

从位置模拟到行为建模： Foresight 如何解决路网转向歧义

早上好，UrbanComp

星期二 · 武汉光谷 · 雾 · 22°C · 15-27°C

本期资料 2026-10-12 · 新增 24 条 · 5 个研究方向

本期关注两个看似独立却指向同一核心的问题：模型究竟在预测什么？轨迹生成若只模拟位置而忽略路口决策的长期后果，便难以处理路网中的不确定性；灾害评估若依赖场景特征而非损毁证据，跨域泛化便会失效。

翻开之前

Foresight 模型将轨迹生成重构为图约束下的路径规划，试图解决路口转向的歧义性；而地理空间基础模型在跨灾害测试中暴露出对非损毁特征的依赖。

给今天的一句话你可以有一个安静的晚上，不用给它安排意义。

今天先读这一篇

arXiv · 2026-10-09

从位置模拟到行为建模：Foresight 如何解决路网转向歧义

摘要节选 · 轨迹生成是交通管理和城市规划等城市应用的基础。在路网中，车辆沿路段的移动在很大程度上是确定性的，而交叉口的转向决策至关重要——多条出口路径可能看似同样合理，但会导致截然不同的下游路线。现有的生成方法（如扩散模型）模拟位置序列，未能解决下一转向选择问题，甚至产生偏离路网的轨迹。为填补这一空白，我们倡导一种根本性转变：从位置模拟转向路网上的行为建模。本文通过生成式路径规划的视角重新审视轨迹生成，提出了一种新的图约束生成范式——预测性生成建模（Anticipatory Generative Modeling），该范式通过纳入对未来路线如何向目的地展开的预期，来解决下一转向选择问题。

想到这里 · 研究灵感 想到这里：Foresight模型将轨迹生成重构为“预期—选择”的图约束过程，这启发我们构建基于时空知识图谱的城市微循环模拟系统。不同于仅预测坐标，我们可以将路网交叉口视为决策节点，引入POI语义和实时拥堵作为“长期预见”变量。研究重点在于验证当注入非结构化城市事件（如临时封路）时，这种生成式路径规划能否比传统扩散模型更准确地复现驾驶员在复杂路口的犹豫与绕行行为，从而揭示微观决策对宏观路网韧性的影响机制。

还有两条，值得带走

arXiv · 2026-10-09

跨灾害评估中的捷径学习：建筑物数量为何成为强预测因子

摘要节选 · 地理空间基础模型可支持灾害损毁评估，但在熟悉灾害上的高准确率可能掩盖了“捷径学习”现象：即模型基于事件或场景特征而非可迁移至新灾害的证据进行预测。

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](#)

arXiv · 2026-10-08

VR 模拟填补施工区数据空白：注视信号如何辅助轨迹预测

摘要节选 · 城市道路施工区的自行车轨迹预测在自动驾驶研究中仍是一个探索不足的领域，缺乏专门的数据集和系统性评估。

[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](#)

结构嵌入与视觉上下文： 地理基础模型的两种路径

资料观察截至 2026-10-12 · 近7天 34 条 · 近30天 151 条 · 61 个来源

两篇材料展示了地理基础模型的不同侧重。PlacePulse聚焦静态社会结构，将人口与商业属性压缩为可迁移的向量，证明其作为独立模态的价值。另一项研究则关注灾害响应，发现Clay模型在滑坡检测中不宜直接替代CNN，而应作为辅助上下文注入。前者强调属性的结构化表征，后者验证了视觉基础模型与传统架构融合的必要性，提示我们需根据任务特性选择模型介入方式。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-10-09

PlacePulse如何将静态结构转化为可迁移地点表示

摘要节选 · 地理空间机器学习通常依赖于针对特定任务的特征工程，涉及大量社会人口统计、商业和环境变量。地理空间基础模型提供了可复用的地点表示，但主流方法通常编码动态信号（如移动性和搜索活动）或来自卫星图像的视觉信号。很少有模型以细粒度空间分辨率将地点的静态结构组成（谁在此居住和工作、哪些企业在此运营以及面临哪些风险）表示为可迁移的嵌入向量。我们提出了 PlacePulse，一种结构化地理空间基础模型，它将 572 个属性（通过 H3 邻域聚合扩展为 2,288 个输入）压缩为美国 1,055,537 个 H3 分辨率-7 单元的 256 维单位范数嵌入向量。我们还引入了一个可复用的双轴基准测试，该测试在多个目标和空间支持范围内区分了内在表示质量与下游预测效用。

