

ITS部署成本明细：从资本支出到年度运维的估算框架

早上好，UrbanComp

星期一 · 武汉光谷 · 雾 · 23°C · 21-26°C

本期资料 2026-09-20 · 新增 29 条 · 5 个研究方向

本期关注空间异质性和因果推断的干扰。内蒙古生态研究揭示放牧强度在全局与局部的反向关联，提示我们警惕聚合数据中的辛普森悖论。同时，美国ITS成本数据库与明尼苏达移动观测数据提供了基础设施规划与维护的微观证据。这些材料共同指向一个核心问题：在缺乏地理完备性的模型中，我们是否误读了城市与自然的互动机制？

翻开之前

LGBM-SHAP与GOZH集成模型揭示了放牧强度的“辛普森悖论”，而USDOT的ITS成本库则提供了罕见的非经常性资本支出明细。两者分别展示了统计陷阱与工程实账，值得对照阅读。

给今天的一句话 休息不需要等到筋疲力尽，舒服本身就值得重视。

今天先读这一篇

USDOT Open Data · 2026-09-03

ITS部署成本明细：从资本支出到年度运维的估算框架

摘要节选 · 美国交通部（U.S. DOT）下属的智能交通系统联合项目办公室（ITS JPO）建立了 ITS 成本数据库，作为交通专业人员获取 ITS 部署成本估算的国家资源。该数据库旨在支持交通决策者做出知情决策。ITS 成本数据库包含可用于规划过程或初步设计阶段的项目成本估算、政策研究及成本效益分析的 ITS 成本估算值。在可能的情况下，数据库提供非经常性（资本）成本和经常性（运营与维护）成本。数据分为两类：单位成本和系统成本摘要。系统成本摘要涵盖整个 ITS 项目或其部分项目的成本，例如扩展全州道路天气信息系统的成本或信号互联项目的详细成本。每条记录描述项目背景、部署的 ITS 技术，并展示成本及其覆盖范围。

还有两条，值得带走

GIScience & Remote Sensing · 2026-03-28

放牧强度的辛普森悖论：全局正相关下的局部退化机制

摘要节选 · 由于全局线性模型难以捕捉空间非平稳性和复杂的交互效应，表征空间异质性旱区生态质量的时空动态及其驱动机制仍具挑战性。

沿着你的方向，继续往下读

[01 地理大模型与地理智能体 P2](#)[03 轨迹数据与城市交通研究 P4](#)[05 城市感知、街景感知与空间优化 P6](#)

USDOT Open Data · 2026-09-03

明尼苏达州交通部移动观测数据

摘要节选 · 这些数据文件源自明尼苏达州交通部（MnDOT）的综合移动观测（IMO）合同。仪器化车辆包括扫雪车（由 Sterling 和 International 制造）和轻型皮卡（由 Ford 制造）。

[02 多源多模态地理数据 P3](#)[04 复杂网络、韧性城市与地理模拟 P5](#)

从休斯顿案例看地理大模型评估规范的缺失与补正

资料观察截至 2026-09-20 · 近7天 37 条 · 近30天 178 条 · 66 个来源

BEACON通过引入POI语义与行为数据，显著提升了AlphaEarth在社会经济指标预测上的表现，展示了多模态对齐的潜力。然而，另一项针对152篇论文的系统性审计揭示，当前地空间基础模型领域缺乏统一的评估标准与公开规范，导致结果难以复现和比较。这两份材料形成鲜明对照：前者是具体技术路径的探索，后者则指出了支撑此类探索的基础设施危机。若无法解决评估一致性难题，单个模型的改进将难以被准确衡量。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-08-30

