

SAMWater：用物理先验构建结构化提示引导水体分割

早上好，UrbanComp

星期一 · 武汉光谷 · 晴 · 22°C · 19-29°C

本期资料 2026-10-11 · 新增 27 条 · 5 个研究方向

本期关注多源数据融合中的具体约束与验证条件。SAMWater 将 SAR 与光学影像转化为结构化提示，解决斑点噪声与标注稀缺问题；本地 LLM 智能体在闭环工作区中提升数据工程产物的可复现性，但依赖中间错误的暴露；

翻开之前

从遥感提示工程到本地智能体的闭环验证，再到城市热环境的规划归因，三条材料共同指向一个核心：脱离具体物理机制或工作流约束的性能指标往往缺乏解释力。

给今天的一句话 星空让人想起远方，也让人珍惜身边那盏亮着的灯。

今天先读这一篇

GIScience & Remote Sensing · 2026-10-09

SAMWater：用物理先验构建结构化提示引导水体分割

摘要节选 · 准确且具可迁移性的地表水映射对于水资源评估、洪水监测及水生生态系统管理至关重要，但受限于 SAR 斑点噪声、光学影像污染、背景异质性以及高质量像素级标注数据的稀缺，实现稳健的大规模映射仍面临挑战。本文提出 SAMWater，一种整合 Sentinel-1 SAR、Sentinel-2 光学影像、Segment Anything Model (SAM) 和 Segment Anything Model 3 (SAM 3) 的提示引导多模态框架。不同于将 SAR 与光学数据作为独立分类器使用，SAMWater 将其互补信息转化为结构化提示，用于从粗到细的水体分割。

还有两条，值得带走

arXiv · 2026-10-08

本地 LLM 智能体在闭环工作区中的数据工程可靠性

摘要节选 · 背景：大语言模型（LLM）智能体日益被用作软件和数据工程助手，但关于可本地部署的开源权重智能体的证据仍然有限。现有评估往往侧重于文本响应或孤立的代码生成，而非完整工程产物的有效性。

用户转发资料 · 发表日期待补充

建成区密度主导城市降温效率而非平均绿度

摘要节选 · 摘要：随着城市扩张，地表城市热岛效应加剧，但规划背景如何塑造植被的冷却效益仍知之甚少。

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

地理大模型数据多样性： 光谱特征优于地理分布

资料观察截至 2026-10-11 · 近7天 31 条 · 近30天 152 条 · 61 个来源

综述梳理了多模态地理空间基础模型的技术脉络，指出模态异质性是对齐难点。另一项实证研究则深入预训练数据内部，发现光谱多样性比地理分布更能预测下游性能，甚至欧洲数据表现优于全球混合数据。两者结合提示我们：在追求多模态融合时，需重新审视数据构建的核心指标，避免盲目堆砌地理覆盖范围，而应聚焦于物理信号的有效表达。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2025-10-27

多模态地理基础模型如何克服模态异质性与语义鸿沟

摘要节选 · 基础模型已深刻变革自然语言处理与计算机视觉领域，其影响正重塑遥感图像分析。凭借强大的泛化能力与迁移学习特性，基础模型天然契合遥感数据的多模态、多分辨率及多时相特征。为应对该领域的独特挑战，多模态地理空间基础模型（GFMs）应运而生，成为专门的研究前沿。本综述从模态驱动视角系统回顾多模态GFMs，涵盖五种核心视觉与视觉-语言模态。我们探讨成像物理差异与数据表征方式如何影响交互设计，并分析对齐、融合与知识迁移的关键技术，以应对模态异质性、分布偏移与语义鸿沟问题。训练范式、模型架构及任务特定适应策略的进展得到系统评估，同时梳理了大量新兴基准。代表性多模态视觉与视觉-语言GFMs在十项下游任务中被评估，深入剖析其架构特点、性能表现与应用场景。

arXiv · 2026-04-22

预训练数据光谱多样性为何比地理分布更影响模型性能

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。

读到这里，值得核对

请核对第二篇材料中“欧洲数据优于全球数据”的具体评估指标与任务类型，确认该结论是否受限于特定下游基准。同时注意第一篇综述提到的“成像物理差异”是否与第二篇发现的“光谱多样性强相关”形成理论互证，还是仅停留在应用层面的现象描述。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