arXiv · 2026-06-12

Clay模型如何以辅助上下文提升滑坡检测性能

摘要节选 · 灾后快速滑坡制图对灾害响应至关重要，但由于类别极度不平衡，其自动化仍具挑战性。本研究评估了地理空间基础模型（Geospatial Foundation Model, GFM）Clay v1.5能否提升Landslide4Sense（L4S）基准数据集上的像素级滑坡分割性能。该数据集包含3,799 个训练图像块，每个块含14个Sentinel-2与地形波段，正样本像素占比约2%。我们比较了三种策略：以Clay为主编码器并融合多尺度残差地形特征、在U-Net主干瓶颈层注入Clay语义上下文，以及标准U-Net基线模型。

读到这里，值得核对

请对比两文对基础模型角色的界定：PlacePulse主张结构组成是互补模态，而滑坡研究指出GFM应补充而非替代CNN。注意PlacePulse的评估基于美国H3单元，滑坡实验限于L4S数据集。思考这些结论在数据稀疏区域或非视觉任务中的适用边界，以及混合架构中上下文注入的具体机制差异。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

结构嵌入能否增强小样本灾害分割

PlacePulse证明了静态结构属性的表征能力，滑坡研究显示视觉基础模型需结合CNN。若将PlacePulse的结构嵌入作为先验知识，注入到滑坡检测的U-Net中，能否在正样本极少情况下提升分割精度？假设结构脆弱性信息与滑坡风险存在空间关联，这种多模态融合可能弥补纯视觉特征的不足。

第一步可以怎么做

选取L4S数据集，获取对应区域的静态属性数据并生成PlacePulse风格嵌入。构建双分支网络，一支处理Sentinel-2图像，另一支编码结构嵌入。在瓶颈层融合两者特征，对比仅使用视觉基线的F1分数变化，验证结构信息的增益效果。

先把边界想清楚

需核实目标区域是否有足够的结构化地理数据支持嵌入生成。若数据缺失，该方法不可行。此外，结构属性与滑坡的直接因果关系尚不明确，需警惕虚假相关导致的过拟合风险。

SAM3遥感适配与多模态集成解释器的性能边界

资料观察截至 2026-10-12 · 近7天 53 条 · 近30天 276 条 · 62 个来源

两篇材料均聚焦基础模型在遥感领域的落地，但路径迥异。前者深入剖析SAM 3在零样本下的模态干扰与几何局限，指出文本提示可能引入语义偏差；后者则通过集成EarthMind与多种SAM变体，构建统一的多任务解释框架以提升综合准确率。二者分别揭示了单模型内部机制的脆弱性与多模型集成的鲁棒性潜力，为理解多源数据融合中的取舍提供了具体参照。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-07-10

SAM3遥感评估中视觉与文本提示的模态干扰机制

摘要节选 · 大规模基础模型（如 Segment Anything Model 3, SAM 3）的部署有望推动计算机视觉迈向开放词汇、无需训练的新范式。然而，其在分布外遥感影像——尤其是具有复杂俯视几何结构的地观测图像——上的泛化能力迄今尚未得到量化评估。受 SAM 3 在高度专业化领域中性能差异的驱动，我们在严格零样本与单样本约束下，对遥感场景分类、目标检测与实例分割三项任务开展了全面的多任务实证评估。为此，我们提出一种针对 SAM 3 的结构化适配方案：将其解耦的二元存在性预测头（binary presence head）重构为独立的零样本分类器。此外，通过系统性地分离文本与视觉提示模态，并在五种配置下进行对比，我们显式诊断了该模型多模态解码器内部的模态对齐机制。

arXiv · 2026-09-23

集成SAM变体与大语言模型的遥感统一解释流程

摘要节选 · 多模态多任务模型在遥感数据集上表现出强劲性能。然而，由于这些模型基于异构数据训练且在不同任务间存在差异，设计一个在图像描述（captioning）、视觉问答（VQA）和视觉定位（visual grounding）方面均表现良好的统一模型仍具挑战性。本研究在 VRS Bench 和 NWPU-VHR-10 数据集上评估了多种模型。EarthMind 模型在图像描述和 VQA 任务中均展现出优异结果。

读到这里，值得核对

请仔细核对SAM 3研究中关于文本提示导致坐标回归精度下降的具体实验配置，确认其是否排除了提示词本身歧义的影响。同时，对比GeoNLI中多数投票策略在不同子任务（如数值问答与视觉定位）上的增益差异，思考集成方法是否掩盖了单一模型在特定几何结构理解上的根本缺陷。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