BEACON如何借POI数据增强AlphaEarth的社会感知力

摘要节选 · 诸如AlphaEarth Foundation等地理空间基础模型可生成紧凑且全球一致的地球表面表征，能有效迁移到多种下游任务。然而，由于这些模型主要基于地球观测影像进行训练，其嵌入主要捕获物理与光谱特征，而对人类活动与城市功能的编码则较弱。为弥补这一局限，我们提出BEACON——一种三模态对比学习框架，旨在对齐城市空间的三种互补视角：来自AlphaEarth（AE）嵌入的物理表征、来自兴趣点（POI）文本的语义表征，以及来自小时级POI访问量的人类行为表征；同时保持部署后的表征仍为纯图像形式。

arXiv · 2026-05-12

百篇论文审计揭示地理大模型评估标准的混乱现状

摘要节选 · 地空间基础模型（Geospatial Foundation Models, GFM）被提出作为适用于灾害响应、土地覆被制图、粮食安全监测及其他高风险地球观测任务的通用骨干模型。然而，现有已发表的相关研究未能为评审者或用户提供足够信息，以判断何种模型适配特定任务。我们认为，目前尚无人能明确界定地空间基础模型的技术前沿。尽管相关方法可能具备实用价值，但GFM领域文献在评估标准、训练与测试协议、公开模型权重以及预训练控制等方面缺乏统一规范，致使模型间无法有效比较或排序。在对152篇论文开展的系统性审计中，我们发现：同一模型、基准与协议下，跨论文报告结果存在至少10分差异的情形达46例；在126篇可提取预训练数据的论文中，94篇所采用的配置未被其他任何论文复用；39%的GFM论文未公开模型权重。

读到这里，值得核对

请仔细核对BEACON实验中线性探针与MLP探针的具体设置差异，以及其相对于基线提升的统计显著性证据。同时，结合审计文章指出的问题，思考该研究是否充分报告了结果方差，以及其使用的休斯顿数据集是否符合未来可能建立的共享核心评估集标准，以便判断其结论的可推广性。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

统一评估框架下多模态地理模型的泛化能力检验

鉴于当前地理大模型评估存在严重的不一致性问题，我们假设在统一的评估框架和控制变量下，引入人类行为与语义信号的多模态模型（如BEACON）相比纯视觉模型，其在跨城市社会经济指标预测上的优势是否具有统计稳健性，还是仅源于特定数据集的过拟合或评估协议差异。

第一步可以怎么做

首先核实是否存在公开的、包含多城市POI与遥感影像的标准测试集。若不可用，需先构建小规模基准数据。随后，严格遵循审计建议，固定数据、架构与算法变量，独立重跑BEACON与AlphaEarth基线，并强制报告五次随机种子的结果方差，以消除评估噪声。

先把边界想清楚

需注意POI数据的时空覆盖偏差可能影响行为表征的质量。此外，若缺乏社区公认的共享评估集，自行构建的基准可能仍面临可比性争议，务必明确标注数据来源与预处理细节，避免重复制造孤岛。

遥感多模态模型：架构简化与分阶后训练的权衡

资料观察截至 2026-09-20 · 近7天 60 条 · 近30天 237 条 · 59 个来源

两篇材料探讨提升遥感视觉-语言模型性能的不同路径。前者针对港口等特定场景，提出“先填补，后进阶”的分阶段后训练方法，通过构建专用数据集弥补能力缺口；后者则质疑架构特化的必要性，主张利用大规模多样化数据配合强化学习，在通用模型基础上实现竞争力。二者分别强调了精细化的过程设计与数据规模及多样性的核心价值，为处理多源地理数据提供了互补视角。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-07-24

如何分阶段填补遥感模型在港口场景的能力缺口？

摘要节选 · 遥感多模态大语言模型（RS-MLLMs）已提升通用航拍图像理解能力。然而，地球观测应用需细粒度的场景专用能力，受限于高质量场景数据稀缺及能力覆盖不全。我们将该适配问题建模为能力缺口驱动的后训练任务，并提出“先填补，后进阶”（FBA）方法。FBA不依赖于在目标领域样本上进行单阶段监督微调（SFT），而是先填补前置能力缺口，再推进至场景专用化。我们以海岸港口理解这一典型多源场景为例实例化FBA，构建三层监督数据集 CPRS（Coastal-Port Remote Sensing），并设计三个有序阶段：（1）遥感语义锚定，实现俯视视角下的视觉-语言对齐；（2）领域桥接收敛，在不同模态下使目标场景与桥接场景共享遥感先验知识；（3）证据支撑的场景调优，提升下游任务性能。