光谱多样性能否替代地理覆盖作为数据筛选标准

既然光谱多样性与性能强相关，而地理分布相关性弱，那么在构建新数据集时，是否可以优先保证光谱值的丰富度，而非强行平衡各大洲样本？这假设了模型主要学习的是物理反射特征而非地理上下文模式，需验证其在强地理依赖任务中的泛化能力。

第一步可以怎么做

选取公开遥感数据集，计算不同子集的光谱熵与地理分布均匀度。保持模型架构不变，分别用高光谱多样性低地理均匀、低光谱多样性高地理均匀的数据预训练，对比在土地覆盖分类任务上的准确率差异。

先把边界想清楚

需确认开源代码中的数据预处理流程是否引入了隐性偏差，且光谱多样性指标的定义需与传感器特性解耦，避免将噪声误判为有效信息。

遥感多模态：从跨域分割基准到统一传感器框架

资料观察截至 2026-10-11 · 近7天 51 条 · 近30天 273 条 · 62 个来源

两篇材料分别聚焦指代分割的跨域鲁棒性与多传感器任务的统一建模。VPreRef针对分辨率与文本粒度漂移，构建特定基准并验证轻量适配；Earth-OneVision则扩展至六类传感器，通过序列化与渐进适配实现通用推理。前者深耕细粒度语义对齐，后者追求广谱模态融合，共同指向多源数据下的语义一致性挑战。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-15

如何缓解遥感指代分割中的视觉与文本双重漂移？

摘要节选 · 视觉-语言模型的快速进展推动了指代遥感图像分割（RRSIS）在地球观测领域的前沿发展。然而，在实际部署中，受耦合双重漂移范式的影响，模型性能出现严重退化：一方面是由跨空间分辨率失配和光谱变化引起的视觉域漂移，另一方面是由不受约束且粒度多变的用户输入导致的文本逻辑漂移。为缓解这些瓶颈，本文建立了首个跨域 RRSIS 基准数据集，命名为 Vaihingen-Potsdam Referring (VPreRef) 数据集，包含 46,972 个语言-图像-标注三元组，并按三级语言层次结构组织。基于该基准，我们开发了一种以 Segment Anything Model (SAM3) 为核心、采用低秩适应（LoRA）技术的定制化参数高效域自适应基线。

arXiv · 2026-06-09

怎样在单一框架内统一六类遥感传感器模态？

摘要节选 · 遥感多模态大语言模型（RS-MLLMs）支持对地球观测影像的自然语言理解与空间推理。然而，现有模型仅支持有限的传感器类型与任务，导致对地球的观测呈现碎片化，并使跨模态地球科学知识在很大程度上未被利用。本工作提出 Earth-OneVision，一个参数量为20亿的 RS-MLLM，其在单一自回归框架内统一了六类传感器模态（即光学、合成孔径雷达 SAR、红外、多光谱、时序、视频）以及涵盖九类任务的跨传感器融合能力。针对三大瓶颈，本工作设计了三项专用机制：全粒度视觉-语言对齐（FGVLA）将多层次视觉特征与多维语言空间对齐；空间-语言同构序列化（SLIS）将异构空间输出统一为自回归 token；渐进式跨模态适配（PCMA）将复合领域差异分解为若干顺序阶段，依次解决视角差异与成像物理差异。

读到这里，值得核对

请核对VPreRef中伪标签自训练与文本混合对性能提升的具体贡献比例，确认解耦关系的证据强度。同时审视Earth-OneVision在SAR与光学数据上的指标差异，思考其渐进式适配机制是否真正消除了成像物理差异，还是仅依靠大规模数据掩盖了模态鸿沟。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

跨传感器指代分割的语义鲁棒性如何保持？

现有研究要么专注单模态跨域适应，要么追求多模态通用理解，缺乏针对跨传感器指代分割的专门探讨。假设不同传感器间的物理成像差异会导致文本指代对象的视觉特征发生非线性畸变，需探究如何在保持语言逻辑不变的前提下，实现跨模态视觉特征的细粒度对齐。

第一步可以怎么做

基于VPreRef数据集的光学部分与Earth-OneVision支持的SAR数据，构建小规模跨模态指代配对样本。复用SAM3架构，引入Earth-OneVision中的空间-语言同构序列化机制，测试在固定文本提示下，模型对SAR与光学图像中同一地物的分割边界一致性。