如何平衡提示模态干扰与集成计算成本？

鉴于SAM 3中文本提示可能引入地面级语义偏差，而GeoNLI通过复杂集成提升性能，我们假设存在一种轻量级的模态选择机制，能根据场景几何复杂度动态切换或加权视觉与文本提示，从而在避免昂贵集成的同时减少语义错位。

第一步可以怎么做

先核实VRS Bench等公开数据集是否提供几何复杂度标注。若可用，选取少量典型俯视影像，测试仅使用视觉提示与混合提示在简单及复杂场景下的分割IoU差异，记录推理耗时。

先把边界想清楚

需验证几何复杂度指标的主观性，且小规模测试可能无法反映大规模分布外数据的泛化情况，结果仅作为初步参考。

从微观调度到宏观规律：交通智能的两条路径

资料观察截至 2026-10-12 · 近7天 137 条 · 近30天 457 条 · 79 个来源

两篇材料分别聚焦于城市交通的微观控制与宏观规律发现。VeloCity通过去中心化时空预约优化单车轨迹，解决大规模路网下的拥堵死锁问题；TrafficSci则构建AI代理工作流，自主从多源数据中归纳驾驶行为的时间记忆尺度等新规律。前者强调执行层面的确定性与可扩展性，后者侧重科学发现层面的自动化与可审计性，共同展示了数据驱动在交通系统不同层级中的应用潜力。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-08-08

去中心化时空预约如何避免大规模路网拥堵死锁

摘要节选 · 随着现代城市交通拥堵日益加剧，网联自动驾驶车辆（CAVs）已成为下一代智能交通管理的关键使能技术。然而，当前范式存在若干局限，制约了该潜力的充分实现：现有方法通常仅优化局部交互而非系统级效率，通信开销巨大，或缺乏运动学安全执行所必需的确定性保障；此外，当前多智能体方法常局限于小规模预定义场景，难以扩展至大规模复杂城市路网。为弥合这一差距，本文提出 VeloCity——一种面向任意城市区域中 CAV 运行的去中心化多智能体时空移动轮廓规划框架。为最小化车辆行程时间，VeloCity 将移动轮廓优化任务直接下放至各 CAV 个体：车辆向本地交通协调器查询预约表，独立计算其最快且无冲突的移动轮廓，并将所需时空槽位请求反馈给协调器完成预约。

arXiv · 2026-07-02

AI代理能否自主发现城市驾驶行为的时间记忆尺度

摘要节选 · 普适性交通规律描述了拥堵、移动性及驾驶行为在不同城市中反复出现的模式，为交通规划、管理和控制提供了科学基础。然而，此类规律的发现目前仍依赖专家主导，需从异构观测证据中识别候选规律，或通过干预实验加以验证。尽管自主人工智能（AI）系统已在受控实验室环境中推动科学发现，但将其拓展至复杂的交通领域仍具挑战。本文提出TrafficSci——一种具有代理能力的AI系统，将交通规律发现建模为一个迭代式、可审计的工作流程，整合证据范围界定、批判—判断式假设归纳，以及观测—干预式验证。在涵盖人口、网络、控制与轨迹四个尺度的四项案例研究中，TrafficSci自主重现了三条既有的交通规律，并发现了一种此前未被报道的城市驾驶行为内在时间记忆尺度；该尺度在八个城市的统计数据及两个轨迹数据集上均表现出统计一致性。

读到这里，值得核对

阅读时请留意VeloCity在极高车流密度下避免死锁的具体机制，以及其运动学安全保障的实现方式。对于TrafficSci，需关注其“批判—判断”式假设归纳的具体流程，以及新发现的时间记忆尺度在八个城市统计中的一致性证据是否排除了特定数据采集偏差的影响。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

微观调度策略会改变宏观交通规律吗

VeloCity通过优化个体移动轮廓显著降低行程时间并约束延迟方差，这种微观行为的改变是否会重塑宏观层面的交通规律？假设去中心化调度削弱了传统拥堵传播模式，可能导致TrafficSci所依赖的历史统计规律失效，需验证新控制范式下宏观规律的稳定性。

第一步可以怎么做

选取VeloCity支持的某城市地图进行仿真，生成不同渗透率下的CAV轨迹数据。使用TrafficSci的工作流分析这些合成数据，观察其是否能重现既有规律，或检测到新的宏观模式变化，重点对比无控制与有控制场景下的统计差异。

