

Autonomous GIS 从论文概念走向 Udemy 实操课

早上好, UrbanComp

星期一 · 武汉光谷 · 雾 · 16°C · 16-18°C

资料日期 2026-10-18 · 筛选去重后选入 33 条 · 5 个研究方向

本期关注移动应用指纹识别在动态网络下的鲁棒性突破, 以及地理智能体从概念走向实操培训的路径。MAppPrint 通过流量行为关联图解决并发混合流量的解耦难题, 而 Autonomous GIS 课程则试图降低智能体构建门槛。

翻开之前

当加密通信成为常态, MAppPrint 选择从流量行为的关联性而非内容本身寻找指纹, 这种无监督分解策略为隐私保护下的城市计算提供了新视角。

给今天的一句话 有时候一句“我在这里”, 已经是很好的安慰。

今天先读这一篇

News – Geoinformation and Big Data Research Lab – Penn State · 2026-03-22

Autonomous GIS 从论文概念走向 Udemy 实操课

摘要节选 · Udemy 平台现已上线一门关于 Autonomous GIS 的新教育课程, 提供实践指导。

还有两条, 值得带走

arXiv · 2026-10-15

MAppPrint: 用行为关联图解耦加密混合流量

摘要节选 · 移动应用已渗透至日常生活。尽管通信经过加密, 攻击者仍可通过分析加密网络流量的模式推断正在使用的应用, 即实施应用指纹 (AF) 攻击。

ScienceDirect · 2026-01-07

生成式城市规划需跨模态数据融合破局

摘要节选 · 展望未来, 研究应超越单一模型和数据源, 转向遥感、街景、传感器及社会经济文本数据的跨模态融合, 从而实现从街区到区域的多尺度生成与模拟, 并提升通用性与可操作性 (Batty, 2025)。

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

集成基础模型与可解释框架的地理智能实践

资料观察截至 2026-10-18 · 近7天 34 条 · 近30天 155 条 · 65 个来源

两篇材料展示了地理智能在不同尺度的应用路径。前者将Prithvi-2.0基础模型与U-Net集成，在法国南部葡萄栽培潜力预测中取得竞赛前列成绩，侧重特征提取能力的组合优化。后者通过匹配对照与可解释GeoAI框架，分离地形气候主导因素与野火对积雪持续性的微弱影响，强调因果推断中的混杂控制。两者分别体现了性能导向的模型集成与机制导向的归因分析，为处理复杂地表过程提供了互补视角。

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挑战赛季子任务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 · 2026-09-28

如何分离野火烈度与地形气候对积雪持续性的影响

摘要节选 · 准确预测火灾后的积雪状况并不必然揭示野火如何改变这些状况。我们开发了一个可解释的地理空间人工智能框架，结合多源地球观测、气象信息及匹配的前后对比，考察了加利福尼亚州内华达山脉2020年Creek Fire后的季节性积雪持续性。利用协调的Landsat Sentinel-2（HLS）观测数据，在500米分析网格上估算了2016至2026共11个水文年中10月至7月期间晴空条件下含雪观测的比例。我们将火场边界内的3,778个雪带单元与具有相似地形和火前积雪条件的未燃烧对照区进行匹配；匹配后的绝对标准化均值差异不超过0.047。HLS积雪持续性与MODIS数据高度一致，年均空间相关系数为0.947。景观平均的前后对照影响对比值为+0.0017，年份级别的95%置信区间为-0.023至+0.027。

读到这里，值得核对

请留意第一项研究中代码开源状态需读者自行核实，且结果基于特定竞赛榜单；第二项研究指出火灾调整后的异常值预测技能极低，需思考高 R^2 是否掩盖了真实的火灾效应信号，以及匹配对照中标准化均值差异的控制条件。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

基础模型特征能否增强生态扰动归因的可解释性

Prithvi-2.0等基础模型擅长提取多模态地表特征，但在生态扰动归因中，其黑盒特性可能掩盖关键驱动因子。假设将基础模型的高维嵌入作为可解释框架的输入，能在保持预测精度的同时，更清晰地分离如野火、干旱等扰动因素与背景地形气候的贡献比例。

第一步可以怎么做

选取公开的多源遥感数据集，复现第二项研究的匹配对照设计。用Prithvi-2.0提取火场及对照区特征，替代原始光谱输入训练XGBoost。对比新旧模型的特征重要性排序，检验基础模型是否提升了非地形因子的归因权重。

