

车载惯性数据实时检测酒精损伤：误报上界与25秒响应

早上好，UrbanComp

星期日 · 武汉光谷 · 雾 · 20°C · 18-30°C

本期资料 2026-10-10 · 新增 26 条 · 5 个研究方向

本期关注轨迹数据在安全干预中的具体落地：如何在车载端利用惯性数据设定可证明的误报上界，实现无需上传数据的实时酒精损伤识别。同时探讨轻量级插件如何为长时预测提供局部可靠性信号，以及几何先验如何修正复杂街景下的三维重建伪影。这些工作共同指向从宏观调度向微观可信感知的技术下沉。

翻开之前

141次受控行程揭示了惯性传感器在酒精检测中的物理极限，25秒的中位响应时间让“事后追责”转向“途中干预”。

给今天的一句话 心里的雾没有散尽，也可以先握住身边的一点温暖。

今天先读这一篇

arXiv · 2026-10-08

车载惯性数据实时检测酒精损伤：误报上界与25秒响应

摘要节选 · 共享电动滑板车服务已成为广泛采用的城市交通方式。尽管大多数用户负责任地骑行，但酒精中毒仍是导致严重事故的因素之一。然而，现有的应对措施仅限于单点反应测试和夜间全面暂停服务等手段。本文提出一种新方法，利用车载传感器在行程过程中评估骑行者状态，并在积累足够损伤证据时立即发出警报。具体而言，我们引入了一种基于惯性测量和油门数据的检测器，其误报率具有可证明的上界。对141次行程的传感器数据进行实验，其中25名参与者在清醒状态及两种目标血液酒精浓度水平下骑行，结果证实该上界成立；而基线方法和消融实验要么超过该上界，要么损失检测性能，在某些情况下还会延迟警报。

还有两条，值得带走

arXiv · 2026-10-08

CARE插件：用风险门揭示长时预测中的局部高误差区域

摘要节选 · 多变量长时程预测对于电力负荷调度、交通流管理及金融风险控制至关重要。现有的确定性主干网络仅输出单一轨迹，掩盖了不同预测步长和通道间预测难度的异质性，且无法提供局部可靠性信号。

arXiv · 2026-09-29

法线与深度先验正则化：修正复杂街景3DGS几何伪影

摘要节选 · 3D Gaussian Splatting (3DGS) 是一种用于三维场景渲染的先进技术，具有高效率和高视觉质量。

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

葡萄园预测实践与地空模型评估规范缺失的对照

资料观察截至 2026-10-10 · 近7天 29 条 · 近30天 156 条 · 61 个来源

一项工作将Prithvi-2.0与U-Net结合，在法国南部葡萄栽培潜力预测中取得竞赛前列成绩；另一项系统性审计指出，地空间基础模型领域因缺乏统一评估协议、权重公开率低及配置不可复用，导致技术前沿难以界定。前者展示了特定场景下的集成有效性，后者揭示了跨研究比较的结构性障碍。两篇材料并置，提示我们在关注具体应用精度的同时，需审视结果可比性的底层基础。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-07-09

通过U-Net与地理空间基础模型（Prithvi-2.0）集成预测葡萄栽培潜力

摘要节选 · 评估农业潜力是可持续土地管理与农业规划的基础。遥感数据正日益成为评估农业潜力的重要手段，因其相较传统方法（如实地调查、原位测量、土壤检测等）更具成本效益。ImageCLEF AI4Agri 2026挑战赛子任务1聚焦于法国南部葡萄栽培潜力的预测。DS@GT ARC团队在该子任务中的参赛方案提出了一种U-Net与地理空间基础模型（Prithvi-2.0）的集成方法。本方案最优模型在排行榜上达到 ± 1 精度68.32，位列7支参赛队伍中的第2名。本工作的实现代码已公开发布于<https://github.com/dsgt-arc/imageclef-ai4agri-2026>。

arXiv · 2026-05-12

为何当前地空间基础模型难以界定明确的技术前沿

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

请核对Prithvi-2.0集成方案中， ± 1 精度68.32的具体计算方式及其在七支队伍中的相对优势是否显著。同时，对照审计文中提到的46例结果差异案例，思考该竞赛结果若脱离特定测试集，在其他基准下是否仍具可比性，以及代码开源是否足以支撑完全复现。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