arXiv · 2026-07-17

通用大模型能否仅凭数据规模胜任遥感复杂任务？

摘要节选 · 遥感视觉-语言模型（Remote Sensing Vision-Language Models, VLMs）日益被期望支持对地球观测（Earth Observation, EO）数据及多种任务的开放式推理。该领域近期的多数进展依赖于面向遥感任务定制的架构设计，常引入新的编码器、对齐模块或任务特定的融合机制。本文质疑此类架构特化的必要性。我们证明，一个通用型视觉-语言模型只要在足够大规模、多样化数据与任务上进行训练，即可在具有挑战性的遥感基准测试中达到具备竞争力甚至当前最优（state-of-the-art）的性能。本模型采用单一语言策略，可直接以文本形式作答，亦可调用定位工具执行分割与空间定位（grounding）。

读到这里，值得核对

请对比两种方法对数据依赖的差异：FBA方法依赖于精心构建的三层监督数据集CPRS以填补特定能力缺口，而另一研究强调数据规模与多样性对通用模型性能的提升作用。在实际应用中，若缺乏高质量标注数据，哪种路径更具可行性？需核实CPRS数据集的构建成本及通用模型训练所需的数据量级。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

分阶训练能否提升通用模型的地理空间推理？

鉴于分阶段后训练能有效填补特定场景的能力缺口，而大规模数据能提升通用模型表现，假设将FBA的三阶段策略应用于通用遥感模型的后训练，可能在保持泛化能力的同时，增强对复杂地理空间关系的理解。需验证这种混合策略是否优于单一的大规模强化学习或纯监督微调。

第一步可以怎么做

选取一个开源通用遥感视觉-语言模型，构建一个小规模的、包含空间关系标注的子集。按照语义锚定、领域桥接、场景调优三个阶段进行增量式后训练，并在标准地理空间问答基准上评估性能变化，对比直接微调的效果。

先把边界想清楚

需确认所选通用模型的架构是否支持分阶段注入先验知识，且小规模子集的构建需保证标注质量，避免引入噪声干扰阶段性效果评估。数据可用性需先行核实。

聚合计数推演OD流与配送轨迹重建

资料观察截至 2026-09-20 · 近7天 102 条 · 近30天 534 条 · 71 个来源

两篇材料分别处理城市流动的宏观推断与微观记录。前者利用区域聚合计数重构起讫点矩阵，规避个体追踪的隐私风险；后者发布北京即时配送骑手的路径重建数据集，填补多站点任务序列与几何路径关联的数据空白。二者在数据粒度上形成互补：一者证明无需个体轨迹即可掌握方向性结构，一者提供精细化的物流行为实证，共同丰富了对城市移动性的理解维度。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-07

仅用聚合计数能否重构高精度OD流

摘要节选 · 实时城市治理不仅依赖于知晓人群所在位置，更依赖于掌握其在不同地点之间的移动方式——即具有方向性的流动。此类方向性结构传统上需通过追踪个体在空间中的轨迹来解析，但该方法成本高昂，且所依赖的轨迹数据高度唯一、极易被再识别。本文表明，此类方向性结构无需直接观测即可获知：城市业已采集的聚合计数数据中仍保留了足够信息，可用于重构起讫点（OD）矩阵的时间演化过程。我们采用一种兼顾不确定性的、物理信息驱动的框架，仅利用区域层级的计数数据，在来自美国与中国十二个城市的出行数据集上推断未来OD流，其精度可媲美以历史OD矩阵为输入的模式。概率建模校正了对稀疏但高价值走廊的系统性低估问题，并生成与实际观测流一致的校准化预测。

