

EgoPathBench

早上好, UrbanComp

星期二 · 武汉光谷 · 雾 · 21°C · 21-24°C

本期资料 2026-09-21 · 新增 47 条 · 5 个研究方向

本期关注地理智能体在复杂环境中的决策能力边界。EgoPathBench 揭示了视觉语言模型在具身导航中的短板, CityLearn v3 则强调了可再生能源社区控制中的物理一致性。

翻开之前

导航基准不再满足于识别目标, 而是要求模型规划出几何上可行的路径; 能源仿真也不再只看年度总量, 而是捕捉被聚合掩盖的瞬时峰值。这种对“过程可行性”的回归, 是本周材料最显著的共性。

给今天的一句话 愿你遇见的人, 允许你热闹, 也允许你安静。

今天先读这一篇

arXiv · 2026-09-15

EgoPathBench

摘要节选 · Zero-shot waypoint navigation requires vision-language models to select, from the current first-person observation, a sequence of spatial actions that is feasible for the agent and reaches the goal, placing joint demands on the integrated spatial intelligence of today's foundation VLMs. Existing spatial-intelligence...

还有两条, 值得带走

Data.gov Geospatial · 2020-01-01

EnviroAtlas 米级土地覆盖: 30个社区的高分辨率生态指标基底

摘要节选 · 米级城市土地覆盖 (MULC) 是为美国环境保护署 (US EPA) EnviroAtlas 开发的独特高分辨率 (每像素1平方米) 土地覆盖数据集, 已覆盖30个美国社区。

arXiv · 2026-09-18

CityLearn v3: 区分请求与实际执行, 捕捉被聚合掩盖的电力峰值

摘要节选 · Renewable energy communities (RECs) coordinate buildings, photovoltaic generation, batteries...

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

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

光谱多样性主导预训练效果与在轨部署实践

资料观察截至 2026-09-21 · 近7天 42 条 · 近30天 175 条 · 66 个来源

两则材料分别关注地理大模型的训练数据构成与部署形态。前者通过控制变量实验，揭示预训练数据的光谱多样性比地理覆盖范围更能决定下游性能，且欧洲数据表现意外优异；后者报道 Prithvi 模型在轨道平台的实际运行。二者互补：一项厘清数据质量的关键指标，另一项验证模型在极端边缘环境下的工程可行性，共同指向从数据筛选到端侧应用的完整链条。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-04-22

为何欧洲数据预训练模型在全局评估中更优？

摘要节选 · 新兴的地理空间基础模型引入了新的模型架构与预训练数据集，其数据采样常基于不同的数据多样性定义。当前性能差异主要归因于模型架构或输入模态，而预训练数据集的作用却鲜有研究。为填补这一研究空白，我们系统性地探究了预训练数据的地理构成如何影响模型在下游任务中的性能。我们构建了全球尺度及各洲尺度的预训练数据集，并在全球及各洲尺度的下游数据集上对其进行评估。结果表明，源自欧洲的预训练数据集在全局及局部下游评估中均优于全球尺度及各洲专用的预训练数据集。为进一步探究影响预训练数据集下游性能的因素，我们分析了10个预训练数据集在大陆、生物群系、土地覆被及光谱值四个维度上的多样性。结果发现，仅光谱多样性与模型性能呈强相关性，其余维度相关性均较弱。该发现确立了一个新的多样性维度，应在构建高性能预训练数据集时予以考量。

NASA News · 2026-05-07

Prithvi 模型如何在两颗在轨平台上运行？

摘要节选 · A team of researchers demonstrated NASA and IBM’s open-source Prithvi Geospatial artificial intelligence foundation model aboard two in-orbit platforms.

