

证据缺口如何在多阶段 Agent 诊断工作流中传播

早上好, UrbanComp

星期六 · 武汉光谷 · 雾 · 20°C · 16-29°C

本期资料 2026-10-09 · 新增 48 条 · 5 个研究方向

本期关注多源数据在复杂决策链中的实际表现。DUDA-Bench 揭示了 LLM Agent 在处理跨阶段城市诊断时, 未解决的证据缺口如何随工作流传播, 导致孤立分析能力与端到端效果脱节。与此同时, UAM 调度研究量化了替代航路对降低噪声暴露的边际效益, 指出从一条增至四条航路即可捕获大部分收益。

翻开之前

DUDA-Bench 将专家工作流拆解为可评估的原子任务, 暴露出 Agent 在自适应规划上的短板; 而 UAM 研究则用具体的航路数量阈值, 界定了噪声管理的优化上限。

给今天的一句话 有些答案来得晚一点, 你不必因此责怪此刻的自己。

今天先读这一篇

arXiv · 2026-10-07

证据缺口如何在多阶段 Agent 诊断工作流中传播

摘要节选 · 城市诊断通过整合异构观测数据来识别城市问题、定位受影响区域并调查成因, 从而为循证城市规划与管理提供依据。然而, 其对劳动密集型、特定案例专家工作流的依赖限制了可扩展性与复用性, 促使人们探索基于 Agent 的执行方式。为评估这一能力, 我们提出了 DUDA-Bench, 这是一个分层交互式基准, 将数据驱动的城市诊断形式化为多阶段 Agent 工作流。该基准包含 86 个原子任务和 22 个工作流任务, 涵盖四个分析阶段, 基于来自 12 个城市、涉及五类城市问题的多模态数据构建。对七种骨干模型和五种 Agent 系统的评估显示, 孤立分析能力与端到端诊断之间存在显著差距, 且系统收益因骨干模型而异。

还有两条, 值得带走

arXiv · 2026-10-08

四条替代航路捕获 UAM 噪声管理的大部分收益

摘要节选 · 同一垂直起降场 (vertiport) 之间的多条候选航路为按需城市空中交通 (UAM) 中的噪声暴露管理和巡航间隔控制提供了灵活性。本文提出了带替代航路的车队调度问题 (FSP-AFP)。

Cities Today · 2026-10-08

代顿市公共交通机构引入 AI 工具加速分析

摘要节选 · 俄亥俄州一家公共交通机构使用了一款由人工智能驱动的分析工具.....该文章《代顿市如何利用人工智能加速交通分析》最初发表于 Cities Today。

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](#)

地理空间基础模型捕捉了超越传统社会风险指数的、与健康相关的地域维度

资料观察截至 2026-10-09 · 近7天 32 条 · 近30天 161 条 · 61 个来源

两篇材料分别关注地理空间基础模型的预训练机制与应用效能。前者证实模型能捕捉传统社会风险指数遗漏的地域物理特征，显著解释健康结局残差；后者提出组合感知预训练框架，通过显式编码土地覆盖混合比例提升语义理解能力。二者共同指向模型对复杂地理场景的细粒度表征潜力，但侧重点不同：一者重在下游公共卫生价值验证，一者重在底层架构对组合特性的建模优化，为理解模型为何有效提供了互补视角。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-10

地理基础模型能否解释社会风险指数遗漏的健康方差

摘要节选 · 基于区域的社会风险指数概括了居民的社会经济状况，但未能充分表征可能影响健康的地域物理特征。我们评估了四种地理空间基础模型家族基于2022年卫星数据生成的地域物理特征数值表征，是否能解释区域剥夺指数（Area Deprivation Index）、社会剥夺指数（Social Deprivation Index）和社会脆弱性指数（Social Vulnerability Index）与健康结局之间在街区（tract）层面关联中未被解释的残差变异。