arXiv · 2025-07-15

北京即时配送骑手路径数据集发布

摘要节选 · 按需经济的快速发展深刻重塑了城市交通与物流格局，但将多站点配送任务序列与实际路径几何信息关联的公开数据仍十分稀缺。本文发布了一个基于饿了么平台脱敏记录构建的北京市即时配送任务城市尺度路径重建路线数据集。该数据集包含2020年2月期间79,648条重建的配送波次记录，关联986个匿名骑手标识符，覆盖267,529单订单。每条配送波次中，“派单”“取餐”和“送达”动作点均按原始记录时间戳排序，并通过高德地图骑行路径服务查询相邻动作点之间的路径，从而生成连续的路径几何信息。最终数据集记录了基于导航的骑行路径及对应的动作序列，揭示出具有启发性的时空规律性。原始记录验证表明，路径距离具有高度一致性，而耗时具有一致性中等水平。

读到这里，值得核对

请核对第一项研究中物理信息驱动框架如何处理稀疏走廊的系统性低估，以及其在美国与中国十二个城市的具体表现差异。对于第二项数据集，需关注通过导航服务查询生成的路径几何信息与骑手实际行驶路线的偏差程度，以及耗时一致性中等水平的具体成因是否已在原文中详细拆解。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

聚合流推断如何校正微观配送效率

宏观OD流推断模型常忽略微观路径约束，而即时配送数据揭示了具体的骑行几何与耗时规律。假设将微观路径重建中的实际耗时分布作为先验知识引入宏观推断框架，可能修正对高价值走廊流量的系统性低估，提升实时预测的物理一致性。

第一步可以怎么做

先核实北京配送数据集的公开获取权限及字段完整性。选取部分区域，提取导航路径距离与实际耗时的统计特征。尝试将这些微观时空约束作为正则化项，嵌入到基于聚合计数的OD推断模型中，观察预测精度的变化。

先把边界想清楚

导航规划路径与实际骑行轨迹存在偏差，直接代入可能引入噪声。需验证微观数据的时间覆盖范围是否与宏观推断场景匹配，避免跨时段特征错位导致的模型失效。

从建筑转型到车队并入： 异质性如何重塑系统韧性

资料观察截至 2026-09-20 · 近7天 4 条 · 近30天 26 条 · 41 个来源

两篇材料分别关注建筑存量脱碳与混合交通流控制，看似领域迥异，却共同指向复杂系统中的核心挑战：个体异质性对宏观韧性的影响。AgentHomeID 揭示业主行为差异导致能源转型的空间集聚与投资分化；CAV 研究则表明人类驾驶行为的不可预测性迫使自动驾驶算法在安全与效率间艰难权衡。二者均强调，忽略微观主体的多样性，宏观规划将失效。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-04

业主异质性如何导致建筑脱碳政策的空间失效？

摘要节选 · 建筑部门脱碳对于实现气候目标至关重要，但现有模型极少能刻画系统层面的转型动态与异质性个体投资决策之间的交互作用。本研究提出AgentHomeID，一种针对建筑存量演化的基于智能体的模型，该模型在单体建筑及其业主层面显式表征业主行为、技术经济约束及监管框架。模型区分自住业主、私人房东和机构业主三类主体，其支付意愿（WTP）参数源自实证决策者研究；模型既可运行于代表性建筑原型之上，亦可接入源自地理信息系统（GIS）的真实建筑数据。

arXiv · 2026-08-27

混合交通中CAV并入如何平衡安全惩罚与决策效率？

摘要节选 · 网联自动驾驶车辆（CAV）编队行驶为提升道路安全与通行能力提供了有前景的途径。然而，现实交通环境中的编队控制面临不确定性及异质驾驶行为带来的挑战。强化学习（RL）在解决此类控制问题上具有显著潜力，但其实际部署仍受限于安全性与学习效率等问题。本文提出一种通用建模与仿真框架，用于研究CAV编队并入操作，并比较基于深度强化学习（DRL）的控制算法性能。该问题在混合交通环境中尤为复杂，即CAV与表现出异质纵向及横向行为的人类驾驶车辆共存。研究目标是通过在学习过程中引入针对高风险行为的惩罚项，或采用外部安全控制器对所学策略施加约束，以实现安全且高效的并入操作。本研究结合基于智能体的建模框架与城市交通仿真平台（SUMO），对深度Q网络（DQN）、双重深度Q网络（DDQN）和近端策略优化（PPO）算法进行评估。