读到这里，值得核对

请核对第一项研究中“光谱多样性”的具体量化指标及其与模型性能的统计相关性强度。注意其结论基于特定架构，需确认是否排除了模型容量干扰。对于第二项新闻，需核实“在轨运行”是指完整推理还是仅部分模块演示，以及是否依赖地面链路支持，避免高估其独立处理能力。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

光谱多样性能否指导在轨模型数据筛选？

既然光谱多样性强相关于模型性能，那么在带宽受限的在轨环境中，是否应优先传输高光谱多样性的影像片段用于增量学习或微调？假设高多样性样本能更高效地更新模型权重，从而减少对大量冗余数据的依赖，提升星上计算的资源利用率。

第一步可以怎么做

选取公开的多时相遥感数据集，计算各图像块的光谱多样性指数。模拟在轨环境，对比基于多样性采样与随机采样的微调效果，验证少量高多样性数据是否能达到同等或更好的下游任务精度。

先把边界想清楚

需确认光谱多样性指标在不同传感器间的可比性。在轨硬件算力有限，多样性计算本身的开销需纳入评估，避免预处理成本超过收益。

遥感智能体规划与抗噪推理的协同优化路径

资料观察截至 2026-09-21 · 近7天 70 条 · 近30天 232 条 · 59 个来源

两篇材料分别关注地球观测智能体的任务规划鲁棒性与多模态模型的输入抗噪性。前者通过元任务库注入专家知识，解决动态场景下的组合爆炸问题；后者利用语义等价簇对齐，缓解云雾遮挡及文本噪声导致的推理失效。二者虽切入点不同，但共同指向真实部署中数据非理想化带来的挑战，提示我们在追求复杂任务执行的同时，需兼顾底层感知的稳定性与容错能力。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-05-06

如何通过元任务库提升EO智能体规划可行性

摘要节选 · 自主地球观测（Earth Observation, EO）智能体正从被动感知转向复杂、多步骤任务执行。然而，当前将规划与执行集成于单一模型的架构在动态EO场景中常面临组合爆炸与推理错误等挑战。为应对这些问题，我们提出轻量级多模态元规划框架（Lightweight Multimodal Meta-Planner, LMMP）。LMMP引入双感知机制，使战略规划同时锚定于多模态图像特征与高层任务语义。关键在于，我们构建了元任务库（Meta Task Library），将遥感领域专家知识直接注入工作流，从而标准化领域逻辑并确保规划具备物理可行性。

arXiv · 2026-04-19

语义等价簇如何增强遥感模型抗噪一致性

摘要节选 · 面向地球观测的鲁棒多模态大语言模型（MLLM）应在真实输入变化下保持一致的解释与推理能力。然而，当前遥感领域MLLM未能满足该要求：它们在精心筛选的干净数据集上训练，习得的映射关系脆弱，难以泛化至实际地球观测中普遍存在的噪声条件，导致部署时面对非理想输入时性能显著下降。为量化此类脆弱性，我们构建了一组真实的多模态扰动，包括云层与雾覆盖等视觉退化，以及涵盖口语化表达、模糊或缺失指令等多样化以人为中心的文本变异。实证评估表明，这些扰动显著削弱了主流遥感基础模型的视觉-语义推理能力。为此，我们提出RemoteShield——一种专为提升鲁棒性而设计的遥感MLLM，可在真实输入变异下维持一致输出。

读到这里，值得核对

请核对LMMP框架中元任务库的具体构建方式，确认其是否覆盖了常见物理约束。同时审视RemoteShield实验中扰动的类型分布，评估口语化表达与视觉退化对模型影响的权重差异，思考这两种鲁棒性增强手段在端到端系统中的兼容可能性。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

抗噪感知能否优化智能体长程规划？

现有研究多独立处理感知噪声或规划逻辑。假设将RemoteShield的跨条件对齐机制嵌入LMMP的双感知模块，可能使战略规划在输入受损时仍锚定正确语义，减少因误读图像特征导致的后续步骤连锁错误，提升整体任务成功率。

第一步可以怎么做

选取EarthBench子集，模拟云雾遮挡生成扰动样本。保持LMMP架构不变，仅替换其图像特征提取部分的训练目标，引入语义等价簇偏好损失。对比基线在干净与噪声数据上的工具调用准确率变化。