从光纤感知车流到微移动动力学建模

资料观察截至 2026-10-11 · 近7天 138 条 · 近30天 463 条 · 79 个来源

两篇材料分别关注宏观交通流监测与微观车辆控制。前者利用分布式声学传感将地下光纤转化为密集传感器，通过深度学习从振动波形中恢复高时空分辨率的交通状态；后者针对轮椅、滑板车等微型移动载体，提出可微动力学模型以捕捉轮胎滑移等物理特性。二者虽尺度不同，但均致力于通过更精细的物理或信号表征，提升对城市移动性的理解与控制精度，为多尺度交通系统研究提供互补视角。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-23

如何利用地下光纤振动数据反演高时空分辨率交通流？

摘要节选 · 以高时空分辨率映射交通动态分布是交通运输研究中的基础问题。分布式声学传感（DAS）作为一种创新的 seismic observation 工具，成为在高空间和时间尺度上进行实时城市交通监测的有前景解决方案。DAS 将现有的地下光纤电缆重新用作密集、连续的传感器阵列，从而能够以米级空间分辨率和秒级时间分辨率对道路上的交通活动进行被动且保护隐私的监测。本研究探讨了整合 DAS 与深度学习模型能否作为连续高效的城市交通观测站，以揭示高时空分辨率下的城市交通动态（即交通流量、拥堵及事件驱动的变化）。基于在美国德克萨斯州大学城（College Station）沿路网部署的 DAS 系统，本研究开发了一个由深度学习赋能的分析框架，将原始地面振动波形转换为时空表示，检测车辆轨迹，并从聚合的交通流量和速度中推断交通状态。

arXiv · 2026-09-25

可微动力学模型如何提升微型移动车辆的导航真实性？

摘要节选 · 轮椅、滑板车和自行车等自主微型移动车辆（MMV）有望改善出行可达性，并在行人共享空间中支持安全的低速交通。实现 MMV 的自主性需要真实且可预测的运动模型。然而，许多现有的自动驾驶系统栈依赖于简化的运动学模型，未能捕捉轮胎滑移、摩擦和车轮布局等关键 MMV 特性，从而限制了模型的真实性及基于梯度的优化能力。本文探讨了自主微型移动系统中动力学模型的可微分表述。首先，我们构建了 DiffKBM，即运动学自行车模型（KBM）的可微版本。随后，引入 DiffGM3，这是通用微型移动模型（GM3）的可微表述；GM3 是一种统一的基于轮胎的动力学公式，支持多种 MMV 配置。DiffKBM 和 DiffGM3 实现了通过 MMV 动力学的端到端可微优化，使其适合集成到可微自主系统栈中。

读到这里，值得核对

请留意第一项研究中混合训练策略的具体构成，以及合成数据与人工标注数据的比例对噪声环境下检测性能的影响机制。同时，对比第二项研究中 DiffGM3 在开环轨迹匹配与闭环导航中的表现差异，思考动力学模型复杂度增加是否在所有场景下均带来收益，还是仅在特定摩擦或滑移条件下显著优于简化运动学模型。

留给组会的问题 · 以下有待验证的研究设想

光纤感知数据能否约束微移动动力学参数？

分布式声学传感能提供路网级的宏观交通状态，而微型移动车辆的动力学受局部路面摩擦影响显著。假设将 DAS 推断的局部拥堵或事件驱动变化作为环境上下文，是否能辅助校准 DiffGM3 中的摩擦系数或滑移参数，从而提升复杂路况下的导航安全性？

第一步可以怎么做

先确认是否有公开的 DAS 交通数据集与微型移动车辆轨迹数据可用于对齐。若不可用，需寻找包含路面状况标签的公开驾驶数据集替代，构建简单的仿真环境，测试引入宏观交通状态变量后，动力学模型参数估计的收敛速度与误差变化。

先把边界想清楚

DAS 的空间分辨率虽高，但直接关联到单辆微型车辆的轮胎接触面物理参数存在尺度鸿沟。需明确这种跨尺度关联的物理合理性，避免强行拟合导致模型过拟合噪声而非学习真实动力学规律。