先把边界想清楚

需先核实相关区域遥感数据的公开可用性。基础模型嵌入维度高，可能引入新的共线性，需验证SHAP等归因方法在高维空间下的稳定性，避免将相关性误读为因果贡献。

遥感可解释性与红外模态融合的数据及方法进展

资料观察截至 2026-10-18 · 近7天 46 条 · 近30天 269 条 · 69 个来源

两篇材料分别关注遥感模型的可解释性瓶颈与红外模态的数据稀缺。前者提出免训练多尺度概念瓶颈方法，通过细粒度定位提升专家交互能力；后者构建大规模RGB-红外-文本数据集，挖掘红外影像在结构线索上的互补价值。二者均试图突破单一RGB视角的局限，但侧重点不同：一个优化概念空间的推理逻辑，另一个扩充多模态数据的物理维度，共同丰富了地理智能的证据基础。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-29

如何用免训练多尺度概念瓶颈提升遥感可解释性

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。

arXiv · 2026-06-15

FusionRS数据集如何弥补红外遥感文本资源缺失

摘要节选 · 遥感视觉-语言模型已推动地球观测发展，但现有大规模视觉-语言资源仍以RGB为中心，导致互补的红外信息未被充分挖掘。红外观测可提供独特的强度结构、物体边界及光照不变线索，从而补充传统RGB影像，然而大规模RGB-红外-文本资源依然稀缺。我们提出FusionRS，这是首个面向受控双模态遥感视觉-语言学习的大规模RGB-红外-文本数据集。该数据集包含600,000组空间对齐的图像对，由将多样化的公开RGB遥感影像转换为红外风格图像生成。每组图像对均保留常规场景描述文本，其中精选子集额外提供45,913条红外感知型描述文本，涵盖可观测的强度、对比度、纹理与结构特征，同时保持场景语义一致性。我们训练了类CLIP模型以实现RGB-红外-文本对齐，并采用混合任务条件化字幕监督方式适配生成式视觉-语言模型。

读到这里，值得核对

请核对APERTURE中贪心四叉树路由如何具体定位小尺度概念，以及SiFC数据集的人工审核标准。同时确认FusionRS中红外图像的风格转换是否保留了真实的物理强度结构，以及红外感知型描述文本的生成依据是否充分覆盖了光照不变线索。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

红外结构线索能否增强细粒度概念定位精度

APERTURE依赖RGB图像的空间细节进行概念定位，而FusionRS指出红外影像提供独特的强度结构与边界线索。假设将红外的结构不变性引入概念瓶颈模型，可能在复杂光照或遮挡下提升小尺度概念的识别鲁棒性，弥补单一模态在物理证据上的不足。

第一步可以怎么做

选取FusionRS中带有红外感知描述的子集，提取其结构特征作为额外输入通道。修改APERTURE的概念评分机制，融合红外结构分数与原有视觉证据。在SiFC或类似细粒度数据集上测试宏平均F1变化，验证多模态融合的增益。

先把边界想清楚

需核实FusionRS的红外图像为风格转换生成，可能与真实传感器数据存在分布差异。直接迁移至真实红外场景时，需验证结构线索的一致性，避免合成伪影干扰概念定位的准确性。

从地面信号到空中避碰：局部优化与激励相容的协调差异

资料观察截至 2026-10-18 · 近7天 97 条 · 近30天 464 条 · 84 个来源

两篇材料分别探讨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时长，侧重物理效率提升；后者引入机制设计处理飞行器私有偏好，侧重解决策略性虚报问题。二者均面对资源受限环境下的多主体协调，但前者假设状态可测且目标统一，后者则需应对信息不对称与个体利益冲突，展示了不同维度的协调挑战。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-06-20

仅凭本地观测，PPO控制器如何降低科威特路口延误与排放？

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，VCG机制如何确保空中交通真实披露成本？

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

请核对第一项研究中“无需未来交通需求信息”的具体实现方式，以及其在非科威特城市路网中的泛化边界。同时关注第二项研究中凸安全走廊构建的计算复杂度，以及在大规模飞行器并发请求时的实时性保障条件，这两点决定了方法从仿真走向部署的可行性。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

混合协调机制能否兼顾地面效率与空中公平性？

地面信号控制追求全局延误最小，而空中交通需尊重个体私有成本。若将低空物流纳入城市交通网，是否可设计一种分层框架：底层用强化学习处理高频局部避障，上层用机制设计分配稀缺空域资源？这需解决两种范式在时间尺度与目标函数上的兼容性问题。

第一步可以怎么做

先确认是否有公开的城市低空飞行测试数据或合成轨迹集。构建简化双智能体仿真环境，一方为地面车辆代理，一方为空中无人机代理，测试在共享时空窗口下，结合PPO局部决策与VCG支付规则的混合算法是否能收敛且无冲突。