从地面校准到空中路由： 两种交通优化的数学路径

资料观察截至 2026-09-21 · 近7天 111 条 · 近30天 539 条 · 71 个来源

两篇材料分别关注地面交通网络的校准控制与城市空中交通的安全路由。前者利用深度元模型学习共享潜在空间，将模拟器校准与强化学习控制统一，旨在提升样本效率并减少旅行时间；后者则通过平均场流体近似，将多目的地无人机网络建模为马尔可夫链，证明无队列状态的稳定性以简化优化问题。两者均试图在复杂系统中寻找可处理的数学表达，但一者依赖数据驱动的降维表征，另一者侧重理论推导的稳态条件，展现了不同维度的解题思路。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-18

如何用共享潜在空间统一交通模拟校准与控制？

摘要节选 · 城市交通网络在实现高保真模拟器校准和实时运行控制方面面临着复杂的优化挑战。本文提出了一种共享潜在空间框架，通过城市交通动力学的共同学习表征，将模拟器校准与强化学习控制联系起来。首先，我们开发了一种组合式 MLP-自编码器架构，该架构学习连接模拟器输入（起讫点需求、网络参数）与输出（旅行时间、拥堵模式）的低维流形，从而支持高效的贝叶斯优化以进行校准。与传统降维方法相比，该方法展现出更优的样本效率，并在固定计算预算内实现了对观测数据的更好拟合。其次，我们实施了一种带有经验回放和目标网络的深度 Q-learning 智能体，通过调度与路径调整来优化动态交通分配。在基准网络上的实证评估显示，与基线运营相比，我们的方法可将系统总旅行时间减少高达 51%。

arXiv · 2026-09-17

平均场近似如何确保城市空中交通无队列稳定？

摘要节选 · 随着城市空中交通（UAM）系统向高密度运营扩展，管理自主无人机（UAV）流量需要兼具可处理性与安全关键性的控制框架。本文提出了一种基于最优控制理论的多目的地 UAM 网络路由基础，该网络受垂直起降场容量和流量约束。我们首先将网络建模为条件于目的地的连续时间马尔可夫链（CTMC），以捕捉排队、服务和飞行状态之间的随机转移。为确保可处理性，我们采用平均场流体近似，并将底层系统动力学推导为一组耦合常微分方程。本研究的关键贡献在于对无队列状态空间正不变性的形式化证明。我们表明，在特定的轻载条件下，初始无队列的系统将永久保持无队列状态。这一结果使我们能够将复杂的无限维连续时间最优控制问题转化为可处理的有限维代数优化问题。所得框架在确保全网稳定性的同时，联合优化旅行时间和多跳效率。

读到这里，值得核对

请仔细核对第一篇材料中“高达51%”的旅行时间减少是在何种基准网络和计算预算下得出的，以及第二篇材料中“轻载条件”的具体数学定义。注意区分数据驱动方法的拟合效果与理论证明的稳定性边界，避免将特定实验结果泛化为通用结论。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

潜在空间表征能否辅助空中交通稳态分析？

地面交通研究通过潜在空间压缩动力学以提升控制效率，而空中交通研究依赖平均场近似保证稳定性。若将深度学习的表征能力引入空中交通模型，是否能在非轻载条件下更准确地预测拥堵转移？假设潜在变量能捕捉无人机流量的非线性交互，可能弥补流体近似在密集场景下的精度损失。

先把边界想清楚

需验证深度学习模型的可解释性，避免黑箱操作掩盖物理约束。同时，平均场方法的稳定性证明依赖于特定假设，直接套用可能忽略随机扰动的影响，需谨慎评估边界条件。

从社会采纳到动力学谱：城市韧性与网络敏感性的计算视角

资料观察截至 2026-09-21 · 近7天 4 条 · 近30天 25 条 · 41 个来源

两篇材料分别关注城市系统的社会技术层面与抽象动力学层面。前者通过基于主体的模型，解析绿色雨水基础设施在社区间采纳不均的社会与结构成因；后者在数学上严格推导仿射元胞自动机的李雅普诺夫谱，揭示图结构如何决定扰动传播。二者虽尺度迥异，但共同指向复杂系统中结构与动态的耦合机制，为理解城市韧性提供了从微观行为到宏观稳定性的不同切面。