统一评估框架能否消除GFM结果报告差异

鉴于审计发现同一模型在不同论文中报告结果存在至少10分差异，且多数配置未被复用，假设建立包含核心评估集与强制方差报告的统一框架，能显著降低比较噪声。动机在于解决因协作机制失灵导致的模型排序困难，为高风险地球观测任务提供可信的模型选择依据。

第一步可以怎么做

选取审计中提及的126篇可提取预训练数据的论文，尝试复用其94种未被他人使用的配置。先确认相关公开数据与模型权重是否可用，构建最小化评估脚本，独立重跑基线结果，记录与原文报告的偏差值及计算资源消耗。

遥感多模态模型如何兼顾 时序推理与概念可解释性

资料观察截至 2026-10-10 · 近7天 51 条 · 近30天 274 条 · 62 个来源

两篇材料分别针对遥感理解中的时序盲性与黑盒问题提出解法。前者构建Delta-LLaVA，通过注意力机制强化多时相差异定位；后者推出Aperture，利用免训练多尺度概念瓶颈提升细粒度语义透明度。二者均依托多模态大语言模型，但侧重不同：一者深耕变化检测的时空逻辑，一者聚焦概念层面的可验证交互，共同指向更可信的地球观测智能。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-04-15

Delta-LLaVA如何通过注意力机制解决遥感时序盲性

摘要节选 · 尽管多模态大语言模型（MLLMs）在通用视觉-语言任务中表现优异，但其在遥感变化理解中的应用受限於一种根本性的“时间盲性”。现有架构缺乏内在的多时相对比推理机制，且难以实现精确的空间定位。为此，我们首先提出Delta-QA——一个包含18万条视觉问答样本的综合性基准。Delta-QA在双时相与三时相场景下统一了像素级分割与视觉问答任务，并将变化解释结构化为四个递进的认知维度。方法上，我们提出Delta-LLaVA，一种专为多时相遥感解释设计的新型MLLM框架。

arXiv · 2026-09-29

Aperture怎样实现免训练的细粒度遥感概念解释

摘要节选 · 尽管地球观测模型已取得显著进展，但其可解释性仍然不足。概念瓶颈模型（Concept-Bottleneck Models）虽能提供可解释性及专家交互能力，但在遥感领域要么训练成本过高，要么在无标注情况下性能不佳。我们认为，在遥感等专家领域，此类免训练模型需要同时捕捉图像空间和概念空间中的细粒度细节。在图像空间方面，我们提出了一种基于贪心四叉树路由的多尺度概念瓶颈方法，以定位小尺度概念；在概念空间方面，我们用预训练的多模态大语言模型（MLLMs）替代对比式视觉-语言模型，并提出一种从中获取可靠概念分数的方法。我们引入了 APERTURE，通过融合全局图像层面和原生概念层面的概念分数，实现了当前最先进的免训练模型性能。

读到这里，值得核对

请核对Delta-LLaVA中局部因果注意力防止上下文泄露的具体实现路径，以及Aperture在SiFC数据集上优于监督式模型的实验设置细节。注意区分两者对多模态大语言模型的不同调用方式：前者用于变化推理，后者用于生成概念分数，需确认其可靠性评估标准是否一致。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

能否融合时序差异增强与概念瓶颈提升解释力

现有模型往往割裂处理变化检测与语义解释。若将Delta-LLaVA的变化增强注意力机制引入Aperture的概念提取过程，是否能在保持免训练优势的同时，提升对时序演变的细粒度概念捕捉能力？假设这种融合能减少因时间跨度导致的概念漂移误判。

第一步可以怎么做

先核实公开遥感数据集中是否包含带时间戳的细粒度概念标注。若有，选取小样本构建测试集，将变化先验嵌入作为额外输入接入Aperture的多尺度路由模块，观察概念分数对时序变化的响应灵敏度，暂不调整底层模型权重。

先把边界想清楚

需注意多模态大语言模型生成概念分数的稳定性，避免将注意力权重的变化错误归因为语义概念的演变。必须通过组件移除实验验证各模块独立贡献，防止性能提升源于过拟合而非真正的可解释性增强。

从地面路口到空中走廊： 交通协调中的激励与优化

资料观察截至 2026-10-10 · 近7天 135 条 · 近30天 469 条 · 80 个来源

两篇材料分别关注地面交叉口信号控制与先进空中交通避碰。前者利用强化学习在本地观测下优化绿灯分配，降低延误与排放；后者引入机制设计解决多智能体私有偏好下的策略性虚报问题。二者均试图在去中心化或局部信息条件下实现系统级协调，但侧重点不同：一者聚焦物理效率提升，一者侧重博弈环境下的真实信息披露，共同揭示了复杂交通系统中算法设计与经济激励结合的必要性。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-06-20