极端降雨移动韧性与5G无人机干扰评估

资料观察截至 2026-10-11 · 近7天 6 条 · 近30天 18 条 · 40 个来源

两篇材料分别从社会系统与通信基础设施视角探讨城市韧性。前者利用日本台风期间的大规模轨迹数据，揭示人类移动网络在极端降雨下的多尺度稳定性及异常模式的社会空间差异；后者通过仿真指出，仅凭信号强度无法准确评估城市5G无人机服务可用性，强干扰导致显著的服务差距。两者均强调单一指标或尺度的局限，提示需结合多维动态特征理解复杂系统。

把两篇材料放在一起读

Annals of the American Association of Geographers · 2025-01-01

台风下人类移动韧性是否受局部建成环境影响

摘要节选 · 理解极端降雨事件中人类移动的韧性对于提升灾害应对能力与城市韧性至关重要。然而，现有研究大多忽视了韧性模式在不同尺度上的复杂性，未能揭示空间异常现象及其潜在成因。为弥补这一空白，本文提出一种基于大规模个体轨迹数据的框架，以解析多尺度下人类移动的韧性模式。通过动态网络模型量化人类移动流量，并利用韧性曲线分析都市圈与区域尺度下的韧性特征。本研究聚焦于台风玛娃引发的极端降雨事件，覆盖日本的大阪与名古屋地区。研究发现，尽管人类活动显著减少，但移动网络结构保持相对稳定。基于流入与流出量的象限分布分析，人类移动中异常与正常韧性模式的比例约为3:2，且该比例在两个尺度上均保持一致。有趣的是，异常韧性模式与建成环境的局部地理特征密切相关，呈现出收入、性别与年龄层面的差异。

arXiv · 2026-09-18

为何RSRP高估了城市5G无人机的实际连通性

摘要节选 · 参考信号接收功率（RSRP）常用于评估 5G 蜂窝覆盖，但在强小区间干扰（ICI）下，它可能显著高估蜂窝连接无人机（UAV）的连通性。随着无人机升高，遮挡减少可增强服务信号，而对邻近扇区的视距可见度增加则会加剧 ICI。本文开发了一种基于轨迹感知、符合 3GPP 标准的系统级框架，用于评估在城市 5G New Radio 网络中进行三维飞行时无人机的无线电服务可用性。该框架在 19 站点、57 扇区的部署中联合评估 RSRP、参考信号接收质量（RSRQ）和信干噪比（SINR）。我们引入了“覆盖-服务可用性差距”概念，以量化 RSRP 可用性与联合服务可用性之间的差异。

读到这里，值得核对

请核对第一篇研究中“异常韧性模式”的具体定义及其与收入、性别等社会属性的关联证据；确认第二篇仿真中站间距调整对信干噪比改善的具体边界条件。注意区分基于真实轨迹的实证发现与基于标准模型的仿真推论，避免将特定区域结论泛化至其他城市形态。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

通信干扰如何影响灾后移动韧性恢复

假设极端天气下，城市5G网络的强干扰不仅降低无人机服务可用性，还可能通过影响实时导航与信息获取，间接改变人类移动路径的韧性表现。需探究通信服务质量的空间异质性是否与移动异常模式存在耦合关系。

第一步可以怎么做

先核实目标城市是否公开5G基站位置及极端天气期间的通信质量监测数据。若有，可尝试将通信干扰热力图与人类移动轨迹异常点叠加，初步观察两者空间分布的相关性，暂不建立因果模型。

先把边界想清楚

通信数据通常涉及隐私与商业机密，获取难度极大。且移动行为受多种因素驱动，难以剥离通信质量的独立影响，需谨慎解释相关性。

利用人类注视建模主观城市感知

资料观察截至 2026-10-11 · 近7天 3 条 · 近30天 9 条 · 42 个来源

两篇材料分别探索了人类生理注视与视觉-语言模型在城市感知中的应用。前者构建 Place Pulse-Gaze 数据集，强调眼动信号对主观评估的预测价值；后者提出 UP-CLIP，通过微调实现街景与多维感知文本的对齐。差异在于：一项关注感知过程的生物机制，另一项侧重语义空间的自动化映射，共同丰富了从像素到感知的解释维度。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-05-01

