

车联网/自动驾驶科研情报日报

日期: 2026-09-24

1. 本次检测方向与流程状态

方向编号	方向	候选数	分层	下载全文数	仅摘要数	推荐精读数
T1	V2X cooperative perception bandwidth uncertainty	1	Core 1 / Adjacent 0 / Watch 0	1	0	1
T2	vehicular edge intelligence autonomous driving	1	Core 0 / Adjacent 1 / Watch 0	1	0	0
T3	V2X VLM LLM reasoning	1	Core 0 / Adjacent 1 / Watch 0	1	0	0
T4	adverse weather 4D Radar cooperative perception	1	Core 0 / Adjacent 1 / Watch 0	1	0	0
T5	Google Scholar Alerts personal keywords	9	Core 0 / Adjacent 6 / Watch 3	8	0	0

论文检索源: arXiv, IEEE Xplore, Semantic Scholar, OpenAlex, Crossref/DOI。

补充检索范围: IEEE 期刊/会议范围、交通运输期刊范围。

目标期刊/会议配置数: 51; 期刊无倒计时, 只在论文检索和投稿目标中使用。

QQ 邮箱 Google Scholar Alerts: QQ 邮箱 Alerts 已读取; 本次读取 7 封, 解析候选 43 篇。

论文入口策略: 邮箱 Alerts 主入口; 系统检索只做补漏并按标题/DOI去重。

统一去重: 共记录 13 条, 按标题/DOI合并后 13 条, 跨入口重复 0 条。

流程说明: 本日报默认执行 fulltext-fast-scan, 即对已下载 PDF

做快速全文扫描; 它用于发现点子和筛选方向, 不等同于逐页完整精读。abstract-only

论文只能做初筛, 不能做深度结论。browser-institution-downloaded 表示 PDF

通过已登录学校机构账号的浏览器会话取得, 并已保存到本次运行目录。

2. 今日总体结论

本日首次收录: 13 篇; 按节奏分布: arXiv 日更 8 篇; 数据库新增发现 5 篇

历史跟踪: 0 篇; 默认不混入今日候选, 只有使用 --include-historical-followup 时才显示。

- 今日最值得精读: Learning from Distributed Eyes: Leveraging Collaborative Perception for Automated Model Adaptation
- 今日最值得复现: 暂无明确复现对象, 需要先查代码和数据
- 分层结果: Core 1 篇; Adjacent 9 篇; Watch 3 篇。
- 已完成快速全文扫描: 12 篇; 仅摘要初筛: 0 篇。
- 待浏览器机构补全文: 1 篇。
- 当前最值得持续跟踪的主线: 通信受限、低时延、不确定性与 V2X 协同感知/协同决策的结合。
- 阅读策略: Core 进入 deep_read_selected; Adjacent 用于补 related work 或迁移方法; Watch 只保留趋势, 不占用精读时间。

3. 关注作者/团队今日动向

本次已监控 19 位作者/团队，但经 OpenAlex 与机构/关键词消歧后暂无新作信号；诊断：无姓名/机构匹配 19 位。

- 样例诊断：Minghua Chen：看到 3 条，消歧后 0 条，相关 0 条；Dusit Niyato：看到 3 条，消歧后 0 条，相关 0 条；Jiaqi Ma：看到 3 条，消歧后 0 条，相关 0 条；Xuemin Shen：看到 3 条，消歧后 0 条，相关 0 条；F. Richard Yu：看到 3 条，消歧后 0 条，相关 0 条。
- 完整诊断见 `author_watch_signals.json` 的 `diagnostics` 字段；名单可在 `references/author-watchlist.json` 调整。

4. 关注会议截稿倒计时

期刊没有截稿倒计时；9 个期刊只作为论文检索范围和投稿目标，不在本节展示。

- autonomous-driving: IEEE Robotics and Automation Letters, IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems, IEEE Transactions on Intelligent Vehicles
- general: IEEE Internet of Things Journal
- networking: IEEE Transactions on Cognitive Communications and Networking, IEEE Transactions on Mobile Computing, IEEE Transactions on Vehicular Technology, IEEE Transactions on Wireless Communications
- transportation: Transportation Research Part C: Emerging Technologies

已隐藏 5 个已过期截稿的会议；完整列表见 `venue_watch_signals.json`。

1. IEEE WCNC 2027

- 类型/方向：conference；wireless communications / networking / edge intelligence；scope：networking
- 举办时间/地点：5-8 April 2027；Panama City, Panama。
- 截稿状态：距离截稿 11 天；deadline：2026-10-05。
- 关注原因：无线通信与网络旗舰会议，适合 V2X、语义通信、边缘协同和 6G 车联网方向
- 官方来源：官方 CFP 页面可访问；<https://wcnc2027.ieee-wcnc.org/authors>
- 链接：<https://wcnc2027.ieee-wcnc.org/authors>
- 备注：由 IEEE WCNC 2026 自动滚动生成；已保留上一届记录。官方 CFP 自动读取主投稿截止：2026-10-05（字段：paper-submission，页面文本：05 October 2026）。
- 关键时间：acceptance-notification: 2027-01-15；paper-submission: 2026-10-05；submission-deadline: 2026-10-05。

2. CVPR 2027

- 类型/方向：conference；computer vision / autonomous driving perception；scope：perception
- 举办时间/地点：June 20-21, 2027；Seattle, Washington, USA。
- 截稿状态：距离截稿 48 天；deadline：2026-11-11。
- 关注原因：视觉顶会，适合自动驾驶感知、3D/4D 表征、多模态和 V2X perception benchmark
- 官方来源：官方 CFP 页面可访问；<https://cvpr.thecvf.com/Conferences/2027/Dates>
- 链接：<https://cvpr.thecvf.com/Conferences/2027/CallForPapers>
- 备注：由 CVPR 2026 自动滚动生成；已保留上一届记录。官方主页确认 Workshops/Tutorials 为 20-21 June 2027，主会为 22-25 June 2027，地点为 Seattle, Washington, USA。官方 CFP 自动读取主投稿截止：2026-11-11（字段：paper-submission，页面文本：2026/11/11）。
- 关键时间：paper-submission: 2026-11-11；submission-deadline: 2026-11-17。