把两篇材料放在一起读

Nature Cities · 2026-09-21

社会结构如何制约绿色雨水设施的社区级采纳？

摘要节选 · 绿色雨水基础设施（GSI）可以增强城市雨水韧性，但其效益取决于在各社区的广泛采用。尽管政策支持力度不断加大，但采用率仍极不均衡，限制了其集体影响。为理解这种差异的驱动因素，我们开发了一个空间显式基于主体的模型，该模型以得克萨斯州奥斯汀市的家庭调查、人口普查和地块级数据为依据，模拟了在不同社会与结构约束下雨水收集及结构性 GSI 措施的采纳情况。

arXiv · 2026-06-12

仿射规则下网络邻接谱如何精确决定动力学敏感性？

摘要节选 · 李雅普诺夫指数刻画动力系统对扰动的敏感性，而完整的李雅普诺夫谱则将其推广至切空间中每一正交方向。对于元胞自动机，该谱几乎总是通过数值方法近似计算，且近似过程十分微妙。本文证明：仿射规则（即其更新函数为输入子集的异或运算再加一常数）具有精确可解的李雅普诺夫谱。仿射规则的布尔雅可比矩阵与构型无关，因此其谱简化为某一固定常数矩阵的奇异值的对数，无需数值模拟，亦不涉及极限过程。

读到这里，值得核对

请核对第一项研究中主体决策规则的具体参数来源，以及第二项中“仿射规则”的定义是否涵盖非线性交互。注意区分数值近似与解析解的适用边界，思考图拓扑特征在两种情境下对系统状态演化的不同影响机制。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

网络拓扑敏感性如何影响基础设施采纳扩散？

假设城市社区间的社会联系构成复杂网络，其拓扑结构的动力学敏感性（如李雅普诺夫指数）可能影响政策或行为模式的传播稳定性。若高敏感性节点更易受扰动影响，是否也更容易改变基础设施采纳决策？这连接了抽象动力学指标与社会技术系统的扩散效率。

第一步可以怎么做

构建简化社区网络，将节点设为二元采纳状态。引入基于邻接矩阵的扰动传播规则，模拟不同拓扑结构下的采纳扩散过程。对比传统阈值模型与引入动力学敏感性权重的模型在扩散速度和最终覆盖率上的差异。

先把边界想清楚

需验证社会网络是否满足仿射规则假设，且实际采纳决策受多重社会经济因素干扰，单纯拓扑敏感性可能不足以解释现实差异，需控制其他变量。

从对抗评分到语义校准：街景感知评估的演进

资料观察截至 2026-09-21 · 近7天 1 条 · 近30天 15 条 · 41 个来源

两则材料分别展示了不同技术阶段的城市感知评估路径。前者利用全卷积网络与随机森林构建人机对抗框架，旨在降低局部评估成本并控制误差；后者则引入视觉语言模型，通过Rubric-to-Map框架解决语义校准与点级制图的可重复性问题。二者均关注如何从图像中提取可靠感知指标，但技术重心已从传统深度学习特征提取转向大模型的语义对齐与审计，反映了工具链向更高可解释性与标准化发展的趋势。

把两篇材料放在一起读

International Journal of Geographical Information Science · 2019-01-01

人机对抗评分如何降低局部城市感知评估误差

摘要节选 · 尽管近年来已利用机器学习构建了全球覆盖的城市感知数据集，但其在准确评估其他国家和地区局部城市感知方面的有效性仍存在问题。本文描述了一种基于深度学习与迭代反馈及推荐评分相结合的方法，提出了一种人机对抗评分框架，可实现对中国城市局部城市感知的快速、低成本评估。采用先进的全卷积网络（FCN）和随机森林（RF）算法，该方法的感知估计误差低于10%。从视觉特征和城市功能两个方面进行驱动因素分析，验证了其在推导局部城市感知方面的可行性。该人机对抗框架具备高通量与高精度评分能力，为城市规划者和研究人员提供了一种经济、快速的局部城市感知评估解决方案。