仅凭本地观测，PPO控制器如何降低路口延误与排放？

摘要节选 · 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。本文设计了一种基于近端策略优化（PPO）的控制器，仅依据本地观测到的交通状态动态分配绿灯时长，无需未来交通需求信息或中心化协调。该控制器在基于科威特真实小时级交通流量数据构建的高保真仿真环境中进行评估，并以平均车辆延误、排队长度和排放量为性能指标，与传统定时控制及代表当前工程实践的车辆感应式控制器进行对比。在基准工况下，所提控制器相较定时控制降低平均车辆延误46%，相较感应式控制降低34%，同时使单车CO2排放量减少约23%。

arXiv · 2026-09-20

面对私有偏好，机制设计如何确保空中交通真实披露？

摘要节选 · 先进空中交通（AAM）系统需要可扩展的协调机制，以管理在共享且容量受限的空域中运行的大规模飞行器车队。在此类环境中，不同运营商可能对轨迹特性（如旅行时间、燃料消耗或偏离标称航线的程度）具有私有偏好。如果集中式交通管理依赖自报偏好，运营商可能会策略性地虚报成本以获取更有利的轨迹。本文提出了一种结合机制设计的多阶段运动规划框架，旨在实现具有私有已知成本的 AAM 系统的避碰。该方法将凸安全走廊构建与受 VCG 启发的机制相结合，以确保在受限空域中的无冲突通行，同时激励真实披露私有偏好。仿真结果表明，具有异质偏好的智能体之间能够实现安全且去中心化的协调。

读到这里，值得核对

请留意第一项研究中“无需未来交通需求信息”的具体实现方式，以及其在科威特特定流量数据下的泛化边界。第二项研究提到的“受VCG启发的机制”在处理大规模飞行器时的计算复杂度如何？仿真中异质偏好的具体分布形式是否影响协调效率？这些细节决定了方法从仿真走向实际部署的可行性。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

混合交通流中能否引入激励相容的信号控制？

地面交通中车辆亦存在时间价值差异，若将空中交通的激励感知思路引入地面信号控制，能否在优化整体延误的同时，避免高价值车辆策略性拥堵？假设部分车辆可上报紧急程度，设计机制使其真实披露而非虚报，从而动态调整绿灯权重。

第一步可以怎么做

先确认是否有公开的车辆轨迹数据包含时间敏感性标签或代理变量。若无，需构建简单仿真环境，设定不同车辆类型及其私有成本函数，测试基础PPO控制器在引入虚报行为后的性能衰减情况。

先把边界想清楚

需验证激励机制是否与现有交通法规兼容，且防止恶意虚报导致系统崩溃。仿真结果未必能反映真实驾驶员的心理博弈行为，需谨慎外推。

边中心性加速与无人机预测控制：从网络韧性到主动干预

资料观察截至 2026-10-10 · 近7天 6 条 · 近30天 19 条 · 40 个来源

两篇材料分别关注复杂网络的静态结构度量与动态交通系统的实时干预。前者通过改进Katz中心性算法，提升对基础设施故障等边级扰动的计算效率与敏感性；后者则在模拟环境中验证，基于无人机感知的拥堵预测比单纯检测更能有效缓解交通压力。二者虽场景不同，但共同指向城市系统韧性的核心：不仅需快速识别网络关键链路的变化，更需利用前瞻性信息优化控制策略，以应对动态扰动。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-21

如何利用截断方法加速时空网络边Katz中心性计算？

摘要节选 · Katz 中心性是一种通过求解线性系统来识别和排序复杂网络中重要节点的成熟度量方法。近期研究已针对时间演化网络提出了 Katz 中心性的相关概念。然而，其缺点在于网络结构的微小变化可能导致网络大部分区域的中心性发生剧烈改变。此外，网络科学界对基于节点量的研究投入了不成比例的努力，而基于边的度量则较少被探索。本文提出了一种新颖的故障感知时间多重网络模型，用于计算空间网络的基于边的 Katz 中心性。该类网络允许使用线图作为网络表示形式。我们采用块三角带状超邻接矩阵表示法，将层间连接建模为低秩矩阵，从而对更新或降权的边施加空间约束的侧重。这些边可代表实时基础设施监控应用中的水管/气管破裂或街道网络阻塞等情况。我们分析了块矩阵逆的结构，特别是块对角线上方各块元素的衰减特性。