3. IEEE IV 2027

- 类型/方向: conference; intelligent vehicles; scope: autonomous-driving
- 举办时间/地点: June 15 – 18 2027; Perth, Australia。
- 截稿状态: 距离截稿 52 天; deadline: 2026-11-15。
- 关注原因: 智能车辆方向核心会议, 适合自动驾驶感知、决策、评测工作
- 官方来源: 官方 CFP 页面可访问; <https://ieee-iv.org/2027/contributions/call-for-papers/>
- 链接: <https://ieee-iv.org/2027/contributions/call-for-papers/>
- 备注: 由 IEEE IV 2026 自动滚动生成; 已保留上一届记录。官方 CFP
自动读取主投稿截止: 2026-11-15 (字段: paper-submission, 页面文本: Nov 15, 2026) 。
- 关键时间: camera-ready-submission: 2027-02-01; camera-ready-submission:
2027-03-15; paper-submission: 2026-11-15; paper-submission: 2027-03-15; paper-submission:
2026-11-15; paper-submission: 2027-02-01; paper-submission: 2027-03-15; submission-deadline:
2026-11-15; submission-deadline: 2027-02-01; submission-deadline: 2027-03-15。

4. ACM MobiSys 2027

- 类型/方向: conference; mobile systems; scope: networking
- 举办时间/地点: June 21 - 25, 2027; None。
- 截稿状态: 距离截稿 71 天; deadline: 2026-12-04。
- 关注原因: 移动系统顶会, 可关注车路云系统、端边协同和真实系统评测
- 官方来源: 官方会议主页已提供投稿时间; <https://www.sigmobile.org/mobisys/2027/>
- 链接: <https://www.sigmobile.org/mobisys/2027/>
- 备注: 由 ACM MobiSys 2026 自动滚动生成; 已保留上一届记录。官方 CFP
自动读取主投稿截止: 2026-12-04 (字段: paper-submission, 页面文本: December 4, 2026) 。
- 关键时间: paper-submission: 2026-12-04; abstract-submission: 2026-11-27。

5. IEEE VTC 2027-Fall

- 类型/方向: conference; vehicular technology / V2X / wireless communications; scope: networking
- 举办时间/地点: 27-30 September 2027; Osaka, Japan。
- 截稿状态: 距离截稿 130 天; deadline: 2027-02-01。
- 关注原因: IEEE Vehicular Technology Society 旗舰会议, 适合 V2X 通信、车联网和车载无线系统工作
- 官方来源: 官方会议主页已提供投稿时间; <https://events.vtsociety.org/vtc2027-fall/>
- 链接: <https://events.vtsociety.org/vtc2027-fall/>
- 备注: 由 IEEE VTC 2026-Fall 自动滚动生成; 已保留上一届记录。
深层官方页面不可用, 已回退读取官方会议主页: <https://events.vtsociety.org/vtc2027-fall/>。官方 CFP
自动读取主投稿截止: 2027-02-01 (字段: regular-paper-submission, 页面文本: 1 February 2027) 。
- 关键时间: workshop-proposal-submission: 2027-01-25; tutorial-proposal-submission:
2027-03-03; acceptance-notification: 2027-04-14; regular-paper-submission: 2027-02-01。

6. IEEE ITSC 2027

- 类型/方向: conference; intelligent transportation systems; scope: transportation
- 举办时间/地点: September 21 – 24, 2027; Boston, Massachusetts, USA。
- 截稿状态: 距离截稿 249 天; deadline: 2027-05-31。
- 关注原因: 智能交通系统核心会议, 适合 V2X/交通智能/自动驾驶评测工作
- 官方来源: 官方 CFP 页面可访问; <https://ieee-itsc.org/2027/contributions/call-for-papers/>

- 链接: <https://ieee-itsc.org/2027/contributions/call-for-papers/>
- 备注: 由 IEEE ITSC 2026 自动滚动生成; 已保留上一届记录。官方会议主页确认举办时间为 21-24 September 2027, 地点为 Boston, Massachusetts, USA。官方 CFP 自动读取主投稿截止: 2027-05-31 (字段: paper-submission, 页面文本: May 31, 2027)。
- 关键时间: acceptance-notification: 2027-05-01; paper-submission: 2027-05-31; submission-deadline: 2027-03-01; submission-deadline: 2027-05-31。

7. ACM CCS 2027

- 类型/方向: conference; security / privacy / vehicular security; scope: general
- 截稿状态: 已联网检查, 待确认具体 CFP/截稿日期; deadline: 无固定截稿。
- 关注原因: 安全领域旗舰会议, 适合车联网安全、智能网联汽车安全、V2X 隐私与攻击防护方向。
- 官方来源: 官方系列主页, 具体 CFP 尚未确认; <https://www.sigsac.org/ccs.html>
- 链接: <https://www.sigsac.org/ccs.html>
- 备注: 由 ACM CCS 2026 自动滚动生成; 已保留上一届记录。需联网确认下一届官方 CFP/deadline, 确认前不猜测日期。

8. ACM CoNEXT 2027

- 类型/方向: conference; networked systems / edge / low-latency networking; scope: networking
- 截稿状态: 已联网检查, 待确认具体 CFP/截稿日期; deadline: 无固定截稿。
- 关注原因: 网络系统会议, 可关注低时延 V2X、边缘协同和车路云网络机制
- 官方来源: 官方 CFP 页面可访问; <https://conferences.sigcomm.org/co-next/2027/#!/cfp>
- 链接: <https://conferences.sigcomm.org/co-next/2027/#!/cfp>
- 备注: 由 ACM CoNEXT 2026 自动滚动生成; 已保留上一届记录。需联网确认下一届官方 CFP/deadline, 确认前不猜测日期。

9. ACM/IEEE IPSN 2027

- 类型/方向: conference; sensor systems / cyber-physical systems / vehicular sensing; scope: general
- 举办时间/地点: May 6-9, 2025; Irvine, USA。
- 截稿状态: 已联网检查, 待确认具体 CFP/截稿日期; deadline: 无固定截稿。
- 关注原因: 传感系统与 CPS 会议, 适合车载/路侧感知系统、边缘协同和真实部署评测
- 官方来源: 官方系列主页, 具体 CFP 尚未确认; <https://ipsn.acm.org/>
- 链接: <https://ipsn.acm.org/>
- 备注: 下一届 CFP/deadline 需联网确认后再写入具体日期。