读到这里，值得核对

请核对AgentHomeID中支付意愿参数的实证来源是否覆盖低收入群体，以及CAV研究中PPO算法增加的决策步数在具体路网密度下的延迟容忍度。注意区分模型假设的理性边界与现实行为的非理性偏差，避免将仿真最优解直接等同于工程可行解。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

异质主体交互下的城市基础设施韧性评估

若将建筑业主的投资犹豫与人类驾驶员的行为不确定性视为同类“噪声”，它们如何在不同时间尺度上耦合，进而影响城市能源-交通系统的整体韧性？假设微观主体的非理性决策会在特定空间节点产生共振，放大系统脆弱性。

先把边界想清楚

需验证两类异构数据的时空对齐精度，警惕将相关性误读为因果机制。仿真结果高度依赖参数校准，缺乏实地验证时结论仅具启发意义。

街景评估中的分歧处理与文化偏见风险

资料观察截至 2026-09-20 · 近7天 1 条 · 近30天 16 条 · 41 个来源

两篇研究共同审视视觉与语言模型在城市感知中的局限。前者聚焦蒙特利尔样本，主张将人类标注的分歧与弃答视为有效测量结果，强调基准测试需报告标注者间信度；后者基于全球分层数据，揭示模型隐含的欧美文化偏好，指出提示工程虽能调整响应方向，却削弱了人口统计学模式的丰富性。二者分别从局部协商机制与全局文化结构角度，警示将AI输出直接作为中立治理依据的风险。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-05-30

如何将街景标注中的人类分歧纳入VLM基准评估

摘要节选 · 视觉-语言模型（VLMs）正日益被用于生成街景图像的结构化描述，以支持街道环境评估、制图及公众咨询等任务。此类应用将可观测属性与评价性类别相结合，其目标人群常表现为存在分歧与明确拒答的判断分布。本文主张：针对城市感知任务的VLM基准测试，应将人类判断间的分歧与主动弃答视为测量结果本身；在报告模型与人类标注一致性的同时，须一并报告标注者间信度（inter-annotator reliability）；且当模型输出旨在为城市治理提供依据时，标签空间与评分策略应被视为可协商的技术产物。本论点基于一项实证基准研究：对蒙特利尔100个街景样本，由来自7个社区组织的12名参与者在30个维度上进行标注，并对7种VLM开展确定性零样本评估。

arXiv · 2026-04-21

LLM城市感知是否隐含欧美中心的文化认知框架

摘要节选 · 大型语言模型（LLMs）正日益被用于描述与评估城市，但其城市判断背后的文化结构仍缺乏深入研究。本文提出一种测量框架，用以检验基于LLM的城市感知是否具有文化中立性，该框架依托一个全球分层的街景图像数据集。三个前沿多模态模型生成的开放式描述与结构化评分均表明，所谓中立基线更接近于欧洲与北美地区相关的地方性认知框架，而非其他文化框架。AI与人类城市感知的对比进一步显示，提示工程（prompting）虽可使AI响应趋近特定区域的人类描述，却无法复现人类响应的丰富性与多样性，反而会弱化可观测的人口统计学模式，并引入基于情感的自我偏好偏差。这些结果表明，在将AI视为城市任务中的中立工具时存在系统性风险，尤其当模型输出被用于跨文化语境下的城市比较、评估或表征时。

读到这里，值得核对

请核对第一项研究中30个维度的具体构成，特别是“总体印象”维度下模型与人类在“不适用”选项上的分布差异数据。同时确认第二项研究中全球分层数据集的具体地域覆盖范围，以及提示工程实验中用于衡量“丰富性与多样性”损失的具体量化指标是什么。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

如何构建包容文化差异的街景评估基准

鉴于VLM在评价性维度存在分布错配且隐含文化偏好，能否设计一种动态权重机制，在基准测试中根据标注者间信度自动调整模型评分的可信度区间，从而更真实地反映不同文化语境下的城市感知差异？

