对具有显式区域、活动、时间和时间间隔结构的离散语义事件的原生建模能力。

近期研究聚焦于城市系统作为复杂网络的结构韧性演化及其政策干预效应，方法重心正从静态拓扑分析转向动态过程建模与因果识别。

近30天 28 近7天 7 来源 41 论文 202

趋势信号

- 多篇论文集中发表于《Sustainable Cities and Society》，主题涵盖气候韧性试点政策、AI政策对城市韧性的影响等实证评估
- arXiv出现理论性工作，如仿射元胞自动机的精确李雅普诺夫谱推导，强调动力系统稳定性可解析刻画
- Smart Cities Dive等平台持续报道地方政府层级的韧性责任下放与融资机制创新，反映实践端对制度-技术协同的关注
- ‘UrbanComputing’与‘GeoSimulation’高频共现于论文标签，显示城市计算与地理模拟方法在韧性分析中的融合趋势

核心观点

- 城市韧性不能仅由基础设施冗余定义，而需建模为多尺度复杂网络在扰动下的结构与功能响应
- 元胞自动机等GeoSimulation方法正被赋予更严格的动力系统理论基础（如李雅普诺夫谱），以支撑韧性量化
- 政策干预（如气候韧性试点、AI治理政策）被视为外生冲击，其效果需通过准自然实验等因果推断策略评估
- 关键基础设施韧性正经历治理重心下沉——从联邦/国家主导转向州级与地方委员会协同，伴随融资模式创新（如绿色银行打包）

RESEARCH IDEA

奇偶性规则李雅普诺夫谱在非均匀城市路网上的适用边界

奇偶性规则定义的李雅普诺夫谱（即邻接矩阵谱半径对数）在非周期、非正则、带地理嵌入权重的城市路网拓扑上失效，因其隐含的图同质性假设与真实路网节点度分布异质性、边权重空间非平稳性冲突。

为什么现在值得做：城市级高精度路网矢量数据（如OpenStreetMap全要素导出）与GeoAI驱动的动态负载模拟工具链已成熟，市政部门亟需可解释、非数值模拟的韧性敏感性指标用于设施加固优先级排序。

关键难点

- 需构造地理加权邻接矩阵并重定义奇偶性规则更新函数，使布尔逻辑与连续权重可兼容
- 真实路网存在大量悬挂节点与多尺度连通组件，导致邻接矩阵谱半径无法唯一映射到全局扰动放大效应
- 缺乏地面实证：尚无公开数据集记录城市路网在洪涝/断电事件中节点失效的时序级联序列

建议切入

- 从OSM提取珠三角城市群主干路网，构建带长度、车道数、坡度属性的加权有向图
- 将原始奇偶性规则扩展为加权模2更新：每个节点状态由其邻居加权和模2决定，权重经标准化处理
- 对比加权图与二值化图的李雅普诺夫谱差异，重点分析最大指数与实测级联失效步长的相关性

REPRESENTATIVE ITEMS

SUSTAINABLE CITIES AND SOCIETY

城市韧性网络的结构转型：珠江三角洲城市群的时空演化与机制

出版日期：2026年9月15日；来源：《可持续城市与社会》（Sustainable Cities and Society），第148卷；作者：池慧、郑立勤、邱启贤、卢楠。

SMART CITIES DIVE

新型关键基础设施网络安全框架包含政府与地区委员会选项
特朗普政府表示，希望将更多网络安全韧性责任下放至州级和地方层级。

SUSTAINABLE CITIES AND SOCIETY

气候韧性城市建设作为智慧城市发展的赋能路径：一项实证评估
气候韧性城市建设试点政策是提升城市韧性的关键举措，也可能对 产生显著影响。

SUSTAINABLE CITIES AND SOCIETY

人工智能政策与城市韧性：来自中国一项准自然实验的证据
出版日期：2026年9月15日；来源：《可持续城市与社会》（Sustainable Cities and Society），第148卷；作者：凌志鹏（Ling-Zhi Peng）、金阳蔡（Jinyang Cai）。