仅凭注视信息能否有效预测主观城市感知？

摘要节选 · 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。基于该数据集，我们构建了注视引导的城市感知框架（Gaze-Guided Urban Perception Framework），以研究注视行为如何助力主观城市感知的建模。该框架系统性地考察了三种互补设定：仅使用注视信息建模、将注视信息与显式语义场景表征相融合、以及将注视信息与隐式更丰富的视觉表征相融合。

International Journal of Digital Earth · 2026-05-25

从像素到感知：面向语义城市感知的视觉-语言模型微调

摘要节选 · Urban perception is a complex cognitive process, yet existing street-view studies often overlook multidimensional contexts like spatial atmosphere and semantics. To bridge this gap, we propose Urban Perception CLIP (UP-CLIP), a specialized multimodal framework for extracting fine-grained perceptual semantics. Addressing the scarcity of high-quality subjective data, we developed a lexicon-guided, human-AI collaborative annotation paradigm to construct a domain-specific dataset of 15,000 image-text pairs. By fine-tuning CLIP on this dataset, we aligned street-view visual embeddings with multidimensional perception texts. Quantitative evaluations show that UP-CLIP outperforms pre-trained baselines, achieving a Recall@5 over 70% in bi-directional retrieval. Empirical applications in Wuhan demonstrate that UP-CLIP effectively: (1) maps the spatial distribution of ambivalent perceptions (e.g., ‘vibrant yet worn-out’) via text-to-image retrieval; and (2) generates city-wide sentiment distribution maps through image-to-text retrieval. Overall, UP-CLIP provides an automated, large-scale tool for urban perception, offering a reliable solution for researchers and practitioners to enhance urban environment quality.

读到这里，值得核对

请核对 Place Pulse-Gaze 中眼动数据与感知标签的同步采集条件，确认注视信号独立预测能力的实验设定。同时检查 UP-CLIP 微调所用一万五千条图文对的标注一致性，以及双向检索召回率超过百分之七十的具体评估基准是否涵盖长尾语义。

利用人类注视建模主观城市感知 · 续读 1

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

注视热点能否优化感知语义的对齐效率？

现有研究或分离注视机制，或依赖全局图像文本对齐。假设将眼动注视区域作为视觉注意力掩码，引导 CLIP 类模型聚焦于影响主观判断的关键语义区域，可能提升对细微感知维度（如“破旧但充满活力”）的捕捉精度，减少背景噪声干扰。

第一步可以怎么做

先核实 Place Pulse-Gaze 与 UP-CLIP 相关数据是否公开可用。若可用，提取注视热力图作为空间权重，微调视觉编码器，对比加权前后在矛盾感知类别上的检索准确率变化。

先把边界想清楚

眼动数据个体差异大，需验证注视模式在不同人群中的泛化性。此外，语义对齐效果受限于标注词表的覆盖度，需警惕过拟合特定描述词汇的风险。

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 · 15 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

治理绿色城市增长机器：日本北九州生态城的案例

摘要节选 · 工业城市的重构路径取决于当地条件和选择。将工业园区开发与循环经济相结合是地方产业重构的一种新颖理念。基于地方政府倡议的园区建设结合了公共和私人利益，这带来了治理挑战，因为它们必须同时产生公共价值和为企业创造利润。本文聚焦于市政府在围绕回收工业区建立绿色增长联盟中的角色及其与关键利益相关者的关系。

用户转发资料 · 发表日期待补充

1990-2020年中国329个城市绿地多功能结构的多尺度重构

摘要节选 · 城市绿色空间（UGS）是城市生态系统的基本组成部分，对于维持生态服务和提高环境质量至关重要。尽管中国实施了广泛的绿化政策以改善UGS，但其功能结构和时空动态的清单仍然未知。为解决这一问题，我们开发了一个方法论框架，整合多源地理空间数据，并利用LandTrendr变化检测算法，对1990年至2020年间中国329个城市的UGS功能类型进行分类。

Transportation Research Part C · 发表日期待补充

视觉感知下雾天高速公路障碍路段自动驾驶车辆的决策与规划

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Transportation Research Part A · 发表日期待补充