arXiv · 2026-08-31

组合感知预训练如何提升地理场景的语义判别力

摘要节选 · 地理空间基础模型已成为下游地球观测任务的最先进方法。然而，现有的预训练方法通过单一概念视角处理图像，未能捕捉复杂卫星场景的高度组合特性。我们提出了一种组合感知预训练框架，显式编码分数土地覆盖混合比例。每个卫星图像单元被映射为表示其分数土地覆盖分布的直方图，我们称之为“组合目标”。这些目标作为主要预测对象，并通过 Earth Mover's Distance 蒸馏至主干网络中。实验评估表明，组合感知预训练在需要语义相似性判断的区域级理解任务（包括零样本图像检索和场景分类）上取得了显著增益，同时在需要细粒度空间精度的任务（如分割和目标检测）上保持竞争力。

读到这里，值得核对

请留意第一项研究中模型对住房类型预测较好但对收入差距预测较弱的具体原因，以及第二项研究中组合目标如何通过Earth Mover's Distance蒸馏至主干网络。核对两项研究在评估指标上的差异，思考物理特征表征与组合语义建模在解决不同下游任务时的适用边界。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

组合特征能否增强健康残差的地理可解释性

既然组合感知预训练能更好捕捉土地覆盖混合比例，而地理基础模型又能解释健康结局中未被社会指数涵盖的残差，那么显式建模的组合特征是否比通用物理特征更能精准解释特定慢性病的地域差异？假设混合土地利用带来的微环境变化是健康异质性的关键驱动因素。

第一步可以怎么做

先确认公开数据是否可用，如ForestNet-12或类似含分数土地覆盖标签的数据集，以及对应的区域健康统计数据。构建轻量级对比实验，分别使用通用地理基础模型特征与组合感知模型特征，预测同一区域的健康结局残差，比较解释方差的变化。

先把边界想清楚

需注意健康数据的社会隐私限制及空间匹配精度问题。组合特征的因果解释力需排除社会经济混杂因素干扰，避免将相关性误读为因果机制，且需验证模型在不同尺度街区下的稳定性。

遥感多模态生成与文本语义融合的路径差异

资料观察截至 2026-10-09 · 近7天 52 条 · 近30天 275 条 · 62 个来源

两篇材料分别探索多模态遥感的不同侧面：前者构建统一生成框架，以潜在场景表征为枢纽解决配对数据稀缺；后者引入文本监督，利用物体级与场景级语义填补视觉概念鸿沟。二者均试图突破单一视觉模态局限，但路径迥异：一者侧重底层内容解耦与跨模态翻译，一者强调高层语义引导与开放词汇分割，共同指向更通用的地球观测基础模型。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-05-19

如何以场景中心联合建模实现五模态遥感图像生成

摘要节选 · 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。鉴于多模态观测内在的场景一致性，MetaEarth-MM 引入一种场景中心联合建模范式：不同于以往依赖外观层面直接跨模态映射的方法，本模型以底层场景内容为核心组织生成过程。具体而言，MetaEarth-MM 采用解耦式架构，首先从已有观测中推断出潜在场景表征，再以此中间状态为条件生成目标模态图像。

arXiv · 2026-04-27

文本监督如何提升多模态遥感开放词汇语义分割

摘要节选 · 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。不同于传统多模态分割框架，TSMNet 引入双分支文本编码器，从多种文本数据中分别提取场景级语义与物体级标签信息，从而支持动态跨模态融合。这些由文本导出的特征通过所提出的文本引导视觉语义融合模块与视觉嵌入动态交互，实现领域感知的特征优化及人类可解释的决策过程。

读到这里，值得核对

请核对 MetaEarth-MM 中“潜在场景表征”的具体推断机制，以及 EarthMM 数据集 220 万对配准样本的空间覆盖范围。同时确认 TSMNet 双分支文本编码器提取的场景级与物体级特征在融合模块中的权重分配方式，及其在非英语文本环境下的泛化表现是否经过验证。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