近期研究重心从静态街景图像的属性预测，转向对感知建模机制、视觉对齐可靠性及主观判断因果杠杆的深入探究；方法上强调人类感知过程建模、跨时序图像对齐质量控制，以及基于反事实编辑的干预性可解释分析。

近30天 10

近7天 3

来源 40

论文 172

- 趋势信号
- 核心观点
- 出现专用于街景图像视觉对齐的开源工具（PairWise Image Finder），强调匹配关键特征比例、距离、覆盖范围及语义掩膜对齐度等量化指标
 - 新构建含眼动追踪数据的Place Pulse-Gaze数据集，推动将人类注视行为作为建模范式的核心输入而非后验解释
 - 提出基于‘杠杆’（lever）的结构化反事实编辑框架，定义语义概念、空间支持、干预方向与编辑模板四维约束，聚焦交通基础设施与物理维护两类显著影响安全感知的视觉杠杆
 - 多篇论文明确指出当前街景感知模型本质为相关性建模，缺乏对改变人类判断的局部视觉变化的因果识别能力
 - 街景图像元数据不足以支撑可靠的纵向变化分析，视觉对齐必须通过特征匹配与语义掩膜联合量化
 - 人类注视行为本身携带可预测主观城市感知的信号，且与显/隐式视觉表征融合能提升建模效果
 - 城市感知建模需从‘预测什么’转向‘为什么这样判断’，亟需引入认知机制（如注视）与因果干预（如杠杆编辑）
 - 天气等环境变量会引入系统性测量偏差，影响街景感知评估结果的可比性与稳健性

RESEARCH IDEA

注视引导模型在非东亚城市失效的主因是眼动先验偏差

基于Place Pulse-Gaze构建的注视引导城市感知框架在阿尔巴尼亚、黑山等新覆盖东欧城市街景中预测性能显著下降，因其依赖的注视分布先验与当地居民真实扫视模式存在结构性偏差。

为什么现在值得做：PairWise Image Finder：一种面向城市感知研究的开源街景图像对视觉对齐查找工具 与 利用人类注视建模主观城市感知 已经提供了可复用的变量、数据或模型入口，这使得问题不再停留在概念层面，可以直接构造成小规模验证。

- 关键难点
- 建议切入
- 需在无预标注视数据的新城市快速构建轻量级眼动采集协议
 - 先复刻已有论文中的视觉指标，确认哪些变量在原始设定中真正起作用。
 - 须分离图像底层特征（如建筑密度）与高层文化变量（如步行习惯）对注视路径的贡献
 - 再补入人口、设施和可达性控制项，避免把社会经济差异误判成视觉效应。
 - Place Pulse-Gaze标注协议未公开注视热图生成细节，复现基准模型存在接口不确定性
 - 最后在另一座城市做小规模外部验证，判断结论是否具有迁移性。

REPRESENTATIVE ITEMS

COMPUTERS, ENVIRONMENT AND URBAN SYSTEMS
天气有影响吗？基于街景图像的城市感知评估中的测量偏差探究
发表日期：2026年7月 来源：《计算机、环境与城市系统》，第127卷 作者：金东焕，李承敏，韩彩妍，金友贞，高奉宇，黄义正。

ARXIV
PairWise Image Finder

变化检测与场景识别技术已被广泛应用于街景影像（SVI），以理解跨年度场景的变化。然而，仅依赖元数据往往不足以可靠地找到视觉上对齐的图像对。本研究提出 PairWise Image Finder 工具，该工具融合特征检测与匹配，并借助语义分割掩膜来量化不同时期两幅图像之间的视觉对齐程度。

ARXIV
利用人类注视建模主观城市感知

城市感知描述了人们如何主观评估城市环境，从而塑造城市被体验与理解的方式。现有计算方法主要直接从街景图像建模城市感知，却在很大程度上忽略了形成此类判断所依赖的人类感知过程。本文提出 Place Pulse-Gaze 数据集，该数据集在街景图像基础上同步增加了眼动追踪记录及个体感知标签。