10. ECCV 2027

- 类型/方向: conference; computer vision / autonomous driving perception; scope: perception
- 截稿状态: 需联网确认当年 CFP/截稿日期; deadline: 无固定截稿。
- 关注原因: 欧洲视觉顶会, 适合自动驾驶感知、多模态和 V2X perception 方向
- 官方来源: 下一届页面尚未发布 (404) ; <https://eccv.ecva.net/Conferences/2027/Dates>
- 链接: <https://eccv.ecva.net/Conferences/2027/CallForPapers>
- 备注: 由 ECCV 2026 自动滚动生成; 已保留上一届记录。需联网确认下一届官方 CFP/deadline, 确认前不猜测日期。

11. ICCV 2027

- 类型/方向: conference; computer vision / autonomous driving perception; scope: perception
- 截稿状态: 已联网检查, 待确认具体 CFP/截稿日期; deadline: 无固定截稿。
- 关注原因: 视觉顶会, 适合自动驾驶感知、多模态/3D/4D 表征和 V2X 视觉评测; 2027 CFP 需年度确认
- 官方来源: 官方页面年份不匹配, 需人工确认; <https://iccv.thecvf.com/>
- 链接: <https://iccv.thecvf.com/>
- 备注: 截至本次配置未写入具体 deadline; 日报应提示联网确认下一届 CFP。

12. IEEE GLOBECOM 2027

- 类型/方向: conference; communications / wireless / V2X / 6G; scope: networking
- 截稿状态: 已联网检查, 待确认具体 CFP/截稿日期; deadline: 无固定截稿。
- 关注原因: IEEE Communications Society flagship conference for V2X, 6G, semantic communications, ISAC, and vehicular edge networking.
- 官方来源: 官方系列主页, 具体 CFP 尚未确认; <https://www.comsoc.org/conferences-events/portfolio-conferences-events>
- 链接: <https://www.comsoc.org/conferences-events/portfolio-conferences-events>
- 备注: 截至 2026-08-08, IEEE ComSoc 官方会议组合页确认 GLOBECOM 为旗舰会议, 但尚未发布 GLOBECOM 2027 独立官网、CFP 或投稿截止日期; 日报只显示待官方发布, 不猜测 deadline。

5. 公众号/社区/产业信号

说明: 本节是二手解读与产业信号源, 用于发现政策、标准、产业动态、论文解读和实验室动态; 不能替代论文原文或一手证据。

公众号采集状态: 凭证过期。需扫码恢复本地登录后再运行。

6. 多方向 Top Papers 与建议动作

T1: V2X cooperative perception bandwidth uncertainty

排名	论文	分层	PDF/阅读	代码	建议
1	Learning from Distributed Eyes: Leveraging Collaborative Perception for Automated Model Adaptation	Core	downloaded / fulltext-fast-scan	not-found	深度精读

1. Learning from Distributed Eyes: Leveraging Collaborative Perception for Automated Model Adaptation

- 分层/动作: Core; 深度精读。
- 分层依据: 直接命中当前方向的任务、场景或系统约束。
- 来源: OpenAlex; 年份: 2026; 场所: arXiv (Cornell University)。
- PDF/阅读: downloaded / fulltext-fast-scan。
- 相关性依据: cooperative perception+communication/perception。
- 研究动机: 全文第 1 页依据: To address this critical issue, we proposeLDE, Learning from Distributed "Eyes" , a novel framework that transforms collaborative perception (CP) into a source of high-quality

supervision for model adaptation.

- 代码/项目: not-found.
- 评分: 相关性 10/10; 创新性 7/10; 可复现性 6/10.

T2: vehicular edge intelligence autonomous driving

排名	论文	分层	PDF/阅读	代码	建议
1	Sybil-TraceGuard: Traceability-enhanced Sybil Guardian for Connected and Autonomous Vehicles Using Dynamic Semi-supervised GNN	Adjacent	downloaded / fulltext-fast-scan	not-found	相邻启发, 暂不精读

1. Sybil-TraceGuard: Traceability-enhanced Sybil Guardian for Connected and Autonomous Vehicles Using Dynamic Semi-supervised GNN

- 分层/动作: Adjacent; 相邻启发, 暂不精读.
- 分层依据: 与当前方向有可迁移方法或背景价值, 但不是本轮核心问题.
- 来源: OpenAlex; 年份: 2026; 场所: arXiv (Cornell University).
- PDF/阅读: downloaded / fulltext-fast-scan.
- 相关性依据: vehicle+edge/intelligence.
- 研究动机: 全文第 2 页依据: To address these challenges, we propose Sybil-TraceGuard, traceability-enhancedSybil Guardian for CA Vs using semisupervised dynamic GNN.
- 代码/项目: not-found.
- 评分: 相关性 8/10; 创新性 5/10; 可复现性 6/10.

T3: V2X VLM LLM reasoning

排名	论文	分层	PDF/阅读	代码	建议
1	AnchorReasoning: A Visual Grounding and Causal Reasoning Dataset in Long-Tail Autonomous Driving Scenarios	Adjacent	downloaded / fulltext-fast-scan	not-found	相邻启发, 暂不精读

1. AnchorReasoning: A Visual Grounding and Causal Reasoning Dataset in Long-Tail Autonomous Driving Scenarios

- 分层/动作: Adjacent; 相邻启发, 暂不精读.
- 分层依据: 与当前方向有可迁移方法或背景价值, 但不是本轮核心问题; 注意: 更像自动驾驶多模态/大模型背景材料, V2X 约束不足.
- 来源: arXiv; 年份: 2026; 场所: arXiv.
- PDF/阅读: downloaded / fulltext-fast-scan.
- 相关性依据: vehicle+llm/vlm.
- 研究动机: 全文第 2 页依据: To address these limitations, we introduce AnchorReasoning, a visual grounding and causal reasoning dataset for VLMs in long-tail driving scenarios (Table 1).
- 代码/项目: not-found.
- 评分: 相关性 7/10; 创新性 7/10; 可复现性 6/10.