先把边界想清楚

需注意仿真环境与真实世界的差距，合成数据可能无法完全反映人类驾驶员的复杂反应。此外，TrafficSci的发现依赖于特定数据尺度，需核实其对新数据分布的适应性，避免过拟合仿真参数。

从网络靶场到土地模拟： 城市系统韧性的多维视角

资料观察截至 2026-10-12 · 近7天 6 条 · 近30天 18 条 · 39 个来源

两篇材料分别关注城市系统的数字与物理层面。前者构建模块化网络靶场，通过虚拟化技术高保真模拟智能能源系统中的网络攻击及其物理后果，侧重IT与OT环境的交互验证；后者结合元胞自动机与随机森林，模拟中国城市扩张导致的耕地损失，侧重地理空间演变的概率预测。二者虽领域不同，但均试图通过计算模型捕捉复杂系统的动态变化与潜在风险，为理解城市韧性提供互补的技术路径。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-07-24

如何高保真模拟智能电网中从IoT入侵到物理停电的级联效应？

摘要节选 · 现代关键基础设施亟需能够弥合数字漏洞与物理后果之间鸿沟的高保真训练工具。本文提出一种轻量级、模块化的网络靶场（Cyber Range, CR），旨在高保真地模拟信息技术（IT）与运行技术（OT）环境。该平台以 FastAPI 框架为后端，采用 Quick Emulator（QEMU）/基于内核的虚拟机（KVM）虚拟化技术，并通过基于YAML的引擎，在标准硬件上以极低开销自动部署复杂网络。为验证其能力，我们构建了一个虚构智能城市中的光伏发电（PV）电站场景：该场景模拟了一起多阶段攻击，起始于家庭物联网（IoT）设备遭入侵，并逐步升级为导致军事基地大规模停电的事件。

arXiv preprint arXiv:1705.05651 · 2017-01-01

融合元胞自动机与随机森林的中国城市扩张与耕地损失模拟

摘要节选 · 基于地理信息系统（GIS）和元胞自动机技术，构建了城乡扩展现象的空间模拟模型。该模型揭示了建成区向周边农村地区扩张以满足现有城区发展需求的过程。通过结合地理信息系统方法，利用土地适宜性分析法，依据地形坡度、距市中心距离等地理与可达性因素，确定了优化发展区域的土地利用变化概率。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

网络攻击如何影响城市空间扩张的韧性边界？

现有研究多独立处理数字基础设施安全与物理空间演变。假设关键能源设施的网络攻击导致局部供电不稳定，可能改变周边土地利用的经济适宜性，进而影响城市扩张方向。需探究数字扰动如何通过物理约束传导至地理空间模型，形成跨域韧性评估框架。

第一步可以怎么做

先核实是否有公开的城市电网拓扑数据及历史停电记录。若有，可尝试将网络靶场生成的停电场景映射为地理单元的能量供给衰减系数，作为修正因子引入元胞自动机的土地适宜性分析中，观察扩张模式的敏感性变化。

先把边界想清楚

需注意网络攻击模拟的场景虚构性与真实地理数据的匹配难度。电力波动对土地利用的影响存在滞后性，简单映射可能忽略社会经济调节机制，需谨慎解释因果关联。

街景感知的人口制图与历史重建

资料观察截至 2026-10-12 · 近7天 3 条 · 近30天 9 条 · 42 个来源

两篇材料分别关注街景数据的当下应用与历史重构。前者融合街景与兴趣点特征，试图解决空间尺度不匹配下的人口高分辨率制图问题；后者针对历史街景覆盖不均的空白，提出跨视角生成模型以恢复过去外观。二者均依赖视觉数据，但一者侧重静态环境对人口分布的解释力，另一者侧重动态时间维度上的场景一致性修复，共同拓展了街景在时空维度的分析边界。

把两篇材料放在一起读

ScienceDirect · 2026-02-24

基于街景图像与兴趣点可累加特征的细粒度人口空间化

摘要节选 · 街景图像在描绘城市环境中的覆盖范围与偏差
· Comput. Environ. Urban Syst., 117 (2025) ... P.J. Feng, et al.