arXiv · 2026-09-30

无人机车队规模与预测精度如何影响交通拥堵控制？

摘要节选 · 在部署移动机器人团队进行持续监测时，一个核心问题是任务性能如何随车队规模扩展，以及当感知驱动下游行动而非仅用于观察时，这种扩展性是否依然成立。我们针对一支无人机团队在模拟路网中执行交通拥堵检测与预测的任务研究了这一问题，其报告通过闭环方式驱动自适应交通信号控制器。我们构建了一个多智能体仿真系统，其中车辆遵循 Nagel-Schreckenberg 元胞自动机动力学，无人机通过轮询策略巡逻路口，并扫描车队规模、交通水平和网络大小以评估检测率、检测延迟和预测率。结果表明，当车队规模接近被监测路口数量时，性能趋于平稳，并为持续监测部署提供了一条通用的车队配置规则。

读到这里，值得核对

请留意第一项研究中块三角带状超邻接矩阵的构建细节，特别是低秩矩阵如何具体建模层间连接及空间约束。在第二项研究中，需区分“检测率”与“预测率”对信号控制效果的不同贡献，并思考Nagel-Schreckenberg模型在真实路网中的适用边界，以及机载推理能力受限时的性能瓶颈。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

边中心性能否指导无人机巡逻路径优化？

若将时空网络中基于边的Katz中心性作为路口重要性的代理指标，是否可动态调整无人机巡逻优先级？假设高中心性边对应的路口更易受扰动影响且对全局连通性关键，优先监测这些节点能否以更小车队规模实现同等或更优的拥堵预测与控制效果？

第一步可以怎么做

先核实是否有公开的包含实时交通流与路网拓扑的数据集可用。若有，构建小规模仿真，计算各路段的边Katz中心性，设计基于中心性加权的无人机轮询策略，对比均匀巡逻策略在相同车队规模下的拥堵预测准确率与响应延迟。

先把边界想清楚

需注意Katz中心性计算依赖网络参数选择，且静态中心性可能无法完全捕捉突发动态扰动。仿真结果受限于元胞自动机模型的简化假设，需验证其在复杂真实交通场景中的泛化能力。

从街景关联到视觉干预：解析城市感知机制的两种路径

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

武汉研究通过回归分析证实绿度等指标与心理感知的统计关联，侧重宏观中介效应；另一项工作则引入反事实编辑框架，试图在微观层面识别改变人类判断的具体视觉杠杆。前者揭示“是什么”影响感知，后者探索“改哪里”能优化感知。两者互补，分别从相关性验证与因果性干预角度，深化对城市视觉空间作用机制的理解，为空间优化提供不同粒度的证据支持。

把两篇材料放在一起读

City and Environment Interactions · 2021-01-01

武汉街景绿度与围合度如何中介影响居民心理感知

摘要节选 · 尽管已有研究评估了视觉空间指标与城市居民心理感知之间的关系，但关于城市视觉空间与居民心理感知之间系统性关联的研究仍较为稀缺。本研究旨在探讨城市视觉空间与居民心理感知之间的相关性，分析视觉空间指标对居民主观感知的影响，并重点关注蓝绿空间在可步行性、围合度、开放性、形象性及交通流量等机制下对城市居民心理影响的作用。研究采用全卷积网络（FCN-8s）对武汉的街景图像进行分割，通过人机对抗框架与随机森林算法结合构建城市感知数据集。基于街景数据，设计七类视觉空间指标，以上述五项视觉空间指标为中介变量，对城市居民感知进行多元线性回归分析，并开展蓝绿空间对居民心理影响的中介效应分析。

arXiv · 2026-04-23

基于反事实编辑识别改变安全感的局部视觉杠杆

摘要节选 · 街景感知模型可大规模预测安全等主观属性，但其本质仍为相关性建模：无法识别针对特定场景、可能改变人类判断的局部视觉变化。我们提出一种基于杠杆的干预性反事实框架，将场景级可解释性重构为在结构化反事实编辑空间内的有界搜索。每个杠杆定义一个语义概念、空间支持范围、干预方向及受约束的编辑模板。候选编辑通过提示词引导的图像编辑生成，并仅在满足同地点保持性、局部性、真实性和合理性等有效性检验时予以保留。在来自五座城市的50个场景的初步实验中，该框架揭示了基于代理的方向性模式初探结果，以及纯提示编辑下的实用失效分类体系；其中，交通基础设施（Mobility Infrastructure）与物理维护（Physical Maintenance）两类杠杆引发的安全性辅助变化最为显著。人类成对判断仍为未来验证的基准真值终点。