游戏化物流的未来：应用、功能与证据的系统性综述

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

在检测限额下平衡柴油车队的减排与监管负担

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

从粒度到共识：缓解遥感图像-文本检索中的样本缺陷

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

城市密度对城市绿地分布和配置的影响：空间分析

摘要节选 · 人口密度的增加带来了诸多挑战，例如建成区扩张导致绿色覆盖物的丧失和破碎化。这种破碎化直接影响城市绿地（UGS）的结构和分布模式，导致城市环境中生态系统服务的不平衡。本研究以印度某城市为例，利用景观指数（LM）考察人口密度对UGS分布的影响。研究通过GIS空间分析评估了LM指数之间的关联程度以及人口密度对这些指数的影响。

arXiv · 2026-09-24

面向户外移动机器人的基于 GNSS 的现场部署导航栈

摘要节选 · 户外机器人不仅需要高精度的接收机和路径跟踪算法，其导航系统还必须保持从地理航点到执行器指令的几何一致性，暴露测量有效性与时间戳信息，并对无效或过期的状态信息作出响应。本文提出了一种 ROS 2 导航栈，支持可互换的单 GNSS-IMU 和双天线 GNSS 定位前端。

Journal of Transport Geography · 发表日期待补充

诊断客观指标与基于街景感知的步行友好性评估之间的空间错配：面向街道更新诊断的双轨框架

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

基于分位数的同质性选择与相似性加权鲁棒相干矩阵在矿区形变监测分布式散射体干涉测量中的应用

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

基于贝叶斯MCMC方法的北半球SMOS雪密度估算

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

热带城市景观中人为因素与栽培植物β多样性的关联：来自中国海南的证据

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

Transportation Research Part C · 发表日期待补充

面向动态释放取货任务的两级卡车—无人机路径规划的滚动时域重规划

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Transportation Research Part A · 发表日期待补充

超大城市区域基础设施开发行为响应建模

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 · 3 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Cities Today · 2026-10-10

匹兹堡新任 CIO 聚焦人工智能与数字化转型

摘要节选 · 匹兹堡新任首席信息官（CIO）Sylvia Harris 提出了现代化陈旧技术的计划。该文章最初发布于 Cities Today。

ArchDaily · 2026-10-09

Gutiérrez Café / Toro Arquitectos

摘要节选 · Gutiérrez Café 于 2025 年 8 月在蒙得维的亚（Montevideo）的 Pocitos 街区开业，其建筑设计将设计品质与产品体验置于核心地位。该空间不仅仅是一家咖啡馆，更是一个精心构思的场所，旨在融合感官体验与城市生活，使建筑成为餐饮体验不可分割的一部分。

把有用的数据与工具装进收藏夹

本期新增 · 6 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Beijing Open Data · 发表日期待补充

地名命名审批信息

摘要节选 · 该数据是市规划自然资源委提供的地名命名审批信息，包括位置,建设单位,道路名称,发件日期,发文号,新名称,序号,建设单位社会信用代码,RECID,UUID等字段信息。

USDOT Open Data · 2026-09-03

GES 报告 – 1995

摘要节选 · 州级数据报告系统。关于致命事故分析报告系统（FARS）的年度报告，该系统包含由各州 FARS 分析师收集并上报至美国国家公路交通安全管理局（NHTSA）的致命事故数据。

Transportation Research Part A · 发表日期待补充

高级停车信息系统采纳中的后悔规避与锚定效应：停车选择的行为经济学

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

Cities Today · 2026-10-10

伦敦各行政区扩大共享电动自行车停放设施

摘要节选 · 伦敦九个行政区已获批近100万英镑，用于扩大共享电动自行车停放设施……本文最初发布于 Cities Today。

Shenzhen Open Data · 2025-12-28

深圳地铁线路车厢分布

摘要节选 · 政府机构；深圳市地铁集团有限公司；有数据更新时；主动开放；2025-12-28 20:41:39

USDOT Open Data · 2026-09-03

大型卡车碰撞成因研究（LTCCS）– 文件 2 (TXT)

摘要节选 · 大型卡车*碰撞成因研究（LTCCS）基于由美国交通部（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。

今天的阅读，还有这些可以带走

Shenzhen Open Data · 2026-05-27

罗湖区公交场站（含充电桩数量）（数据不出域）

摘要节选 · 政府机构；深圳市交通运输局；有数据更新时；主动开放；2026-05-27 15:58:00

Shenzhen Open Data · 2026-10-08

深圳市交通运输局公交站点信息表

摘要节选 · 交通运输；深圳市交通运输局；有数据更新时；主动开放；2026-10-08 00:00:00