arXiv · 2026-09-29

如何利用跨视角数据生成一致的历史街景图像

摘要节选 · 历史街景图像记录了城市演变，但覆盖不均导致历史记录存在大量空白。生成合理的过去外观需要在保留持久场景内容的同时恢复已变化的结构。我们构建了 VIGOR-his，这是一个跨越十年的跨视角数据集，包含分布在三大洲 11 个城市的 43,653 组位置级四元组。其自动化流程执行空间配对、一致性筛选、变化分类，以及基于卫星的变化描述和本地编辑指令的生成与验证。基于 VIGOR-his，我们提出了 CrossTimeEdit，该模型将历史街景生成重构为编辑任务，利用近期街景约束视角和未变外观，并将时间上的卫星差异作为变化证据。从 FLUX.2 [Klein] 4B 出发，我们通过监督微调（SFT）随后进行在线强化学习（RL）来训练 CrossTimeEdit。

读到这里，值得核对

阅读时需留意：人口制图研究中，街景图像的具体覆盖偏差如何量化，以及可累加特征的定义是否包含语义信息？在历史生成任务中，VIGOR-his数据集的空间配对一致性筛选标准是什么，奖励引导机制如何平衡指令对齐与物理合理性，避免生成违背透视规律的图像？

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

历史街景能否辅助回溯人口密度变化

现有研究分别利用街景进行人口制图和历史重建，但未结合二者。假设历史街景生成的视觉特征（如建筑密度、街道整洁度）与当时的人口分布存在相关性，若能获取对应年份的人口普查数据，或可验证视觉特征对历史人口的解释力，为缺乏统计数据的时期提供估算依据。

第一步可以怎么做

首先核实目标城市是否有公开的历史人口普查数据及对应年份的街景或卫星影像。选取少量有真值的时间切片，提取生成街景的视觉特征，计算其与历史人口密度的相关系数，初步判断视觉代理变量的有效性。

先把边界想清楚

生成图像可能存在幻觉，需严格验证其与真实历史外观的一致性。此外，人口分布受政策经济多重影响，仅靠视觉特征解释力有限，需明确该方法的适用边界。

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 · 11 条资料 · 点击标题即可继续阅读

arXiv · 2026-10-09

关注空间差距：面向地理空间推理与约束性空间编辑的基准测试

摘要节选 · 理解并操纵空间关系对于能够推理物理环境并构建具身世界模型的 AI 系统至关重要。然而，现有针对多模态大语言模型（MLLMs）空间推理能力的评估主要依赖于小规模或合成场景下的静态问答（QA），很少探究模型能否在满足显式几何约束的同时修改空间配置。

arXiv · 2025-12-09

概率性多智能体飞机着陆时间预测

摘要节选 · 准确可靠的飞机着陆时间预测对于空中交通管理中的资源有效分配至关重要。然而，飞机轨迹和交通流的固有不确定性对预测精度和可信度构成了重大挑战。因此，预测模型不仅应提供飞机着陆时间的点估计，还应提供与这些预测相关的不确定性。此外，飞机轨迹经常受到附近飞机的影响，这种影响通过雷达引导等空中交通管制干预措施体现。因此，着陆时间预测模型必须考虑空域中的多智能体交互。

arXiv · 2026-10-09

重访基于卫星影像的建筑损毁评估任务

摘要节选 · 地震、热带风暴和洪水等自然灾害会造成广泛的建筑损毁，快速且可靠的损毁地图对于指导应急响应至关重要。从卫星影像中自动化执行这一被称为建筑损毁评估（BDA）的任务，已成为遥感、计算机视觉和机器学习交叉领域的活跃研究课题，尤其是在监督深度学习方法被证明优于早期手工特征方法之后。然而，尽管经过十年的密集研究并发布了一些大规模数据集，该领域仍缺乏共同的基础。

arXiv · 2026-10-09

半干旱地区荒漠化预测：利用深度学习探究土地退化动态的可观测性极限

摘要节选 · 相较于荒漠化制图，其预测研究受到的关注较少。本研究采用卷积长短期记忆网络（ConvLSTM），基于巴西塞阿拉州（Ceará）2000–2023年间10个年度地球观测（EO）变量数据（网格分辨率约2.2 km，尺寸256x206）进行训练，以量化卫星数据对MapBiomass衍生退化指数（IDV）年际演变的预测能力。

arXiv · 2026-10-08

GeoFitBench-LLM：评估大型语言模型在地理分析任务中地理空间数据需求获取能力的基准

摘要节选 · 大型语言模型（LLM）正成为 GeoAI 系统的核心，但其评估很少涉及地理空间数据需求的获取。这一缺失至关重要，因为若无法首先识别必要的数据集和约束条件，检索导向的地理分析任务便无法得到可靠支持。本文提出 GeoFitBench-LLM，旨在评估 LLM 能否从自然语言的地理分析请求中推断出所需的数据集、支持资源及约束条件。