读到这里，值得核对

请核对武汉研究中随机森林构建数据集的具体人机对抗流程，确认视觉指标中介效应的统计显著性条件。同时审视反事实框架中同地点保持性与真实性检验的具体阈值，思考纯提示编辑失效分类是否适用于所有城市场景，以及人类判断作为基准真值的获取成本与一致性挑战。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

视觉杠杆能否复现武汉绿度的心理增益效应

武汉研究指出绿度显著影响心理感知，但未明确具体视觉形态。若将反事实框架应用于武汉数据，针对低绿度街道生成增加植被的局部编辑，能否在保持场景其他特征不变的前提下，显著提升模型预测的心理舒适度？这有助于验证绿度影响的因果性及最佳干预形态。

第一步可以怎么做

选取武汉研究中低绿度评分的街景样本，定义植被增加为语义杠杆。利用提示词引导生成编辑图像，严格执行同地点保持与真实性检验。对比编辑前后模型输出的心理感知得分变化，初步量化局部绿度增加的边际效应。

先把边界想清楚

需核实武汉原始街景数据是否公开可用，且分辨率满足编辑要求。生成图像的真实性可能受季节光照影响，需人工抽检。模型预测分数不等于真实人类心理响应，结论需谨慎外推。

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 · 13 条资料 · 点击标题即可继续阅读

用户转发资料 · 发表日期待补充

揭示后社会主义城市扩张：波兰和罗马尼亚城市地区的长期建成区动态

摘要节选 · 中欧和东欧的后社会主义城市化通常通过去中心化、土地市场形成和郊区扩张等共同过程来描述，但转型的空间结果在不同地区存在显著差异...（摘要不完整，仅基于提供的片段）

用户转发资料 · 发表日期待补充

分词对GEE代码生成至关重要：一个多维分词基准

摘要节选 · 大型语言模型（LLMs）已被广泛用于自动化 Google Earth Engine (GEE) 中的地理空间代码生成，降低了进行复杂空间分析的门槛。虽然生成阶段的知识增强...（摘要不完整，仅基于提供的片段）

Transactions in GIS · 2026-10-10

地理信息系统与遥感在评估气候致水资源短缺中的系统综述

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-10-02

5G网络中混合QoS感知数据无线承载的实现

摘要节选 · 在第五代（5G）无线网络中，服务质量（QoS）流管理支持具有异构QoS需求的多样化应用，包括时延敏感和高吞吐量服务。5G架构采用基于流的QoS框架，其中QoS流映射到数据无线承载（DRB），以实现所需的无线资源分配。现有的映射策略通常依赖于每个PDU会话静态的一对一QoS-to-DRB映射，导致频谱利用率低下或对时延敏感流量支持不足。

Remote Sensing of Environment · 发表日期待补充

NASA Harmonized Landsat and Sentinel-2 (HLS) 地表反射率产品与 MODIS NBAR 的比较

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

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

全国枯木制图揭示山地森林脆弱性上升

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

用户转发资料 · 发表日期待补充

基于GIS的瓦拉纳西发展区土地覆盖变化（1995–2025）时空分析及至2051年的城市增长预测

摘要节选 · 印度历史城市地区的快速城市化加剧了对农业和生态景观的压力，需要强有力的空间证据为长期规划提供信息。本研究提出了一个全面的基于GIS的时空...（摘要不完整，仅基于提供的片段）

Transactions in GIS · 2026-10-10

地理空间分析工作流的自动构建：适应 workflow 构建上下文的初等建模问题递归求解

摘要节选 · Transactions in GIS, Volume 30, Issue 7, November 2026.