GitHub Repositories · 2026-03-29

Rubric-to-Map框架如何实现VLM语义校准与复现

摘要节选 · 面向视觉语言模型（VLM）审计、语义校准及街景影像点级城市感知制图的Rubric-to-Map框架（武汉天地案例研究）。主题包括校准、地理信息系统（GIS）、大语言模型（LLM）、可重复性、街景影像、城市分析。本GitHub仓库由yanyuelin721（开发者）维护。主要编程语言：Python。最后更新时间：2026-03-29。# Rubric-to-Map 可重复性软件包 [![DOI](https://zenodo.org/badge/DOI/10.5281/zenodo.18897096.svg)](https://doi.org/10.5281/zenodo.18897096) 该公开可重复性软件包支持Rubric-to-Map框架在VLM审计、语义校准及点级城市感知制图中的复现。

读到这里，值得核对

请核对第一项研究中“低于10%”误差的具体计算基准与验证数据集范围，确认其泛化能力边界。同时检查第二项仓库中公开的校准脚本与提示词模板，确认其是否包含处理视觉语言模型幻觉的具体机制，以及不含原始数据对复现结果的影响程度。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

VLM校准能否提升跨城市感知一致性

传统深度学习模型在跨区域应用时常因特征分布差异导致性能下降。视觉语言模型虽具备通用语义理解力，但缺乏细粒度空间校准。假设引入基于规则的量表（Rubric）对VLM输出进行语义约束与校准，能在不重新训练模型的情况下，显著提升不同城市街区感知评分的一致性与可比性。

第一步可以怎么做

选取两个风貌差异显著的城市街区街景样本，使用公开VLM进行初始评分。应用Rubric-to-Map中的校准脚本对输出进行后处理，对比校准前后评分与人工标注的相关性变化。需先核实目标城市是否有公开可用的街景数据源及对应的人工感知基准数据。

先把边界想清楚

需注意VLM对特定文化语境或本地化视觉元素的识别偏差。校准规则若过于僵化可能抹杀细微差异，需验证校准过程是否引入了新的系统性误差，且需确认开源代码是否完整覆盖预处理流程。

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 · 28 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Scientific Data · 2026-09-21

巴塞罗那大都市气候脆弱社区户外公共空间城市热感知与环境测量公民科学数据集

摘要节选 · 我们展示了一个旨在研究巴塞罗那大都市五个社区城市热环境与热感知的数据集。通过与14个非学术合作伙伴组织协作，我们开展了一系列公民科学活动，439名居民作为共同研究者参与了研究过程的所有阶段。参与者来自被划分为高度或极高度气候脆弱性的区域，并确定了210个与其日常生活相关的户外公共场所。

Sustainable Cities and Society · 发表日期待补充

Green certification and clean energy distribution for sustainable cities: A robust decentralized framework for integrating industrial prosumers into...

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

乐于留下？首尔外国居民的居住环境满意度、幸福感与定居意愿

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

科技金融与城市产业链韧性：来自中国地级市的实证证据

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-09-18

基于寄存器的驾驶与风险推理：面向寄存器式端到端自动驾驶的风险感知占用

摘要节选 · 多模态轨迹预测提升了端到端自动驾驶的行为覆盖能力，但现有方法仍受限于稀疏的场景表征。不完整的证据导致候选生成质量低下，且在几何相似的轨迹间排序不可靠。在基于寄存器的基线模型中，劣质和较差候选占候选集的19.74%，而 oracle-best 候选的平均排名仅为第33.9位。

Cities · 发表日期待补充

Uber 平台上的种族化乘客体验：基于审计的实地研究证据

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

社会资本在移民出行方式选择中的作用：一项多层分析

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-09-18

合成人类移动数据生成：表征、方法与实用能力的结构化综述

摘要节选 · 人类移动数据已成为城市分析中日益重要的组成部分。尽管可用的移动数据源范围已大幅扩展，但获取这些数据仍受到商业限制、隐私问题和制度壁垒的严重制约。数据保护程序也往往降低了发布数据集的分析价值。合成移动数据作为一种有前景的解决方案应运而生，但现有方法在底层机制、保留信息、生成输出以及可支持的分析问题方面存在显著差异。