生成式场景表征能否辅助开放词汇分割

MetaEarth-MM 推断的潜在场景表征蕴含底层地理结构信息，若将其作为先验条件引入 TSMNet 的视觉语义融合模块，是否能在少样本或零样本场景下提升分割精度？假设生成模型学到的场景一致性可弥补文本描述与视觉特征间的对齐偏差，增强模型对未见地物的识别能力。

第一步可以怎么做

选取 EarthMM 数据集中部分未参与 TSMNet 训练的区域，提取 MetaEarth-MM 生成的潜在场景表征。将其拼接到 TSMNet 的视觉嵌入层，保持文本编码器不变，微调融合模块参数。对比引入前后在开放词汇类别上的 IoU 变化，验证生成表征对语义对齐的辅助作用。

先把边界想清楚

需核实两个模型使用的坐标系与分辨率是否一致，避免空间错位。生成表征可能包含伪影，需评估其对语义噪声的敏感度。此外，文本数据集的语言多样性未经确认，需先检查其是否支持多语言或仅限定英语环境。

从出行意图到车间调度：轨迹生成与路由优化的新视角

资料观察截至 2026-10-09 · 近7天 145 条 · 近30天 483 条 · 80 个来源

两篇材料分别关注宏观人类移动性合成与微观工业车队调度。前者通过显式建模“动机-地点-时间”决策链，提升分布偏移下的生成保真度；后者利用神经双Q网络与轨迹初始化，解决天车系统在动态拥塞中的路由效率问题。二者虽场景迥异，但均试图突破传统静态或黑盒方法的局限，强调对底层决策逻辑或状态价值的更精细刻画，为复杂交通系统的建模提供了不同维度的思路。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-10-08

动机驱动自回归框架如何提升分布偏移下的轨迹生成保真度

摘要节选 · 人类移动性生成是城市研究中的重要任务，旨在合成用于城市规划与交通管理的轨迹数据。人类移动性可被刻画为“为何-何地-何时”的决策过程：人们首先形成移动意图，随后确定相应活动的地点与时间。在用户级和时间分布偏移下的轨迹生成中，显式建模这一决策结构可能带来收益。然而，许多现有的人类移动性生成方法要么以粗粒度表示行为意图（如每日计划或轨迹级描述），要么直接预测未来位置，而未对每一步移动的潜在动机进行显式推理。我们提出 MotiveMob，一种动机驱动自回归框架，用于人类移动性生成。该框架首先假设下一次移动发生的原因，然后联合生成其发生的地点与时间。在每一步中，动机预测器基于当前移动状态、长期行为报告及移动历史，推断合理的动机或判断轨迹是否应终止。给定假设的动机，状态预测器将其映射为候选下一位置和到达时间。

读到这里，值得核对

请核对MotiveMob在未见用户与时间段测试中，动机预测器具体依赖哪些长期行为报告特征？在天车系统中，神经双Q路由的离线预训练轨迹由何种混合仿真生成，其冷启动效果对在线优化的贡献边界在哪里？

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

动机感知能否改善工业车队的动态路由效率

MotiveMob证明显式动机建模能提升宏观轨迹的泛化性，而天车路由受下游阻塞等动态因素影响大。假设将天车的即时任务紧迫度或站点争用预期视为一种“局部动机”，引入类似的状态-动机联合预测机制，或许能比纯价值网络更敏锐地规避潜在拥塞，提升稀疏访问场景下的信息共享效率。