International Journal of Digital Earth · 2026-09-30

卫星观测到的南极洲东部维多利亚地冰川近期流速加速及基于模型的环境关联

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Annals of the American Association of Geographers · 2026-10-08

“来自加州的家伙们”：种族、税法与孟菲斯租赁住房的关系地理

摘要节选 · 摘要尚未补齐，点击标题可到原文继续阅读。

Remote Sensing of Environment · 发表日期待补充

国家尺度长期年度土地覆盖监测精度评估方法：来自土地变化监测、评估与预测（LCMAP）倡议的经验

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

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

结合微波散射机制与超像素协同约束的北极海冰提取

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

Nature Cities · 2026-10-09

虚拟重访城市历史以提升老年人福祉

摘要节选 · 城市不仅是物理基础设施，更是集体记忆的动态载体。然而，快速城市化正威胁着珍贵地标的存续，切断了社区与其历史的联系。为应对这一缺失，我们基于 CITY IN TIME 数字平台构建了沉浸式虚拟遗产环境。该平台利用沉浸式技术，依据档案资料重建了香港1900年至1970年间44个标志性地标。

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

ArchDaily · 2026-10-09

科米利亚斯海滨长廊 / Hector Navarro + ARKHITEKTON

摘要节选 · 该干预措施将原本由狭窄人行道和大型停车场占据的区域转变为科米利亚斯（Comillas）的新公共空间。项目并非对现有长廊进行翻新，而是创建了一条新的滨海步道，为行人重新利用了一段独特的海岸线，并将其纳入城镇的公共空间网络。

ArchDaily · 2026-10-09

UN-Habitat 通过2026年荣誉卷轴奖表彰五种适足住房方案

摘要节选 · 联合国人居署（UN-Habitat）公布了2026年荣誉卷轴奖（Scroll of Honour Award）的五位获奖者，以表彰其在巴西、缅甸、巴基斯坦、突尼斯和英国为适足住房和可持续城市发展所做的贡献。

Smart Cities Dive · 2026-10-09

HUD 计划旨在推动制造式住房生产

摘要节选 · 《21世纪通往住房之路法案》（21st Century ROAD to Housing Act）对经济适用住房的建设方式进行了重大调整，并为建立“可复制的多户住宅建设”框架开辟了路径。

ArchDaily · 2026-10-09

平坦之地，隐伏之水：填海造地上的建筑

摘要节选 · 填海造地常被视为新生土地：平坦、可用且适宜建设。它承诺为空间稀缺的城市提供更多用地，使其能够延伸滨水区域并建设文化街区。有时，这些新造陆地还可能发展为金融中心、公园，并构想超越现有土地极限的未来。然而，填海造地绝非单纯的土地。它是一种工程化表面，通过填料、海堤、排水和土壤稳定等技术手段形成——是与被其声称排挤的水体进行的长期博弈。

ArchDaily · 2026-10-09

OASIS 学生公寓 / ATELIER STEPHANE FERNANDEZ

摘要节选 · OASIS 项目植根于 Plaine du Var 独特的地理环境，这是介于尼斯城市、河流、地中海与山丘之间的过渡性景观。该项目位于 Grand Parc Méridia 与 Avenue de l'Université 的交汇处，旨在建立人类聚居与自然、城市密度与生命系统之间的对话。

ArchDaily · 2026-10-09

关怀的建筑：来自 ArchDaily 社区的六个未建儿童空间

摘要节选 · 随着城市的发展，人们对城市的期望也在变化。人们呼吁更多具有关怀性质的空间：面向所有年龄和性别的公共场所、各社会阶层均可触及的自然环境，以及促进人际连接的场景。很少有设计意图能像儿童空间那样将这些要素融为一体。本辑精选了由 ArchDaily 读者提交的未建成项目，展示了基于关怀的建筑设计的不同方法。

城市每天都在变，哪些变化值得追问？

Urban Next · 2026-10-09

住房、生态与大众旅游：在伊维萨岛为家庭生活腾出空间

摘要节选 · 平面布局由承重墙网格构成，中央交通核心筒连接每层八套住宅。公寓呈两个同心环带排列：起居室、卧室和卫生间位于外环，厨房和庭院则构成内环。住宅围绕庭院成对布置，享有双向朝向和穿堂通风。

把有用的数据与工具装进收藏夹

本期新增 · 3 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Beijing Open Data · 发表日期待补充

路侧车位信息

摘要节选 · 该数据是市交通委提供的路侧车位信息，包括道路ID,状态（是否有效）,车位数量,区县编码等属性字段。

Beijing Open Data · 发表日期待补充

轨道交通

摘要节选 · 该数据是市残联提供的轨道交通信息，包括所属领域、类别、点位名称、地址、百度地图经纬度、所属区划、所属街道、点位编码、元素名称、元素状态、元素对应标识、标识状态等属性字段。

Beijing Open Data · 发表日期待补充

超限超载货车卸载场地

摘要节选 · 该数据是市交通委提供的超限超载货车卸载场地信息，包含行政区划代码、站点名称、地址、联系电话等属性字段。