T4: adverse weather 4D Radar cooperative perception

排名	论文	分层	PDF/阅读	代码	建议
1	Accuracy- and Real-Time-Aware 4D Radar Preprocessing for Autonomous Driving Perception Systems	Adjacent	downloaded / fulltext-fast-scan	not-found	相邻启发，暂不精读

1. Accuracy- and Real-Time-Aware 4D Radar Preprocessing for Autonomous Driving Perception Systems

- 分层/动作: Adjacent; 相邻启发，暂不精读。
- 分层依据: 与当前方向有可迁移方法或背景价值，但不是本轮核心问题。
- 来源: arXiv; 年份: 2026; 场所: arXiv。
- PDF/阅读: downloaded / fulltext-fast-scan。
- 相关性依据: weather/radar+cooperative/vehicle。
- 研究动机: 全文第 4 页依据: To address these limitations, we propose Multi-frame-based Noise Point Discrimination using Kernel Density Estimation (MF-KDE)。
- 代码/项目: not-found。
- 评分: 相关性 8/10; 创新性 8/10; 可复现性 6/10。

T5: Google Scholar Alerts personal keywords

排名	论文	分层	PDF/阅读	代码	建议
1	HDDPNet: Hierarchical Cascade and Dual-Stream Diffusion for Multi-Task Perception in Autonomous Driving	Adjacent	browser-institution-downloaded / fulltext-fast-scan	not-found	相邻启发，暂不精读
2	BIPP: Bidirectional Interactive Prediction and Planning Toward Safe and Efficient Autonomous Driving	Adjacent	browser-institution-downloaded / fulltext-fast-scan	not-found	相邻启发，暂不精读
3	CDJMP: an adaptive conditional diffusion model for multi-agent joint motion prediction in autonomous driving	Adjacent	downloaded / fulltext-fast-scan	https://github.com/zheng-wenwen/CDJMP	相邻启发，暂不精读
4	GeoWAM: Visual Geometry World Action Models for Autonomous Driving	Adjacent	downloaded / fulltext-fast-scan	not-found	相邻启发，暂不精读
5	From Proxy Learning to Driving Decisions: A Transfer-Based Framework for Evaluating Future-Aware Autonomous Driving Planners	Adjacent	downloaded / fulltext-fast-scan	not-found	相邻启发，暂不精读

1. HDDPNet: Hierarchical Cascade and Dual-Stream Diffusion for Multi-Task Perception in Autonomous Driving

- 分层/动作: Adjacent; 相邻启发，暂不精读。
- 分层依据: 与当前方向有可迁移方法或背景价值，但不是本轮核心问题。
- 来源: Google Scholar Alert (QQ Mail); 年份: 2026; 场所: Google Scholar Alert。

- PDF/阅读: browser-institution-downloaded / fulltext-fast-scan。
- 相关性依据: 来自作者关注 Runsheng Xu。
- 研究动机: 全文第 1 页依据: To address these challenges, we propose HDDPNet, a multi-task perception model for autonomous driving, which adopts an encoder-decoder architecture to enhance semantic modeling and cross-task collaboration.
- 代码/项目: not-found。
- 评分: 相关性 8/10; 创新性 6/10; 可复现性 6/10。

2. BIPP: Bidirectional Interactive Prediction and Planning Toward Safe and Efficient Autonomous Driving

- 分层/动作: Adjacent; 相邻启发, 暂不精读。
- 分层依据: 与当前方向有可迁移方法或背景价值, 但不是本轮核心问题。
- 来源: Google Scholar Alert (QQ Mail); 年份: 2026; 场所: Google Scholar Alert。
- PDF/阅读: browser-institution-downloaded / fulltext-fast-scan。
- 相关性依据: 来自作者关注 Runsheng Xu。
- 研究动机: 全文第 1 页依据: To address these limitations, we propose BIPP, a Bidirectional Interactive Prediction and Planning framework for autonomous driving.
- 代码/项目: not-found。
- 评分: 相关性 8/10; 创新性 6/10; 可复现性 6/10。

3. CDJMP: an adaptive conditional diffusion model for multi-agent joint motion prediction in autonomous driving

- 分层/动作: Adjacent; 相邻启发, 暂不精读。
- 分层依据: 与当前方向有可迁移方法或背景价值, 但不是本轮核心问题。
- 来源: Google Scholar Alert (QQ Mail); 年份: 2026; 场所: Google Scholar Alert。
- PDF/阅读: downloaded / fulltext-fast-scan。
- 相关性依据: 来自作者关注 Runsheng Xu。
- 研究动机: 全文第 2 页依据: To overcome these limitations, we propose CDJMP, a Conditional Diffusion model based Joint Motion Prediction framework that integrates adaptive diffusion control and group-aware interaction modeling.
- 代码/项目: <https://github.com/zheng-wenwen/CDJMP>。
- 评分: 相关性 7/10; 创新性 7/10; 可复现性 6/10。

7. 自动下载并快速扫描的论文

1. Learning from Distributed Eyes: Leveraging Collaborative Perception for Automated Model Adaptation

- 线索锚点: DOI 10.48550/arxiv.2609.18511
- 本地 PDF: papers/openalex-10-48550-arxiv-2609-18511.pdf
- 阅读笔记: notes/openalex-10-48550-arxiv-2609-18511.skim.txt
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Core。
- 核心价值: 直接触及 V2X 落地中的通信瓶颈。
- 建议动作: 深度精读。

2. Accuracy- and Real-Time-Aware 4D Radar Preprocessing for Autonomous Driving Perception Systems

- 线索锚点: <http://arxiv.org/abs/2609.18542v1>
- 本地 PDF: <papers/arxiv-2609-18542.pdf>
- 阅读笔记: <notes/arxiv-2609-18542.skim.txt>
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Adjacent。
- 核心价值: 可作为该方向的新近文献线索, 适合先进入快速扫描。
- 建议动作: 相邻启发, 暂不精读。

3. HDDPNet: Hierarchical Cascade and Dual-Stream Diffusion for Multi-Task Perception in Autonomous Driving

- 线索锚点: <https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/11676395/>
- 本地 PDF: <papers/google-scholar-alert-qq-mail-google-scholar-alert-hddpnethie.pdf>
- 阅读笔记: <notes/google-scholar-alert-qq-mail-google-scholar-alert-hddpnethie.skim.txt>
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Adjacent。
- 核心价值: 存在代码/项目页线索, 利于进入复现。
- 建议动作: 相邻启发, 暂不精读。

4. BIPP: Bidirectional Interactive Prediction and Planning Toward Safe and Efficient Autonomous Driving

- 线索锚点: <https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/11683563/>
- 本地 PDF: <papers/google-scholar-alert-qq-mail-google-scholar-alert-bippbidire.pdf>
- 阅读笔记: <notes/google-scholar-alert-qq-mail-google-scholar-alert-bippbidire.skim.txt>
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Adjacent。
- 核心价值: 有助于构建可复现评测基线。
- 建议动作: 相邻启发, 暂不精读。

5. Sybil-TraceGuard: Traceability-enhanced Sybil Guardian for Connected and Autonomous Vehicles Using Dynamic Semi-supervised GNN