JOURNAL OF TRANSPORT & HEALTH
The relationship between visual

Journal of transport & health；卷 13；页码 90-102；发表于 2019 年；出版机构 Elsevier。

UrbanComp Lab 学习资料库 (https://research.urbancomp.dev/)

USDOT OPEN DATA
美国交通支出
Public Transit。

USDOT OPEN DATA
审核与改进 (A&I) — MCSAP 项目—州级季度报告
数据看板的迷你视图。州级季度报告与商业车辆安全计划 (CVSP) 数据看板 (简称“数据看板”) 是一项工具, 提供按季度更新的安全数据, 以协助各州编制《机动车辆承运人安全援助计划》(MCSAP) 公式拨款季度报告, 并监测其《商业车辆安全计划》(CVSP) 中所列的、由MCSAP资助的各项活动。注: 数据看板所呈现的所有安全数据均来自美国联邦汽车运输安全管理局 (FMCSA) 机动车辆承运人管理信息系统 (MCMIS), 且不受资金来源限制。

ARCHDAILY
雅居乐·御峰园下沉花园——蕾丝台阶 / TROP: 地形与开放空间
雅居乐·御峰园以‘园中园’理念为设计核心, 通过一系列主题景观营造自然、建筑与日常生活的持续对话。作为社区的空间序曲, ‘蕾丝台阶’连接主大堂、住宅塔楼与会所, 将交通空间转化为宜人的社交场所。

ARCHDAILY
MoMA举办‘解放的建筑师’展览, 聚焦西非独立时期现代主义建筑
纽约现代艺术博物馆 (MoMA) 于2026年7月5日推出展览《解放的建筑师: 西非现代主义》 (Architects of Liberation: Modernism in Western Africa), 展期至2027年1月2日。展览考察1950年代末至1980年代初西非地区在政治独立背景下的非洲现代建筑实践, 涵盖贝宁、喀麦隆、科特迪瓦、加纳、尼日利亚、塞内加尔和多哥七国的作品。展览以若干标志性项目为‘切入点’, 围绕城市景观、教育与住房等主题组织陈列。

JAPAN G SPATIAL INFORMATION CENTER
国土数值信息 (紧急运输道路) ——新潟县
全国の緊急輸送道路について、その路線形状データと属性データとして、緊急輸送道路の区分、道路種別、路線名称、出典資料名等をGISデータとして整備したものである。作成年度: 平成27年度 原典資料: 各都道府県、政令指定都市「地域防災計画」、「緊急輸送道路ネットワーク計画図」等 国土地理院「地理院地図 (標準地図)」 ※この地図の作成に当たっては、国土地理院長の承認を得て同院発行の電子地形図 (タイル) を使用した。(承認番号 平成27情使、第585号)。

ARCHDAILY
阿里亚加线性公园 / 地区建筑实验室
一处重新连接区域交通与本地生活的公共空间——作为墨西哥政府“跨洋铁路”项目的一部分, 该项目旨在联通该国东南部地区, 海军部负责铁路基础设施的建设与改造工作, 内容涵盖铺设新轨道、车站设计以及车站周边公共空间的设计。

TRANSACTIONS IN GIS
深度表征学习驱动的自监督标签生成方法
《GIS学报》 (Transactions in GIS), 2026年8月, 第30卷第5期。

ARCHDAILY
CCE住宅 / ONA——游牧式建筑事务所
基地——该项目位于门多萨省卢汉德库约市查克拉斯德科里亚, 地处大门多萨山麓地带, 周边为低层住宅、葡萄园与杨树林构成的半城市化环境, 共同塑造了该地区的文化景观。这座170平方米 (1,830平方英尺) 的单层住宅, 源于打造一处内向型庇护所的设计初衷, 其通过围合与可控开放的逻辑, 与周边环境展开对话。