先把边界想清楚

需注意两项研究的数据来源与场景假设差异巨大，直接组合可能忽略通信延迟与感知噪声。必须验证机制设计部分在动态环境下的激励相容性是否依然成立，避免理论假设脱离实际物理约束。

从边中心性到预测控制： 城市网络韧性的计算新径

资料观察截至 2026-10-18 · 近7天 2 条 · 近30天 16 条 · 44 个来源

两篇材料分别从静态结构度量与动态闭环控制切入城市韧性。前者通过改进Katz中心性算法，解决时空网络中边重要性计算的稳定性与效率问题，关注基础设施的潜在脆弱点；后者在无人机交通管理中证实，基于预测的信号控制比单纯增加感知覆盖更能缓解拥堵。二者共同指向从被动监测向主动、高效干预的转变，强调计算精度与预测价值在资源受限场景下的关键作用。

把两篇材料放在一起读

arXiv · 2026-09-21

如何高效计算时空网络中边的Katz中心性？

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

无人机交通控制中预测是否优于单纯检测？

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如何处理层间连接的低秩约束，以及截断误差对大规模网络计算精度的具体影响边界。第二项研究中，当车队规模接近路口数量时性能平稳的结论，是否依赖于特定的元胞自动机动力学参数？需确认仿真环境与真实交通流的匹配程度。

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？

若将时空网络的边Katz中心性作为拥堵风险代理指标，能否替代均匀轮询策略？假设高中心性边对应更高故障或拥堵概率，引导无人机优先覆盖这些区域，可能在有限车队规模下提升预测准确率，进而增强信号控制的减排效果。

第一步可以怎么做

复用第二项研究的仿真环境，提取路网拓扑构建时空多重网络。计算各路段的边Katz中心性，设计基于中心性加权的无人机巡逻策略。对比均匀轮询与加权策略在相同车队规模下的拥堵检测延迟与预测率差异。

先把边界想清楚

需核实边中心性计算所需的实时数据更新频率是否与仿真步长匹配。此外，中心性高的边未必总是拥堵源头，需验证风险指标与实际拥堵发生的相关性，避免过拟合历史模式。

从街景关联到视觉干预： 解析城市感知的因果机制

资料观察截至 2026-10-18 · 近7天 8 条 · 近30天 17 条 · 46 个来源

武汉研究通过回归分析证实绿度等视觉指标与心理感知的统计关联，揭示了蓝绿空间的中介效应。另一项工作则指出此类模型仅捕捉相关性，提出反事实编辑框架以识别改变人类判断的局部视觉杠杆。前者描绘了现状的相关图景，后者试图通过结构化搜索探索因果干预的可能路径，两者共同指向从描述性分析向可解释、可干预的城市感知建模转变的需求。

把两篇材料放在一起读

City and Environment Interactions · 2021-01-01

武汉街景中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

利用反事实编辑识别改变安全感知的关键视觉杠杆

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。

留给组会的问题 · 以下为待验证的研究设想

特定视觉元素对安全感知的因果效应有多大

既有研究多关注绿度等宏观指标的统计关联，缺乏对局部视觉变化如何具体改变感知的量化。假设交通基础设施与维护状态的微调能显著扭转安全性评分，需验证这种干预在保持场景真实性的前提下是否具有稳定的方向性影响。

第一步可以怎么做

选取公开街景数据集，应用反事实编辑框架生成针对物理维护的局部修改图像。确保编辑满足同地点保持性约束，邀请小样本用户进行成对安全性判断，初步检验编辑后的感知差异是否显著区别于原始图像。

先把边界想清楚

需严格核实编辑图像的合理性，避免引入虚假伪影干扰判断。当前人类成对判断仅为基准真值终点，实验结果需谨慎解读，不能直接断言因果机制已完全确立。

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

本页收录 · 16 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

快速城市化背景下的小学基础设施规划：基于GIS的埃塞俄比亚阿达玛市空间不平等与选址优先级评估

摘要节选 · 全球南方二线城市的快速 peri-urban（城乡结合部）增长持续超过市政公共服务的供给能力，导致严重的空间不平等。本文考察了埃塞俄比亚阿达玛市（Adama City）小学基础设施赤字的空间和制度成因。

用户转发资料 · 发表日期待补充

建筑与绿地对PM2.5污染的城市规模依赖性交互效应：来自20个中国代表性城市的证据

摘要节选 · 城市建筑和绿地形态共同影响PM2.5浓度，但其相对重要性、非线性响应及交互作用如何随城市规模变化尚不清楚。本研究选取了20个具有代表性的中国城市进行分析。