沿着出行与运输，追踪新的方法

arXiv · 2026-09-18

JEPA 引导扩散模型：面向生成式交通预测的预测性视觉-语言条件化

摘要节选 · 准确的交通预测既需要理解场景动态，也需要合成逼真的未来观测结果。近期基于扩散模型的视频生成方法能够产生视觉上合理的预测，但需要昂贵的端到端训练，且往往将场景理解与图像合成耦合在一起。本文提出了一种解耦的预测框架，将未来表征学习与视频生成分离。首先，冻结的 V-JEPA 编码器从观测到的交通视频中提取预测性潜在表征，在语义潜在空间中捕捉底层场景动态。

arXiv · 2025-09-26

跨排行榜的自动驾驶规划器基准测试：基于 CARLA 的统一评估

摘要节选 · 自动驾驶仍是一个高度活跃的研究领域，旨在使车辆能够感知动态环境，预测车辆、行人和骑行者等交通参与者的未来轨迹，并规划安全高效的未来运动。为推动该领域发展，已建立多个竞争平台和基准测试，以提供标准化的数据集和评估协议。每个平台都提供了独特的数据集以及涵盖广泛驾驶场景和条件的具有挑战性的规划问题。

arXiv · 2026-09-18

ZYT-World：面向闭环自动驾驶仿真的实时可控世界模型

摘要节选 · 生成式世界模型为端到端及视觉-语言-动作驾驶策略提供了可控且可重复的闭环仿真，但在生产部署中仍面临三项未解决的需求：以原生分辨率忠实复现鱼眼与针孔混合相机阵列；协调因果性、逐时间步交互与长时程稳定性及低延迟之间的关系；以及在重访地点时保持场景一致性。我们提出 ZYT-World，这是一种单一架构，原生生成视场角大于 180° 的四路鱼眼视图和三路针孔视图。

arXiv · 2026-09-18

面向安全导向端到端自动驾驶的风险感知占用栅格

摘要节选 · 稀疏表征将端到端驾驶系统的环境感知形式化为物体和车道线等离散元素集合。这种形式化在拥挤、遮挡场景中处理非结构化障碍物、不确定区域及复杂交互时面临安全风险。本文提出一种稠密表征——风险感知占用栅格，以显式且统一的方式刻画与规划相关的风险。它将全局场景占用、地图衍生的交通约束以及未来动态智能体占用联合编码至统一的鸟瞰图（BEV）中。

arXiv · 2026-02-01

HERMES：基于视觉-语言模型的面向长尾自动驾驶的整体端到端风险感知多模态具身系统

摘要节选 · 端到端自动驾驶模型日益受益于大型视觉-语言模型在语义理解方面的能力，但在混合交通环境（涉及异构道路使用者和罕见的安全关键交互）下，长尾场景中的安全可靠规划仍具挑战性。本文提出 HERMES，一种整体性的风险感知端到端多模态驾驶框架，将长尾语义知识显式纳入轨迹规划。

arXiv · 2026-09-18

VideoReloc：基于千字节级语义场景图的长期室内视频重定位

摘要节选 · 给定紧凑的语义场景图，长期室内视频重定位旨在光照和家具变化后估计地图坐标系下的轨迹。视觉方法依赖外观特征，在这些变化下变得不可靠；而逐帧基于物体类别和几何信息进行定位则导致证据稀疏且存在歧义。我们提出了 VideoReloc，其自适应片段利用里程计收集空间证据，直到满足物体和运动准则，从而根据观测到的场景调整查询长度。

arXiv · 2026-09-18

面向可扩展三维建图、定位与渲染的自适应世界记忆三维基础模型

摘要节选 · 近期的三维基础模型实现了从 RGB 图像中进行可泛化的几何推理，但在持久记忆、可扩展性及可渲染场景建模方面仍存在局限。我们提出了一种以记忆为中心的三维基础模型，用于实现可扩展的机器人定位、重建及高斯渲染。其核心是一种自适应世界记忆机制，结合了基于 Transformer 的门控更新与测试时时空调节。