- 线索锚点: <https://openalex.org/W7213675641>
- 本地 PDF: <papers/openalex-https-openalex-org-w7213675641.pdf>
- 阅读笔记: <notes/openalex-https-openalex-org-w7213675641.skim.txt>
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Adjacent。
- 核心价值: 存在代码/项目页线索, 利于进入复现。
- 建议动作: 相邻启发, 暂不精读。

6. AnchorReasoning: A Visual Grounding and Causal Reasoning Dataset in Long-Tail Autonomous Driving Scenarios

- 线索锚点: <http://arxiv.org/abs/2609.28366v1>
- 本地 PDF: <papers/arxiv-2609-28366.pdf>
- 阅读笔记: <notes/arxiv-2609-28366.skim.txt>

- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Adjacent。
- 核心价值: 关注实时性, 适合从系统指标扩展; 有助于构建可复现评测基线。
- 建议动作: 相邻启发, 暂不精读。

7. CDJMP: an adaptive conditional diffusion model for multi-agent joint motion prediction in autonomous driving

- 线索锚点: <https://link.springer.com/article/10.1007/s43684-026-00138-z>
- 本地 PDF: [papers/google-scholar-alert-qq-mail-google-scholar-alert-cdjmpnada.pdf](#)
- 阅读笔记: [notes/google-scholar-alert-qq-mail-google-scholar-alert-cdjmpnada.skim.txt](#)
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Adjacent。
- 核心价值: 有助于构建可复现评测基线; 存在代码/项目页线索, 利于进入复现。
- 建议动作: 相邻启发, 暂不精读。

8. GeoWAM: Visual Geometry World Action Models for Autonomous Driving

- 线索锚点: <https://arxiv.org/pdf/2608.23486>
- 本地 PDF: [papers/google-scholar-alert-qq-mail-2608-23486.pdf](#)
- 阅读笔记: [notes/google-scholar-alert-qq-mail-2608-23486.skim.txt](#)
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Adjacent。
- 核心价值: 可作为该方向的新近文献线索, 适合先进入快速扫描。
- 建议动作: 相邻启发, 暂不精读。

9. From Proxy Learning to Driving Decisions: A Transfer-Based Framework for Evaluating Future-Aware Autonomous Driving Planners

- 线索锚点: <https://arxiv.org/pdf/2609.02688>
- 本地 PDF: [papers/google-scholar-alert-qq-mail-2609-02688.pdf](#)
- 阅读笔记: [notes/google-scholar-alert-qq-mail-2609-02688.skim.txt](#)
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Adjacent。
- 核心价值: 可作为该方向的新近文献线索, 适合先进入快速扫描。
- 建议动作: 相邻启发, 暂不精读。

10. Physically Interpretable Object Detection in Foggy Point Cloud

- 线索锚点: <https://ieeexplore.ieee.org/abstract/document/11673317/>
- 本地 PDF: [papers/google-scholar-alert-qq-mail-google-scholar-alert-physically.pdf](#)
- 阅读笔记: [notes/google-scholar-alert-qq-mail-google-scholar-alert-physically.skim.txt](#)
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Watch。
- 核心价值: 有助于构建可复现评测基线。
- 建议动作: 趋势记录。

11. PHR-VLA: Planning Horizon Reasoning for Vision-Language-Action Models

- 线索锚点: <https://arxiv.org/pdf/2608.27609>
- 本地 PDF: [papers/google-scholar-alert-qq-mail-2608-27609.pdf](#)
- 阅读笔记: [notes/google-scholar-alert-qq-mail-2608-27609.skim.txt](#)

- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Watch。
- 核心价值: 存在代码/项目页线索, 利于进入复现。
- 建议动作: 趋势记录。

12. Recovering Aggressively Pruned Vision-Language-Action Models with Offline Hidden-State Distillation

- 线索锚点: <https://arxiv.org/pdf/2609.19579>
- 本地 PDF: [papers/google-scholar-alert-qq-mail-2609-19579.pdf](#)
- 阅读笔记: [notes/google-scholar-alert-qq-mail-2609-19579.skim.txt](#)
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 分层: Watch。
- 核心价值: 关注实时性, 适合从系统指标扩展。
- 建议动作: 趋势记录。

8. 需要浏览器补全文或只能摘要初筛的论文

1. Multi-mode three-dimensional Gaussian world model for end-to-end autonomous driving

- 链接: <https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S1568494626017485>
- 当前状态: manual-download-needed。
- 保存目标: [topics/05-google-scholar-alerts-personal-keywords/papers/manual/](#)
- 处理建议: 若为 IEEE/ACM/出版社论文, 流程会先用已登录学校机构账号的浏览器打开下载队列并尝试获取 PDF; 若浏览器会话无法访问、遇到验证码/权限问题或下载失败, 会保留具体原因。若为 arXiv/OA, 可提高 --pdf-limit 后自动下载。
- 下载诊断: publisher response 403 text/html
<https://www.sciencedirect.com/science/article/pii/S1568494626017485>; no %PDF- response was accessible in browser context。

9. 单篇论文详细分析卡

1. Learning from Distributed Eyes: Leveraging Collaborative Perception for Automated Model Adaptation

- 方向归类: 通信受限 / 低时延 V2X 协同; 分层: Core。
- 分层依据: 直接命中当前方向的任务、场景或系统约束。
- 来源: OpenAlex; 场所: arXiv (Cornell University); 年份: 2026。
- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 下载状态: downloaded。
- 代码/项目: 未找到 (not-found) 。
- 相关性依据: cooperative perception+communication/perception。
- 研究动机: 全文第 1 页依据: To address this critical issue, we proposeLDE, Learning from Distributed “Eyes” , a novel framework that transforms collaborative perception (CP) into a source of high-quality supervision for model adaptation.
- 中文摘要速读: PDF 摘要: To address this critical issue, we proposeLDE, Learning from Distributed “Eyes” , a novel framework that transforms collaborative perception (CP) into a source of high-quality supervision

for model adaptation.

- 全文证据摘录:

- 方法: To address this critical issue, we propose LDE, Learning from Distributed "Eyes", a novel framework that transforms collaborative perception (CP) into a source of high-quality supervision for model adaptation.

- 实验: The main contributions of this paper are summarized as follows. • We propose a novel unsupervised model adaptation framework named LDE, which leverages CP as a source of "teacher" supervision to generate high-quality pseudo labels and overcome the unreliability...

- 局限/讨论: This limitation of these methods, due to data quality, inherently restricts their potential in pseudo-labeling.