Springer · 2026-03-27

用于热岛制图与分析的遥感与机器学习方法：综述及可持续智慧城市框架

摘要节选 · 管理快速城市化是21世纪全球各国政府面临的主要挑战，预计将有60亿人居住在

ScienceDirect · 2025-12-16

波动声学城市主义：一种用于城市噪声韧性的空间建模框架

摘要节选 · 近期研究强调了将声学指标与城市形态相结合以更好地表征和缓解城市噪声的多种方法。例如，Arsalan 等人（2024）开发了一种混合 GIS 与心理声学框架，将声压级与土地利用类型相联系，展示了不同功能区域如何表现出不同的噪声严重程度模式。Yilmaz 等人（2023）采用了结合响度、尖锐度和时间动态的多准则声景质量模型，以预测城市绿地中的人类舒适度。

Transportation Research Part A · 发表日期待补充

基于仿真的合作感知下自行车安全政策评估：将遮挡建模与检测性能相联系

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

高密度城市中灰绿基础设施缓解PM2.5的空间显式形态调控：一种可解释的MSPA-机器学习方法

摘要节选 · 城市灰绿基础设施（GGI）的空间格局严重影响PM2.5浓度。然而，这些因素的复杂阈值效应和局部影响仍未得到充分探索。鉴于传统方法的不足，本研究探讨了相关机制。

GIScience & Remote Sensing · 2026-10-17

利用深度学习将落叶期 LiDAR 数据转换为带叶冠层高度模型

摘要节选 · 准确的树冠指标对于广泛的生态、环境和气候研究至关重要。近年来，机载 LiDAR 传感技术的进步极大地扩展了对树冠结构高分辨率三维观测数据的获取途径。然而，许多广泛可用的机载 LiDAR 数据集是在落叶条件下采集的，以支持地形测绘。

Springer · 2026-05-01

医疗多模态 AI 中的地理空间情报与 GIS | Springer Nature Link

摘要节选 · 地理空间情报（GEOINT）、地理信息系统（GIS）与多模态人工智能（AI）的融合正在塑造医疗分析的新范式。这种集成通常被称为 GeoAI，旨在解决统一.....的关键需求。

arXiv (cs.CV / eess.SP · 2026-02-05

SOMA-1M：面向多任务遥感的大规模 SAR-光学多分辨率对齐数据集

摘要节选 · 本研究旨在推动具备全球空间感知能力的遥感基础模型的构建，以支持温度预测、人口密度估算及全球尺度变化监测等宏观地理空间任务。

Transportation Research Part C · 发表日期待补充

实时需求响应式公交服务设计：一种基于未来感知行程的框架

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

面向长途电动卡车的温度感知型大规模充电站选址与定容

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

ICESat-2线性冰比例揭示的南半球被动微波海冰浓度偏差

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

npj Urban Sustainability · 2026-10-17

超越噪声与寂静：城市声景及其对人类福祉的贡献——一项系统综述与荟萃分析

摘要节选 · 声景可显著影响人类福祉，但关于其在不同福祉维度上贡献的证据仍较为分散。本研究对194项研究进行了系统综述，并对涵盖28种声源、包含1658个效应量的66项研究进行了荟萃分析，以评估声景对环境体验、健康、行为反应及社会福祉的贡献。

研究之外，看看城市正在发生什么

本页收录 · 6 条资料 · 点击标题即可继续阅读

ArchDaily · 2026-10-17

Dumas Sea Face Masterplan / INI Design Studio

摘要节选 · 数十年来，Surat与阿拉伯海的关系受限于破碎且利用不足的海岸线。Dumas Sea Face Masterplan将这一边缘地带重塑为充满活力的沿海景观，把被忽视的水滨转变为生态、公民生活与城市身份融合的韧性公共领域。该项目位于具有历史意义的Dumas海岸线上，回应了印度增长最快的城市之一对高质量公共开放空间日益增长的需求。

Cities Today · 2025-10-24

下一代交通：推进互联移动生态系统 – Cities Today

摘要节选 · 在 ITS America 2025 上，AT&T 重申了其致力于推进智能交通系统的承诺.....

Springer · 2026-04-07

GeoMarX：赋能城市环境中复杂目标的地理空间标记与标注 | Urban Informatics | Springer Nature Link

摘要节选 · 由于城市环境的复杂性和动态性，其在地理空间数据管理和分析方面面临独特挑战。在本文中，我们介绍.....