Remote Sensing of Environment · 发表日期待补充

水盐胁迫下棉花叶倾角日动态检测

摘要节选 · 发表日期：2026年12月15日 来源：Remote Sensing of Environment, Volume 347 作者：Qing Li, Dalei Hao, Jan Pisek, Zicheng Ji, Yanan Wei, Youngryel Ryu, Jiarui Xu, Yangmin Feng, Shaozhong Kang, Yelu...

换个角度，继续寻找研究线索

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

基于历史相位约束填补与物理引导全局-局部降尺度的GRACE/GRACE-FO地下水储量异常时空重构框架

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

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

AdaGeo-SR：基于AlphaEarth基础模型先验的Sentinel-2影像地理语义引导超分辨率

摘要节选 · 发表日期：2026年11月。来源：《国际应用地球观测与地理信息学杂志》（International Journal of Applied Earth Observation and Geoinformation），第154卷。

Transportation Research Part D · 发表日期待补充

绿色道路在多大程度上产生生态效益？

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Transportation Research Part C · 发表日期待补充

基于动态多智能体深度强化学习的多式联运网络定价与激励方法

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

中国大都市的汽车拥有量：估值、年龄差异及可持续交通的政策启示

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Computers, Environment and Urban Systems · 发表日期待补充

面向降温效益均等化的城市树冠扩展预算分配：一种基于图神经网络的多目标框架

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 · 5 条资料 · 点击标题即可继续阅读

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

基于自适应背景抑制的山西长治煤矿甲烷羽流识别、排放估算及地面验证

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Sustainable Cities and Society · 发表日期待补充

北京城市洪水易发性空间异质性及模型归因研究：基于空间交叉验证的XGBoost-SHAP分析

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Transportation Research Part D · 发表日期待补充

出租车与地铁竞争建模：揭示行程及建成环境因素的非线性影响

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Transportation Research Part C · 发表日期待补充

基于轨迹数据的自动变道起始标注：多阶段时序推理与自适应窗口方法

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Computers, Environment and Urban Systems · 发表日期待补充

将时空人口动态纳入深度学习模型以进行小区域人口预测

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Remote Sensing of Environment · 发表日期待补充

总柱二氧化氮与气溶胶光学厚度的日变化耦合：来自Pandora Asia 网络的见解

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

今天的阅读，还有这些可以带走

ArchDaily · 2026-09-21

URSIKS 教育设施 / Arhitekti Pocivasěk Petranovic

摘要节选 · 该建筑是卢布尔雅那大型新监狱综合体的组成部分，建筑师于2017年赢得该项目的公开竞赛。综合体位于Dobrunje。教育中心沿Litijska Road布置，使其与城市的联系比与其后方的监狱更为紧密。

Digital Earth Africa · 2026-09-17

开放数据为非洲未来规划者提供起点

摘要节选 · 卫星数据不应成为规划非洲城市、农业和水资源者的不可及之物。基于这一理念，8月18日举办了一场在线培训，卢旺达大学空间规划系的99名学生和研究人员接触了Digital Earth Africa，以探索如何.....

ArchDaily · 2026-09-21

Anir Guest House / Tamara Wibowo Architects

摘要节选 · Anir Guest House 位于三宝垄（Semarang）Tembalang 区的密集住宅区，通过对场地限制、空间效率及氛围的精准回应，重新诠释了女性专用寄宿公寓这一建筑类型。该项目建于一个约 11 x 25 米的不规则梯形地块上，将不规则的用地轮廓转化为一种经过校准的建筑语言，其特征包括锯齿状体量、多孔表面以及分层的公共空间。