第一步可以怎么做

先确认是否有公开的天车或类似AGV仿真环境数据可用。若有，构建简化状态空间，尝试在现有Q路由基础上增加一个轻量级动机预测头，输入当前拥塞状态，输出避障倾向，观察其对初始路径选择的影响。

arXiv · 2026-08-31

神经双Q路由与轨迹初始化如何优化大规模天车搬运系统

摘要节选 · 大规模工业机器人车队共享受限的物理基础设施，导致车辆通行时间受安全间距、路口访问权、下游阻塞及站点争用等因素影响。本文以洁净室半导体制造厂中典型的天花板式物料搬运系统——天车搬运系统（Overhead Hoist Transport, OHT）为研究对象。静态最短路径路由无法刻画这些时变交通成本；而表格型Q路由（tabular Q-routing）虽可在线自适应，但其对每个“目标节点-动作”组合独立学习Q值，限制了稀疏访问路由场景间的信息共享，且初始行为易受不准确Q值估计的影响。为此，我们提出神经双Q路由（Neural Double Q-routing），以共享的状态-动作价值网络替代按目标索引的表格。

先把边界想清楚

工业场景对实时性要求极高，增加动机预测模块可能增加计算延迟。需严格验证额外推理开销是否抵消了路由优化带来的时间收益，且动机定义需与物理约束兼容。

交通级联失效与可编程元胞自动机的模拟启示

资料观察截至 2026-10-09 · 近7天 6 条 · 近30天 20 条 · 40 个来源

城市交通网络的韧性不仅取决于静态拓扑，更受动态过载引发的级联失效影响。与此同时，传统元胞自动机虽能模拟局部交互，却因规则设计晦涩而难以解释复杂系统行为。前者揭示了静态评估在预测动态风险时的局限，后者则通过模块化代码与全局函数提升了模拟的可解释性与效率。两者共同指向一个核心挑战：如何构建既具备动态响应能力，又保持逻辑透明度的城市地理模拟框架，以应对系统性风险。

把两篇材料放在一起读

npj Urban Sustainability · 2026-09-10

静态拓扑能否准确预测多模态交通的级联失效？

摘要节选 · 现代城市韧性日益受到多模态交通网络系统性风险的挑战，局部扰动可能蔓延并损害系统功能。现有研究已在成对拓扑结构、静态韧性评估及高阶建模方面取得进展，但静态结构能否预测由过载驱动的级联后果仍不明确。

arXiv · 2026-09-05

引入全局函数如何提升元胞自动机的求解效率？

摘要节选 · 元胞自动机 (Cellular Automata) 是一种局部计算范式，其复杂行为源于简单函数之间的局部交互。该范式已被用于解释诸多系统，例如生物过程、交通仿真、计算机网络等。在游戏领域，元胞自动机曾应用于《模拟城市》(SimCity) 等游戏，并用于生成洞穴或地牢等空间内容。然而，设计有效的局部规则困难且缺乏直观性；尽管元胞自动机可通过演化方法有效构造，但其结果仍可能难以解释。本文提出可编程元胞自动机 (Programmable Cellular Automata) 的概念，将系统表示为 Python 代码，并将其模块化为局部函数 (local functions) 与决策函数 (decision function)：局部函数接收局部邻域并返回一个值，决策函数则接收所有局部函数的输出并决定下一状态的取值。

读到这里，值得核对

请仔细核对交通网络研究中关于“静态结构”与“动态过载”的具体定义边界，确认其评估指标是否涵盖了时间维度上的累积效应。同时，关注可编程元胞自动机中全局函数的计算开销，思考在大规模城市网格模拟中，这种全局视角是否会带来难以承受的计算负担，以及作者是如何平衡局部交互与全局信息获取的。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

全局感知能否优化交通韧性的局部模拟？

传统元胞自动机依赖局部规则，难以捕捉交通网络中长距离的级联效应。若借鉴可编程元胞自动机的思路，在局部更新规则中嵌入轻量级的全局状态反馈（如区域平均拥堵指数），是否能更准确地模拟由过载驱动的失效传播，同时保持模型的可解释性？

第一步可以怎么做

先核实是否有公开的城市多模态交通流量数据集可用。若有，构建简化网格模型，对比纯局部规则与加入全局反馈变量的模拟结果，观察其在扰动扩散速度和范围上的差异，暂不追求真实路网拓扑。