Transactions in GIS · 2026-10-12

方向感对自我中心与异我中心空间参照系表征的影响：基于行为学与眼动追踪指标的研究

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

arXiv · 2026-10-09

SeoulIMMOD：大规模多模态起讫点流量基准数据集

摘要节选 · 起讫点（OD）流量预测通过预测城市内人类移动的规模与模式，支持城市出行决策。现有的公开 OD 基准数据集大多仅呈现城市出行的局部视图，通常只涵盖单一交通服务或至多两种出行方式。由于出行方式覆盖不全，观测到的需求变化难以区分是不同交通方式间的转移还是总出行量的变化。我们提出 SeoulIMMOD，一个针对首尔全市范围多模态出行的大规模公开基准数据集。

Transport Policy · 发表日期待补充

利益相关者对先进空中交通的关注揭示全球差异

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

从理解世界，到在世界中行动

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

面向自主隧道检测机器人的退化鲁棒LiDAR惯性SLAM

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

基于多年SAR合成影像与测高数据的热带洪泛森林范围及动态

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 · 4 条资料 · 点击标题即可继续阅读

ArchDaily · 2026-10-12

丰田市博物馆 / Shigeru Ban Architects

摘要节选 · 丰田市博物馆计划选址于场地东侧，与相邻的丰田市立美术馆布局一致，以实现场地的整体利用。场地西侧设计为与美术馆相连的连续景观，起到整合两处场地的作用。

NASA News · 2026-10-12

南极海冰达到2026年最大范围

摘要节选 · 自卫星观测开始以来，该冰盖的最大范围降至历史第三低水平。

把有用的数据与工具装进收藏夹

本期新增 · 5 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Japan G Spatial Information Center · 2024-10-05

国土数值信息（医疗机构）－滋贺县

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

Remote Sensing of Environment · 发表日期待补充

一种用于改进地表极化反射特性表征的半经验 BPDF 模型：基于实验室与 POLDER 极化数据的验证

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

ArchDaily · 2026-10-11

ITA – 意大利贸易署达喀尔分部 / MOST Monti Studio

摘要节选 · 在塞内加尔达喀尔意大利大使馆建筑群内，通过改造一栋废弃建筑，建立了负责促进意大利企业海外业务及支持其国际化的意大利贸易署（ITA）新总部。该项目超越了简单的功能转换，将再利用视为一种建筑与文化选择，为在城市中心新建办公楼提供了一种替代方案。

ArchDaily · 2026-10-11

RESONANCE – 塔林建筑双年展装置 / Aru Ma-Architects

摘要节选 · 该装置置于塔林迅速商业化的城市背景中，提供了一个与周围环境隔绝的遮蔽庭院，营造出一种刻意的停顿感。在这里，海风在静默的石块间低语，阳光透过温暖、流畅的胶合板屏风洒落。这是一种由普通材料构筑的空间特权，过滤掉外部的混乱，呈现出纯粹的氛围奢华。

Wuhan Open Data · 2025-06-12

IoT Sensing, Traffic, and Video Surveillance Device List

摘要节选 · 物联感知-交通-视频监控设备列表

换个角度，继续寻找研究线索

Wuhan Open Data · 2026-10-01

户外广告（车体）设置许可证

摘要节选 · 在公共汽车、电车、专线车、长途客车、出租车、专业运输单位的厢式货运车、其他经过市公安交通管理部门认可的车种机动车上设置经营性广告的许可证明，及在社会自有车辆包括大客车、9座以上旅行车（不含9座）、厢式货车机动车上发布本单位的产品、商标等内容的自设性广告的许可证明。

USDOT Open Data · 2026-09-03

美国交通部办公室发布的行政法法官意见

摘要节选 · 美国交通部办公室发布的行政法法官意见包括但不限于：航空安全民事处罚决定、危险品安全民事处罚决定、机动车承运人安全民事处罚决定、机场与航空公司费用/费率及收费决定、航空经济违规执法程序、航空经济命令与决定、航空公司价格/航线/服务优先权决定、航空执法同意令以及航空经济决定。

Beijing Open Data · 发表日期待补充

北京城市轨道交通工程施工总承包企业市场行为信用评价

摘要节选 · 该数据是北京市住建委提供的北京城市轨道交通工程施工总承包企业市场行为信用评价信息，包括评价排名、公司名称、综合得分、评价时间等字段信息。