把有用的数据与工具装进收藏夹

本期新增 · 8 条资料 · 点击标题即可继续阅读

USDOT Open Data · 2026-09-03

大型卡车碰撞致因研究（LTCCS）– 文件1（Excel）

摘要节选 · 大型卡车*碰撞致因研究（LTCCS）基于美国交通部（DOT）下属联邦汽车运输安全管理局（FMCSA）和国家公路交通安全管理局（NHTSA）开展的为期三年的数据收集项目。LTCCS是首个旨在确定导致严重大型卡车碰撞的关键事件及相关因素的全国性研究，使DOT及其他机构能够实施有效的对策，以降低此类碰撞的发生率和严重程度。

ArchDaily · 2026-09-21

逃离系统：超越熟悉领域的建筑

摘要节选 · 城市依赖于其周围既有的系统。当建筑师在水上或地球之外进行设计时，这些系统不再可用。在缺乏固定地面以及邻近的能源、水、交通和废物处理网络的情况下，建筑必须承担通常由更大范围的城市所提供的功能。

NVIDIA Technical Blog · 2026-09-21

五家利用 NVIDIA AI 推动清洁能源发展的公司

摘要节选 · 清洁能源并非稀缺资源，但受限于基础设施陈旧、研发周期漫长及前期成本壁垒等瓶颈，其大规模应用进程历来缓慢。在纽约气候周期间，NVIDIA 重点介绍了五家在底层架构中深度集成 AI 技术、从而加速从研究到落地全过程的清洁能源创新企业。

USDOT Open Data · 2026-09-03

部件测试数据库 – 最新测试

摘要节选 · NHTSA 部件测试数据库包含在各类研究中测得的工程数据。

换个角度，继续寻找研究线索 · 阅读札记 3

USDOT Open Data · 2026-09-03

车辆碰撞测试数据库 – 按制造商、型号和年份等车辆参数查询

摘要节选 · NHTSA 车辆碰撞测试数据库包含在各类研究、新车评估计划（NCAP）及合规性碰撞测试中测得的工程数据。该数据库中的信息涉及车辆及其他结构在碰撞中的性能与响应情况。本数据库不旨在支持一般消费者安全问题。有关一般消费者信息，请参阅 NHTSA 关于购买更安全汽车的指南。

USDOT Open Data · 2026-09-02

A&I – 客运承运人统计

摘要节选 · 以下报告旨在提供有关客运车辆和承运人的信息。所有报告均提供选择财年或日历年的选项，以及包括美国、加拿大和墨西哥在内的承运人注册地选项。

Data.gov Geospatial · 2026-04-21

热脆弱性指数排名

摘要节选 · 热脆弱性指数（HVI）旨在识别在极端高温期间及紧随其后居民死亡风险较高的社区。该指数采用统计模型，概括了导致社区热风险的最重要社会和环境因素。HVI包含的因素有：地表温度、绿地空间、家庭空调获取情况，以及低收入或非拉丁裔黑人居民的百分比。这些风险因素在社区间的差异根植于过去和现在的种族主义。

USDOT Open Data · 2026-09-02

Embarcadero Connect –

摘要节选 · FMCSA 数据管理团队服务器。支持查看和协作编辑实体关系图。

USDOT Open Data · 2019-05-24

城市高速公路模型验证 [支持数据集]

摘要节选 · SHRP 2 项目 L33“城市高速公路模型验证”的目标是评估并增强在 SHRP 2 项目 L03“确定可靠性缓解策略影响的分析程序”中开发的预测行程时间可靠性模型。于 2010 年结束的 SHRP 2 项目 L03 开发了两类用于规划、编程和系统管理背景下估计或预测行程时间可靠性的模型：数据丰富型和数据匮乏型模型。

Japan G Spatial Information Center · 2024-10-05

国土数值信息（医疗机构）– 宫崎县

摘要节选 · 全国の医療機関の内、医療法に基づく「病院」「（一般）診療所」「歯科診療所」の地点、名称、所在地、診療科目、開設者分類をGISデータとして整備したものである。作成年度：平成26年度 原典資料：各都道府県からの提供資料 国土地理院「電子地形図（タイル）」※「地理院地図」の標準地図