先把边界想清楚

需警惕全局函数引入的计算复杂度激增，且简化网格可能忽略真实路网的异质性。必须验证全局指标是否真的提升了预测精度，而非仅增加了过拟合风险。

街景对齐精度与智能体空间推理边界的实证检验

资料观察截至 2026-10-09 · 近7天 2 条 · 近30天 11 条 · 42 个来源

两篇材料分别关注城市感知的数据基础与智能应用。前者提出PairWise Image Finder，通过特征匹配与语义掩膜解决街景图像对的视觉对齐难题，为变化检测提供高质量数据支撑。后者构建UrbanGround仿真沙盘，测试多模态大模型在真实尺度城市中的导航与定位能力，揭示局部感知难以转化为持续可靠行为的局限。二者共同指向从静态图像分析向动态空间交互演进时，对数据质量与推理鲁棒性的双重挑战。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-06-07

如何量化街景图像对的视觉对齐质量以支持变化检测

摘要节选 · 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。该工具输出匹配关键特征的比例、匹配特征的距离与覆盖范围，以及语义掩膜的对齐度，使用户可根据对齐质量与具体应用场景筛选图像对。由此获得的视觉对齐图像对可用于精确开展显式纵向变化分析，并有助于降低城市感知研究中的人工工作量。本研究通过纵向变化对比分析验证了该工具的可用性，并强调了在量化变化时视角的重要性。所提出的方案为研究人员与相关利益方提供了一种可扩展、开源的工具，用于城市分析、感知及相关应用中高质量图像对的查找。

arXiv · 2026-08-27

多模态智能体在复杂城市环境中导航能力的边界在哪

摘要节选 · 多模态大语言模型（MLLM）能够解析街景图像，但城市主体性取决于此类局部感知证据在智能体开始移动后是否仍具实用性。本文探究当前MLLM智能体在复杂的真实尺度城市中，将局部城市感知转化为可靠行为的能力边界。我们提出UrbanGround——首个基于全境三维地理空间数据构建的香港物理约束式仿真沙盘，使该问题得以实证检验。UrbanGround支持第一人称视角的闭环交互，并提供交互式地图用于导航。智能体可直接进入三维城市环境，以第一人称视角进行探索。我们的分析围绕空间问题的演进，通过三个研究问题展开：首先检验智能体能否通过主动观察充分实现局部场景的视觉定位，从而回答空间问题；其次考察该定位能力能否支撑导航任务，尤其当目的地距离更远、指示更模糊时；最后评估所生成的行为在路径可用性变化及行人运动干扰下是否具备鲁棒性。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

视觉对齐质量如何影响智能体的长程导航鲁棒性

假设街景图像对的视觉对齐精度直接影响多模态智能体在连续探索中的定位准确性。若输入数据存在视角偏差或语义错位，智能体在长距离导航中是否更容易累积误差？需验证高质量对齐数据能否缓解因局部感知碎片化导致的方向迷失问题。

第一步可以怎么做

选取公开街景数据集，使用PairWise Image Finder筛选高、低两组对齐质量的图像序列。将其输入具备基础导航能力的智能体模型，在简化仿真环境中执行定点导航任务，记录路径偏差与修正次数，对比两组数据下的表现差异。

先把边界想清楚

需确认所选数据集是否包含足够的时间跨度与视角变化。仿真环境与真实物理世界的差距可能掩盖部分感知错误，结果仅反映特定约束下的相对趋势，需进一步在真实机器人平台验证。

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 · 33 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Landscape and Urban Planning · 发表日期待补充

1990—2020年间城市绿化对全球健康的益处

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-10-08

H2CE：基于异构两阶段交叉编码器的 POI 重排序地理语义交互建模

摘要节选 · 本地搜索中的兴趣点（POI）重排序必须在词汇语义、地理空间邻近性以及评分和评论数等数值质量信号之间建立查询条件化的权衡模型，同时需满足实时服务的延迟约束。距离较近的 POI 可能仅部分满足查询意图，而距离较远的 POI 可能提供更强的语义和质量证据。我们提出了 H2CE，一种用于低延迟 POI 重排序的异构两阶段交叉编码器。