Springer · 2026-05-07

AI驱动的地理空间建模：城市扩张及其环境影响 | 地球系统科学中的遥感 | Springer Nature Link

摘要节选 · 热带特大城市的快速城市增长对关键生态系统服务造成严重压力，从而阻碍了可持续

Sustainable Cities and Society · 发表日期待补充

岛屿生态系统是否与岛屿城市化协同演化？来自中国平潭1987–2023年的证据

摘要节选 · 当前仅有书目信息，完整摘要请见原文。

ArchDaily · 2026-10-18

北京1733字节跳动商业项目 / XU Studio

摘要节选 · 在高度理性且高效运营的办公园区中，商业空间如何超越其作为功能性配套设施的角色，转变为具有生活感与温度的共享环境？北京1733公共空间改造项目通过轻量化介入策略回应这一问题。XU Studio通过植入建筑元素、融合景观以及重塑商业场景，激活了下沉式商业空间及内部主题区域，重新定义了商业空间在办公园区中的角色。

ArchDaily · 2026-10-17

上海大剧院 / Snøhetta

摘要节选 · 上海大剧院坐落于黄浦江畔，成为这座全球最具活力城市之一的新型文化地标。作为开放的文化景观，该项目将世界级的表演艺术场馆与可达的公共空间融为一体，邀请居民和游客共同参与文化、建筑与城市生活。项目植根于上海开放、交流与创新的都市精神，在拓展文化获取途径的同时，为艺术表达与公民参与构建了新平台。

回到城市现场：政策与生活的交汇处

Cities Today · 2026-10-17

OpenAI与洛克菲勒基金会联合启动5000万美元城市人工智能基金

摘要节选 · OpenAI基金会与洛克菲勒基金会共同发起一项规模达 5000 万美元的资金支持计划 该文章《OpenAI与洛克菲勒基金会联合启动5000万美元城市人工智能基金》首发于Cities Today。

把有用的数据与工具装进收藏夹

本页收录 · 8 条资料 · 点击标题即可继续阅读

Shenzhen Open Data · 2023-12-13

公共汽车收费标准——一票制信息

摘要节选 · 交通运输；深圳市发展和改革委员会；有数据更新时；主动开放；2023-12-13 14:16:41

Shenzhen Open Data · 2026-01-26

Locations of Traffic Violation Cameras

摘要节选 · 交通运输；深圳市公安局；有数据更新时；主动开放；2026-01-26 19:43:11

News – Geoinformation and Big Data Research Lab – Penn State · 2026-02-25

地理空间行业中自主 GIS 的快速发展 — 地理信息与大数据研究实验室

摘要节选 · 地理空间社区和行业中自主 GIS 的最新进展发展迅速。本文重点介绍了一些案例，以展示在科研和商业环境中向 AI 辅助及智能体（agentic）空间工作流的转变，包括对话式界面、 workflow 规划等。

Hugging Face GeoAI Datasets Hub · 2026-08-17

cyber2a/2026GeoAIArcticChallengeDataset · Hugging Face 数据集

摘要节选 · 该 Hugging Face 数据集仓库托管了 2026 GeoAI Arctic Challenge 发布的数据包。GeoAI Arctic Challenge 数据集是一个实例分割基准，用于在北极图像切片中检测和描绘退化性融塌（RTS）。

Cities Today · 2026-10-17

迈阿密-戴德县创新模式向美国其他城市扩展

摘要节选 · 在迈阿密-戴德县开发的公共创新项目正扩展至美国其他城市.....该文章《迈阿密-戴德县创新模式向美国其他城市扩展》最初发表于 Cities Today。

Shenzhen Open Data · 2024-12-24

宝安区 G4 高速西乡大道入口车流量统计

摘要节选 · 交通运输；宝安区人民政府；存档；主动开放；2024-12-24 15:41:38

Shenzhen Open Data · 2023-12-13

公共汽车收费标准——分段票制信息

摘要节选 · 交通运输；深圳市发展和改革委员会；有数据更新时；主动开放；2023-12-13 14:16:42

Hugging Face GeoAI Datasets Hub · 2026-05-08

论文页面 – RemoteZero：基于零人工标注的地理空间推理

摘要节选 · RemoteZero 通过利用多模态大语言模型（MLLMs）的语义验证能力，实现了无需边界框监督的地理空间推理，能够从无标签遥感数据中进行自演化的定位。

USDOT Open Data · 2026-09-03

消费者机票报告：表7 – 日均乘客超过20人的特定城市票价溢价

摘要节选 · 提供前1,000个城市对机场的票价溢价，并展示低成本服务和枢纽主导对票价水平的影响。所有记录均聚合为无方向性的城市对市场。每个方向的航空交通量合并计算。
<https://www.transportation.gov/policy/aviation-policy/competition-data-analysis/research-reports>