第一步可以怎么做

先核实是否有公开的多文化街景标注数据集可用。若有，选取其中具有明显文化差异的两个子集，复现基础VLM的零样本评估，计算各维度的人类标注信度与模型一致性共变关系，作为基线对照。

先把边界想清楚

需注意标注者背景对信度的影响，若缺乏跨文化标注者元数据，难以区分是模型偏差还是标注群体同质化导致的假性共识。

把今天的研究线索，收进阅读清单

论文书签：下一篇，从这里开始

本期新增 · 22 条资料 · 点击标题即可继续阅读

ISPRS Journal of Photogrammetry and Remote Sensing · 发表日期待补充

用于全球逐小时总初级生产力估算的自适应动态AI驱动参数化 (ADAPT) 框架

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Transactions in GIS · 2026-09-19

ShotgunDAgger：一种基于高精地图、无需人工干预的端到端自动驾驶模仿学习算法

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Transport Policy · 发表日期待补充

超越政策滞后：自动驾驶移动性中的非均衡监管制度化

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Cities · 发表日期待补充

对上帝的问责、我们人民与加利福尼亚州沙斯塔县农村的地方政府行动主义

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

ScienceDirect · 2025-11-20

高斯建筑网格 (GBM)：利用 Google Earth 与高斯泼溅提取建筑物三维网格 – ScienceDirect

摘要节选 · 该领域已取得显著进展，包括 Barron 等人 (2021, 2022) 及 Müller 等人 (2022) 的研究；

Transportation Research Part D · 发表日期待补充

乘用车保有量电气化的数据驱动建模：验证与跨国情景分析

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Landscape and Urban Planning · 发表日期待补充

城市公园生物多样性偏好与权衡：基于自适应选择型联合分析的居民与专业人士比较

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2025-10-02

无需标定或测试时优化的单目视觉里程计

摘要节选 · 最准确的单目视觉里程计系统需要已知的相机内参，通过测试时优化来细化估计值，且仅能恢复具有未知尺度因子的轨迹。基于大型3D模型的系统无需内参，但在里程计任务中的精度显著较低且速度较慢。直接位姿回归避免了上述所有要求，但其精度尚未达到前两类方法的水平。

Sustainable Cities and Society · 发表日期待补充

优先推进公共与私人空间基于自然的解决方案以缓解城市洪涝：意大利特伦托案例研究

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2022-02-08

崔尔庄现象：华北农村工业化模式

摘要节选 · 崔尔庄现象（或称崔尔庄模式）是信息时代由ICT驱动的区域发展现象或乡村振兴模式，其特征包括农产品的仓储运输、加工包装及线上销售，以及线上线下协同、长距离跨区域经济合作、民族融合、平等互利等。

ScienceDirect · 2025-11-04

ARSGaussian：结合激光雷达的三维高斯泼溅用于航空遥感新视角合成

摘要节选 · 在公开数据集 UrbanScene3D 和自建数据集 AIR-LONGYAN 上的实验表明，所提方法显著提升了三维高斯泼溅 (3DGS) 在航空遥感场景中的性能。神经辐射场 (NeRF) (Mildenhall et al., 2021) 通过五维神经网络学习三维场景的隐式表示，以多视图图像数据集及对应的相机位姿作为输入，从而实现三维场景重建或新

Transportation Research Part D · 发表日期待补充

面向加州中重型卡车充电基础设施的路径导向规划

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

回到城市现场：政策与生活的交汇处

Remote Sensing of Environment · 发表日期待补充

观测约束下含黑碳气溶胶的晴空直接辐射强迫揭示亚洲城市间不同的辐射机制

摘要节选 · 发表日期：2026年12月15日 来源：《Remote Sensing of Environment》第 347 卷 作者：Pravash Tiwari, Jason Blake Cohen, Ralph A. Kahn, Hongrui Gao, Luoyao Guan, Zhewen Liu, Lingxiao Lu, Shuo Wang, Shahid...