Transportation Research Part C · 发表日期待补充

DREAM：异构交通环境下自动驾驶车辆的防御性风险感知增强机动规划

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-10-08

基于 AI 的星载海上目标检测：Versal 嵌入式硬件上的地球观测载荷数据缩减

摘要节选 · 甚高分辨率地球观测卫星获取的数据量超过其存储和下传能力，而在海上监视场景中，船舶仅占每幅图像极小的比例。本研究探讨通过星载船舶检测来筛选下传内容，从而根据数据内容而非逐像素编码实现数据缩减；这与传统的星载压缩技术形成互补。工作围绕三个方向展开。

arXiv · 2026-10-08

SpheriColor：面向球形地理空间输入地形的色彩映射

摘要节选 · 多变量地理空间数据可视化通常依赖于多个协调视图，其中颜色可用于链接视图或编码数据属性。通过颜色编码空间位置可以揭示非空间可视化中的模式，然而大多数色彩映射应用侧重于高维属性编码而非空间位置。尽管二维色彩映射已被广泛研究，但针对球形地理空间数据的颜色编码设计受到的关注较少，尽管所有位置均位于球面上。

Landscape and Urban Planning · 发表日期待补充

一种用于映射野火风险缓解责任的网络方法

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Annals of GIS · 2026-10-09

迈向负责任的地理信息科学：支柱、目标与挑战

摘要节选 · 摘要尚未补齐，点击标题可到原文继续阅读。

Transportation Research Part C · 发表日期待补充

基于App的出租车动态拼车匹配与车辆路径优化

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-10-08

Perception Test 2026：挑战总结及向城市尺度视听推理的扩展

摘要节选 · 作为 Perception Test 挑战赛系列的延续，我们在瑞典马尔默举办的欧洲计算机视觉会议（ECCV）2026 上组织了第四届研讨会。

arXiv · 2026-01-22

面向真实遥感数据集蒸馏的判别性原型引导扩散方法

摘要节选 · 近年来，得益于大规模基准数据集的可用性，深度学习在遥感图像解译领域取得了显著成功。然而，对海量训练数据的依赖也带来了巨大的存储和计算成本。为应对这一挑战，本研究首次将数据集蒸馏概念引入遥感图像解译领域。具体而言，我们提出了判别性原型引导扩散（DPD），这是一种基于扩散模型的生成式蒸馏框架，旨在将大规模遥感数据集压缩为紧凑且具有代表性的蒸馏数据集。

沿着出行与运输，追踪新的方法

arXiv · 2026-10-07

大语言模型辅助的交通管理计划编制：基于 WisDOT WisTMP 系统的案例研究

摘要节选 · 工作区是交通基础设施中关键但危险的组成部分，需要精心设计交通管理计划（TMPs）以确保安全与通行能力。然而，TMP 的编制过程劳动密集且高度依赖从业者专业知识。本文提出了一种由大语言模型（LLM）辅助的框架，以自动化 TMP 内容生成，并以 WisDOT WisTMP 系统作为应用背景。

arXiv · 2026-10-08

基于神经网络与参数辨识的交通及行人模型随机梯度下降方法

摘要节选 · 本文研究通过最优控制与随机梯度下降方法，对交通及行人动力学中由相互作用驱动的常微分方程（ODE）模型进行校准。相互作用力要么由经典物理启发的定律规定，其参数从轨迹数据中辨识；要么由前馈神经网络表示，网络权重作为控制变量。

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

WMoE-Net：基于小波引导交叉注意力对齐与混合专家网络的多模态SAR-光学舰船检测

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

基于直接与间接排放估计的消费者车辆类型偏好

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Journal of Transport Geography · 发表日期待补充