- 核心价值: 直接触及 V2X 落地中的通信瓶颈。

- 可能 gap: 通信压缩常停留在感知指标层面, 缺少与风险、规划、安全收益的闭环关联。

- 可能创新点: 全文第 1 页依据: To address this critical issue, we propose LDE, Learning from Distributed "Eyes", a novel framework that transforms collaborative perception (CP) into a source of high-quality supervision for model adaptation.

- 评分: 相关性 10/10; 创新性 7/10; 可复现性 6/10; 可延展性 9/10。

- 建议: 深度精读。

2. Accuracy- and Real-Time-Aware 4D Radar Preprocessing for Autonomous Driving Perception Systems

- 方向归类: 恶劣天气 / 多模态鲁棒感知; 分层: Adjacent。

- 分层依据: 与当前方向有可迁移方法或背景价值, 但不是本轮核心问题。

- 来源: arXiv; 场所: arXiv; 年份: 2026。

- 阅读状态: fulltext-fast-scan; 下载状态: downloaded。

- 代码/项目: 未找到 (not-found) 。

- 相关性依据: weather/radar+cooperative/vehicle。

- 研究动机: 全文第 4 页依据: To address these limitations, we propose Multi-frame-based Noise Point Discrimination using Kernel Density Estimation (MF-KDE)。

- 中文摘要速读: PDF 摘要: This paper proposes a preprocessing framework for 4D-radar-based 3D object detection。

- 全文证据摘录:

- 方法: Finally, to evaluate suitability for practical embedded autonomous driving perception systems, we propose Embedded & NetScore (ENS), which jointly considers object-detection accuracy, real-time performance, adverse-weather robustness, and model complexity。

- 实验: Experimental Setup We describe the datasets, comparison methods, radar-based 3D object-detection models, and evaluation metrics used to validate P3DP and MF-KDE。

- 局限/讨论: To address these limitations, we propose Multi-frame-based Noise Point Discrimination using Kernel Density Estimation (MF-KDE)。

- 核心价值: 可作为该方向的新近文献线索, 适合先快速扫描。

- 可能 gap: 车路云部署通常缺少统一的感知-通信-计算-安全联合评测。

- 可能创新点: 全文第 2 页依据: Finally, to evaluate suitability for practical embedded autonomous driving perception systems, we propose Embedded & NetScore (ENS), which jointly considers object-detection accuracy, real-time performance, adverse-weather robustness, and model complexity。

- 评分: 相关性 8/10; 创新性 8/10; 可复现性 6/10; 可延展性 8/10。

- 建议：相邻启发，暂不精读。

3. HDDPNet: Hierarchical Cascade and Dual-Stream Diffusion for Multi-Task Perception in Autonomous Driving

- 方向归类：恶劣天气 / 多模态鲁棒感知；分层：Adjacent。
- 分层依据：与当前方向有可迁移方法或背景价值，但不是本轮核心问题。
- 来源：Google Scholar Alert (QQ Mail)；场所：Google Scholar Alert；年份：2026。
- 阅读状态：fulltext-fast-scan；下载状态：browser-institution-downloaded。
- 代码/项目：未找到 (not-found) 。
- 相关性依据：来自作者关注 Runsheng Xu。
- 研究动机：全文第 1 页依据：To address these challenges, we propose HDDPNet, a multi-task perception model for autonomous driving, which adopts an encoder-decoder architecture to enhance semantic modeling and cross-task collaboration.
- 中文摘要速读：PDF 摘要：To address these challenges, we propose HDDPNet, a multi-task perception model for autonomous driving, which adopts an encoder-decoder architecture to enhance semantic modeling and cross-task collaboration.
- 全文证据摘录：
 - 方法：To address these challenges, we propose HDDPNet, a multi-task perception model for autonomous driving, which adopts an encoder-decoder architecture to enhance semantic modeling and cross-task collaboration.
 - 实验：Experimental results show that the proposed method achieves significant improvements in multiple perception tasks: NDS is increased by 10.09% in 3D object detection; AMOTA is improved by 7.29% in multi-object tracking; and mAP is increased by 2.17% in online ma...
 - 局限/讨论：Motivated by this limitation, we propose HDDPNet, a multi-task perception framework that jointly models detection, tracking, and mapping through hierarchical cascade encoding and an isomorphic dual-stream diffusion decoder.
- 核心价值：存在代码/项目页线索，利于进入复现。
- 可能 gap：需要进一步阅读全文和相关工作，确认与已有方法的差异点。
- 可能创新点：全文第 1 页依据：To address these challenges, we propose HDDPNet, a multi-task perception model for autonomous driving, which adopts an encoder-decoder architecture to enhance semantic modeling and cross-task collaboration.
- 评分：相关性 8/10；创新性 6/10；可复现性 6/10；可延展性 7/10。
- 建议：相邻启发，暂不精读。

4. BIPP: Bidirectional Interactive Prediction and Planning Toward Safe and Efficient Autonomous Driving

- 方向归类：数据集 / benchmark / 系统平台；分层：Adjacent。
- 分层依据：与当前方向有可迁移方法或背景价值，但不是本轮核心问题。
- 来源：Google Scholar Alert (QQ Mail)；场所：Google Scholar Alert；年份：2026。
- 阅读状态：fulltext-fast-scan；下载状态：browser-institution-downloaded。
- 代码/项目：未找到 (not-found) 。
- 相关性依据：来自作者关注 Runsheng Xu。

- 研究动机：全文第 1 页依据：To address these limitations, we propose BIPP, a Bidirectional Interactive Prediction and Planning framework for autonomous driving.
- 中文摘要速读：PDF 摘要：To address these limitations, we propose BIPP, a Bidirectional Interactive Prediction and Planning framework for autonomous driving.
- 全文证据摘录：
 - 方法：To address these limitations, we propose BIPP, a Bidirectional Interactive Prediction and Planning framework for autonomous driving.
 - 实验：Closed-loop experiments on nuPlan and interPlan show that BIPP achieves the best overall performance among the compared baselines in the evaluated benchmark settings, with notable gains in highly interactive and long-tail scenarios.
 - 局限/讨论：To address these limitations, we propose BIPP, a Bidirectional Interactive Prediction and Planning framework for autonomous driving.
- 核心价值：有助于构建可复现评测基线。
- 可能 gap：需要进一步阅读全文和相关工作，确认与已有方法的差异点。
- 可能创新点：全文第 1 页依据：To address these limitations, we propose BIPP, a Bidirectional Interactive Prediction and Planning framework for autonomous driving.
- 评分：相关性 8/10；创新性 6/10；可复现性 6/10；可延展性 7/10。
- 建议：相邻启发，暂不精读。