Transportation Research Part A · 发表日期待补充

直接购买补贴及其对欧洲国家电动汽车普及的影响

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-09-16

可操作帕累托前沿：将离线搜索蒸馏为多目标无人机边缘计算调度的运行时控制

摘要节选 · 无人机移动边缘计算（MEC）集群在能耗与延迟之间进行权衡，其调度方案构成帕累托前沿；我们将能够在运行时响应集群任意前沿点请求的调度器称为“可操作”调度器。我们提出 PrefDT，据我们所知，这是首个针对轨迹、关联和卸载联合调度问题的偏好条件决策 Transformer。

International Journal of Applied Earth Observation and Geoinformation · 发表日期待补充

面向建筑应用的非结构化网格模型向结构化参数化CAD模型的自动转换

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Cities · 发表日期待补充

中国农村流动女性的物质主义与主观幸福感：居住条件的中介作用

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

研究之外，看看城市正在发生什么

本期新增 · 2 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Remote Sensing of Environment · 发表日期待补充

CEDA-Net：一种用于缓解复杂大气与地形条件下InSAR对流层延迟的级联经验-深度网络

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-09-17

面向低空 ISAC 的基于贝叶斯多径归因的在线材料标注环境重建

摘要节选 · 低空通感一体化（ISAC）的环境重建主要集中于几何中心地图，忽视了与材料相关的传播效应。因此，材料标注重建是实现感知传播映射的关键步骤，能够支持更具物理基础的信道预测和无人机（UAV）组网。

GIScience & Remote Sensing · 2026-09-18

用于模拟城市景观中风驱动植被降温的源-介质-受体框架

摘要节选 · 城市中的植被降温通常被表征为局部各向同性效应，尽管大气过程可将降温效果重新分布至单个植被斑块之外。这种简化可能忽略了降温传播的非局部性和方向性结构特征。我们为中国粤港澳大湾区开发了一个物理引导的源-介质-受体（SMR）框架，以比较多源各向同性连通性与盛行风条件下的连通性。

International Journal of Applied Earth Observation and Geoinformation · 发表日期待补充

基于波兰弗罗茨瓦夫Kleczków区的热需求建模挑战

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Cities · 发表日期待补充

危机频发地区房地产开发商的韧性：以土耳其伊斯坦布尔为例的分析

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

换个角度，继续寻找研究线索

WIRED · 2026-09-20

学者探讨如何阻止乘客在自动驾驶出租车内进行性行为

摘要节选 · 当车内没有权威人物发出“停下”的指令时，乘客可能会做出何种行为？他们实际上会做什么？能否在行为发生前说服人们停止？该活动侧重于预防，不仅因为这些学者缺乏趣味（尽管共同主持活动的工程心理学家 Alexandros Rouchitsas 承认，他们是在“站在父母和老年人的立场——我们并非这里的‘酷’角色”）。

把有用的数据与工具装进收藏夹

本期新增 · 2 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Data.gov Geospatial · 2025-07-01

1985-2020年美国本土50个城市及城市荒野交界区地表热特征（MaxLST）变化监测

摘要节选 · 本研究开发了一种方法，利用Landsat地表温度产品的时间序列数据，量化美国本土（CONUS）50个城市及其周边区域的城市热岛（UHI）范围和强度。研究采用Landsat分析就绪数据（ARD）中的地表温度数据，量化了1985年至2020年间的地表温度变化。当前研究以年度为基准，评估了与城市发展相关的UHI强度及其变化。

WIRED · 2026-09-19

Flock 向员工提供买断方案，因客户流失

摘要节选 · 据 WIRED 获悉，随着数十个城市终止其颇具争议的车牌识别系统合同，Flock 正在推出自愿离职补偿计划。

USDOT Open Data · 2026-09-03

后部燃油系统完整性，FMVSS 301R

摘要节选 · 后部燃油系统完整性，FMVSS 301R。2012年对16辆旧车进行了碰撞测试，旨在确定这些旧车能否通过目前用于判定新车是否符合FMVSS 301R标准的测试。