将时空秩序拥挤度引入按需配送管理数据管道：一种动态倒置两步浮动集水区（Di2SFCA）方法

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

基于物理约束贝叶斯框架的单几何SAR观测海面风场与流场一体化反演

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Transportation Research Part A · 发表日期待补充

评估公私合作伙伴关系及赋能因素对港口效率的影响：来自拉丁美洲和加勒比地区的证据

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

ScienceDirect · 2026-08-15

识别密集城市环境中基于自然的解决方案的潜在垂直空间：GeoAI方法

摘要节选 · 然而，现有研究尚未同时利用集成人工智能与地理空间方法评估立面和屋顶垂直空间的基于自然的解决方案（NBS）潜力；大多数研究仅关注屋顶绿化潜力。

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

GGFA-SwinIR：一种用于水深DEM超分辨率的梯度引导与频率感知联合多尺度框架

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Journal of Transport Geography · 发表日期待补充

基于智能体的区域空中交通影响评估

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

多源卫星SIF交叉评估中误差估计的条件性：产品组合、统计模型、空间尺度及时间处理方式如何影响结论

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-10-07

基于世界模型规划的可控人群生成

摘要节选 · 人群模拟在机器人导航、自动驾驶和城市规划中起着核心作用。对于这些应用，真实的模拟要求人群能够根据环境变化和用户目标调整其行为。然而，依赖预定义控制设置的现有方法在适应新的用户指定目标方面灵活性有限。

走进模型内部：方法为什么有效？

arXiv · 2026-08-31

基于链路流量传播引导强化学习的动态起讫点矩阵在线估计

摘要节选 · 动态起讫点（OD）矩阵估计通过校准随时间变化的输入需求，使仿真结果能够复现观测到的链路流量。强化学习适用于在线估计，因为训练好的策略可在单次评估中估算需求，但目标流量的变化使得从聚合奖励中学习变得复杂。我们提出了结合链路流量传播引导的强化学习方法（LFPG-RL），该方法将模拟车辆传播记录与下游误差相结合，以指导各个 OD 分量。

Transportation Research Part C · 发表日期待补充

基于鲁棒对抗强化学习的观测扰动下车辆轨迹规划

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

多任务航路空中交通控制的顺序-分层协调

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

基于可视性的指标能否预测城市声景感知？

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

利用非局部DS-InSAR与基于物理的反演映射地下煤火中的 subsurface combustion cavities

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

考虑车辆周转计划的城轨网络虚拟编组列车时刻表优化：一种基于坐标下降的分解方法

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 · 7 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Sustainable Cities and Society · 发表日期待补充

中国城市植被物候对城市形态与气候的空间异质性响应

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

面向混合自动驾驶车队控制的时延感知多智能体强化学习

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

绿色与自然空间的环境品质：新鲜空气、宁静氛围及亲近自然感作为感知到访健康效益的路径

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

基于自然与非基于自然的休闲活动：自我报告焦虑缓解效果的比较评估

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Nature Cities · 2026-10-08

协同路径规划改善出行时间并减少排放

摘要节选 · 本研究提供了大规模实验证据，表明重新引导少量行程可改善整体交通流。我们证明，重新规划不足2%的行程可显著提升行驶速度，并可能使每个城市每年减少数百至数千吨二氧化碳排放。

从一段出行，看见系统的约束

MIT Technology Review · 2026-10-09

未来的职业头衔：配送无人机空中交通管制员

摘要节选 · 当 Trevor Wischnewsky 听说无人机正在其德克萨斯州社区附近配送披萨和寿司时，他当即下定决心。“这太令人着迷了，”他说，“我立刻就想参与其中。” Wischnewsky 现在是 FlyTrex 公司的 RPIC（即“远程机长”，remote pilot in command）。RPIC 是.....