5. Sybil-TraceGuard: Traceability-enhanced Sybil Guardian for Connected and Autonomous Vehicles Using Dynamic Semi-supervised GNN

- 方向归类：车路云 / 边缘智能系统；分层：Adjacent。
- 分层依据：与当前方向有可迁移方法或背景价值，但不是本轮核心问题。
- 来源：OpenAlex；场所：arXiv (Cornell University)；年份：2026。
- 阅读状态：fulltext-fast-scan；下载状态：downloaded。
- 代码/项目：未找到 (not-found) 。
- 相关性依据：vehicle+edge/intelligence。
- 研究动机：全文第 2 页依据：To address these challenges, we propose Sybil-TraceGuard, traceability-enhanced Sybil Guardian for CA Vs using semisupervised dynamic GNN.
- 中文摘要速读：PDF 摘要：Connected and autonomous vehicles (CA Vs) face severe Sybil attacks, where attackers exploit privacy-preserving pseudonym-switching mechanisms to anomaly alternate identities while forging Basic Safety Messages (BSMs).
- 全文证据摘录：
 - 方法：Application-layer BSM evidence is exploited to associate fragmented pseudonyms through progressive behavioral consistency auditing. •Dynamic spatio-temporal GNN representation. We propose a more discriminative feature space and a collaborative framework compris...
 - 实验：3) Experimental Details and Baselines: All experiments are conducted on an NVIDIA GeForce RTX 5090 GPU with 32 GB VRAM.
 - 局限/讨论：To address these challenges, we propose Sybil-TraceGuard, traceability-enhanced Sybil Guardian for CA Vs using semisupervised dynamic GNN.
- 核心价值：存在代码/项目页线索，利于进入复现。
- 可能 gap：车路云部署通常缺少统一的感知-通信-计算-安全联合评测。

- 可能创新点：全文第 2 页依据：Application-layer BSM evidence is exploited to associate fragmented pseudonyms through progressive behavioral consistency auditing. • Dynamic spatio-temporal GNN representation. We propose a more discriminative feature space and a collaborative framework comprising four specialized modules.
- 评分：相关性 8/10；创新性 5/10；可复现性 6/10；可延展性 6/10。
- 建议：相邻启发，暂不精读。

6. AnchorReasoning: A Visual Grounding and Causal Reasoning Dataset in Long-Tail Autonomous Driving Scenarios

- 方向归类：通信受限 / 低时延 V2X 协同；分层：Adjacent。
- 分层依据：与当前方向有可迁移方法或背景价值，但不是本轮核心问题；注意：更像自动驾驶多模态/大模型背景材料，V2X 约束不足。
- 来源：arXiv；场所：arXiv；年份：2026。
- 阅读状态：fulltext-fast-scan；下载状态：downloaded。
- 代码/项目：未找到 (not-found) 。
- 相关性依据：vehicle+llm/vlm。
- 研究动机：全文第 2 页依据：To address these limitations, we introduce AnchorReasoning, a visual grounding and causal reasoning dataset for VLMs in long-tail driving scenarios (Table 1).
- 中文摘要速读：PDF 摘要：We introduce AnchorReasoning, a visually grounded reasoning dataset built on WODE2E, containing 416,119 annotated frames and 395,379 decision-critical elements across four major categories and 19 fine-grained types.
- 全文证据摘录：
 - 方法：These annotations enable models to identify, localize, and correctly interpret the elements that truly influence driving decisions, thereby improving their trajectory planning performance in long-tail autonomous driving scenarios. • We propose a curriculum SFT...
 - 实验：5 EXPERIMENTS 5.1 MODELS We evaluate eight representative models to assess the effectiveness of AnchorReasoning across diverse model foundations.(i) General-purpose VLMs.Qwen2.5-VL-7B (Bai et al., 2025b) and Qwen3-VL-8B (Bai et al., 2025a) serve as general-pur...
 - 局限/讨论：To address these limitations, we introduce AnchorReasoning, a visual grounding and causal reasoning dataset for VLMs in long-tail driving scenarios (Table 1).
- 核心价值：关注实时性，适合从系统指标扩展；有助于构建可复现评测基线。
- 可能 gap：VLM/LLM 决策解释容易缺少传感证据约束，V2X-grounded hallucination 控制是潜在 gap。
- 可能创新点：全文第 2 页依据：These annotations enable models to identify, localize, and correctly interpret the elements that truly influence driving decisions, thereby improving their trajectory planning performance in long-tail autonomous driving scenarios. • We propose a curriculum SFT strategy that follows the structure of VG-CoT, allowing models to fully leverage the hierarchical supervision and progressively acquire visual grounding, element implication, driving action rationale, behavior planning, and trajectory generation capabilities.
- 评分：相关性 7/10；创新性 7/10；可复现性 6/10；可延展性 7/10。
- 建议：相邻启发，暂不精读。