ArchDaily · 2026-10-08

Kian Residence / Kamat & Rozario Architecture

摘要节选 · 该项目的设计任务书不同于大多数城市住宅委托。客户家族已在此地居住多年，历经三代人，与社区有着深厚的根基。其主要愿景是打造一个与街道及他们熟悉的社区保持联系的家。

ArchDaily · 2026-10-08

住房作为人权及重新评估勒·柯布西耶的展览：本周综述

摘要节选 · 本周以世界建筑日（World Architecture Day）拉开序幕，强调全球住房危机是人类尊严、包容性和福祉的基本要素。国际建筑师协会（UIA）与联合国联合发布的信息呼吁将学科努力聚焦于不仅建造住宅结构，还要建立更好地分配和利用现有资源的系统，提出促进新生活方式和更可持续行业替代方案的倡议。

ArchDaily · 2026-10-08

沃宗拉罗曼文化中心的 Tectoniques

摘要节选 · 该项目位于由原葡萄园土地改建而成的住宅区。在此碎片化的城市边缘环境中，由于缺乏与公共领域的直接联系，设计团队寻求一种内向型的布局方案。这一理念既受到修道院回廊和古罗马宅邸（domus）的启发，也借鉴了普罗旺斯农舍（mas）等农业建筑原型。建筑主体从地块边界后退，以营造一处绿化前庭。

把有用的数据与工具装进收藏夹

本期新增 · 4 条资料 · 点击标题即可继续阅读

ArchDaily · 2026-10-09

荆州城墙考古遗址展示馆 / 青工作室

摘要节选 · 活态街道上的千年剖面——本项目源于荆州城墙第11号敌台在考古发现与保护实践中的重大突破。自2016年起，该段古城墙因地基沉降和结构开裂被列入紧急保护项目。在修缮过程中，发现了跨越五代、宋、明、清时期的“城上筑城”分层结构。这一发现促使国家文物局批准进行系统性考古发掘。

ArchDaily · 2026-10-08

作为城市锚点的遗产：北门与台北门户区的重新设计

摘要节选 · 台北北门（Beimen）不仅是对城市复杂历史的见证，也反映了周边城市景观的变迁以及对待遗产建筑毗邻空间态度的转变。该区域最初为清代边疆，在日据时期免于拆除，战后现代化进程中又被高架桥和高速公路包围，近期通过广场开发重获其显著地位。北门在城市优先事项和建筑政策变迁中的韧性表明，遗产保护不仅体现在建筑本体上，也体现在界定其空间的开放空间中。

ArchDaily · 2026-10-08

2026年墨西哥设计周：身份、工艺与拉丁美洲设计未来的对话

摘要节选 · 2026年10月11日前，随着2026年墨西哥设计周（#DWM26）的开幕，墨西哥城再次成为全球创新与设计卓越的中心。本届活动采用更广泛且多元的策展视野，邀请公众及设计专业人士从超越传统方法的全球性、流动性和包容性视角反思该学科。

换个角度，继续寻找研究线索

NASA Earthdata · 2022-09-07

基于 Harmonized Landsat Sentinel-2 产品的 OPERA 动态地表水范围（版本 1）

摘要节选 · 该数据集包含 Level-3 动态 OPERA 地表水范围产品版本 1。数据为自 2023 年 4 月开始的经过验证的地表水范围观测值。已知问题及使用注意事项详见文档说明。生成各产品的输入数据集为 Harmonized Landsat-8 和 Sentinel-2A/B/C (HLS) 产品版本 2.0。

Beijing Open Data · 发表日期待补充

收费公路收费标准

摘要节选 · 该数据是市交通委提供的收费公路收费标准信息，包括序号,道路名称,现行收费标准依据文件,收费标准等属性字段。

USDOT Open Data · 2026-09-03

GES 报告 – 1999

摘要节选 · 州数据报告系统。关于致命事故分析报告系统（FARS）的年度报告，该系统收集由各州 FARS 分析师提供的致命事故数据，并提交给美国国家公路交通安全管理局（NHTSA）。

Japan G Spatial Information Center · 2024-10-05

国土数值信息（医疗机构）- 静岡県

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