7. CDJMP: an adaptive conditional diffusion model for multi-agent joint motion prediction in autonomous driving

- 方向归类：数据集 / benchmark / 系统平台；分层：Adjacent。

- 分层依据：与当前方向有可迁移方法或背景价值，但不是本轮核心问题。
- 来源：Google Scholar Alert (QQ Mail); 场所：Google Scholar Alert; 年份：2026。
- 阅读状态：fulltext-fast-scan; 下载状态：downloaded。
- 代码/项目：<https://github.com/zheng-wenwen/CDJMP> (github-search-unverified) 。
- 相关性依据：来自作者关注 Runsheng Xu。
- 研究动机：全文第 2 页依据：To overcome these limitations, we propose CDJMP, a Conditional Diffusion model based Joint Motion Prediction framework that integrates adaptive diffusion control and group-aware interaction modeling.
- 中文摘要速读：PDF 摘要：In autonomous driving trajectory prediction, it is important to generate multi-modal trajectories. As a generative method, diffusion model has been increasingly adopted in the field of trajectory prediction. In this paper, we propose CDJMP (Conditional Diffusion model-based Joint Motion Prediction), an adaptive conditional diffusion framework designed for multi-agent trajectory forecasting in autonomous driving. However, when conventional diffusion models generate multi-modal trajectories, particularly for multi-agent joint prediction, they often fail to balance the diversity of generated trajectories and the accuracy of prediction. At the same time, diffusion models also suffer from time-consuming inference. To address these issues, CDJMP utilizes a two-stage framework to generate diverse and highly accurate trajectories. In the first stage, a probabilistic initializer predicts proposal trajectories together with an adaptive denoising steps. In the second stage, a group-aware conditional encoder captures dynamic multi-...
- 全文证据摘录：
 - 方法：To overcome these limitations, we propose CDJMP, a Conditional Diffusion model based Joint Motion Prediction framework that integrates adaptive diffusion control and group-aware interaction modeling.
 - 实验：Extensive experiments on the INTERACTION and Argoverse datasets demonstrate that our method achieves state-of-the-art performance on key metrics, including minADE, minFDE, and MR, significantly outperforming prior approaches such as HyperMTP and LED, especially in high...
 - 局限/讨论：We acknowledge that scalability under extremely dense scenarios with more than 50 agents remains an open challenge for future work.
- 核心价值：有助于构建可复现评测基线；存在代码/项目页线索，利于进入复现。
- 可能 gap：需要进一步阅读全文和相关工作，确认与已有方法的差异点。
- 可能创新点：全文第 2 页依据：To overcome these limitations, we propose CDJMP, a Conditional Diffusion model based Joint Motion Prediction framework that integrates adaptive diffusion control and group-aware interaction modeling.
- 评分：相关性 7/10；创新性 7/10；可复现性 6/10；可延展性 7/10。
- 建议：相邻启发，暂不精读。

8. GeoWAM: Visual Geometry World Action Models for Autonomous Driving

- 方向归类：V2X / 自动驾驶相关方向；分层：Adjacent。
- 分层依据：与当前方向有可迁移方法或背景价值，但不是本轮核心问题。
- 来源：Google Scholar Alert (QQ Mail); 场所：Google Scholar Alert; 年份：2026。
- 阅读状态：fulltext-fast-scan; 下载状态：downloaded。
- 代码/项目：未找到 (not-found) 。
- 相关性依据：来自作者关注 Runsheng Xu。
- 研究动机：全文第 1 页依据：Building on this insight, we introduce GeoWAM, a visual geometry world action model for autonomous driving.

- 中文摘要速读：暂无摘要；需要打开论文页面或下载全文后补充。

- 全文证据摘录：

- 方法：5 Conclusion We presented GeoWAM, a visual geometry world action model for autonomous driving.

- 实验：GeoWAM achieves the lowest Abs Rel at every evaluated horizon and improves the aggregate mean from 0.274 for the strongest baseline, Epona+DVGT, to 0.257.

- 局限/讨论：Building on this insight, we introduce GeoWAM, a visual geometry world action model for autonomous driving.

- 核心价值：可作为该方向的新近文献线索，适合先进入快速扫描。

- 可能 gap：需要进一步阅读全文和相关工作，确认与已有方法的差异点。

- 可能创新点：全文第 10 页依据：5 Conclusion We presented GeoWAM, a visual geometry world action model for autonomous driving.

- 评分：相关性 7/10；创新性 5/10；可复现性 6/10；可延展性 6/10。

- 建议：相邻启发，暂不精读。

10. 今日趋势信号

- 通信预算、带宽压缩和低时延仍是 V2X 协同感知落地的核心约束。

- 车路云/边缘智能方向需要把模型精度、网络状态和算力部署联合评估。

- V2X 与 LLM/VLM 推理结合开始出现，但证据约束和可复现评测仍是短板。

11. 课题研究方向建议

方向 A：不确定性驱动的 V2X 自适应通信

- 核心假设：不是所有协作信息都值得传输，应优先传输能降低接收端不确定性或规划风险的信息。

- 可结合论文：包含 uncertainty / bandwidth / cooperative perception 的候选论文。

- 最小实验：在 OPV2V、DAIR-V2X 或 V2X-Sim 上比较固定通信、置信度选择、不确定性选择策略。

- 风险：需要避免与已有 Where2comm/COOPERTRIM 类方法过近，必须引入新的风险或接收端信息增益定义。

方向 B：车路云协同下的低时延安全评测

- 核心假设：感知 AP/mIoU 不足以衡量 V2X 系统价值，端到端时延、TTC、碰撞风险和边缘负载应进入评测。

- 最小实验：把协同感知输出接入简单规划/风险指标，比较不同网络延迟和卸载位置。

- 风险：工程量较大，适合确定平台后进入深度流程。

方向 C：V2X-grounded LLM/VLM 驾驶推理

- 核心假设：语言解释必须被 V2X 多视角证据约束，否则容易出现幻觉式决策。

- 最小实验：构造遮挡路口问答/解释样例，比较 ego-only 与 V2X-grounded 模型。

- 风险：容易变成 prompt 应用，需要明确感知证据、评测指标和错误类型。

12. 推荐精读/复现排序

排名	论文	推荐动作	原因
1	Learning from Distributed Eyes: Leveraging Collaborative Perception for Automated Model Adaptation	深度精读	直接触及 V2X 落地中的通信瓶颈。

13. 本次流程状态与仍待改进的问题

1. 已接入 arXiv / Semantic Scholar / OpenAlex / Crossref 的多源检索；但 Crossref/OpenAlex 对宽泛查询仍可能有噪声，因此已加入主题相关性过滤。
2. 已加入 GitHub 搜索 fallback 来补充代码链接；但 GitHub 搜索结果可能是第三方复现，需用 github-search-unverified 标记并在深度模式人工确认。
3. 自动评分仍是启发式规则，适合初筛；最终是否复现仍需要深度阅读和人工判断。
4. fulltext-fast-scan 现在会抽取方法、实验、局限/讨论证据片段，但仍不是完整逐页精读。
5. 已加入 Core / Adjacent / Watch 分层：只有 Core 才进入精读/复现榜，Adjacent 主要用于 related work 和方法迁移。
6. PDF 已减少宽表格并改为卡片式为主；后续可进一步做视觉排版优化。

14. 下一步

1. 对本日报排名前 1-2 篇进入 fulltext-deep-read。
2. 对仅摘要但看起来重要的论文，提高下载额度；若为 IEEE/ACM/出版社论文，先走机构浏览器下载并自动纳入本轮结果；只有浏览器下载失败时，再走手动补录。
3. 对 github-search-unverified 的代码链接进行人工确认，区分官方代码和第三方复现。
4. 后续可接入 Papers With Code 或 IEEE API key，进一步增强代码与 IEEE 覆盖。