

## عنوان مقاله:

تحلیل فضایی نیمکت های شهری به ازای طول معابر شهری (مطالعه موردی: منطقه هفت شهر شیراز)

## محل انتشار:

پانزدهمین کنفرانس ملی مهندسی عمران، معماری و توسعه شهری (سال: 1400)

تعداد صفحات اصل مقاله: 11

## نویسندگان:

محبوبه امیدی - کارشناس حقوقی سازمان سیما، منظر و منظر شهری، شهرداری شیراز

علی اسکندری - کارشناس عمران سازمان میادین و ساماندهی مشاغل، شهرداری شیراز،

یوسف عباسی - کارشناس تاسیسات معاونت خدمات شهری، شهرداری شیراز

مژگان کشاورزی - کارشناس مدیریت منابع انسانی منطقه ده، شهرداری شیراز

## خلاصه مقاله:

زمینه و هدف: این پژوهش با هدف شناسایی، پراکنش و بررسی سطح برخورداری نیمکت های شهری به ازای طول خیابان های در یک منطقه شهری به با استفاده از قابلیت GIS (سامانه اطلاعات جغرافیایی) جهت مدیریت و ساماندهی نیمکت شهری صورت پذیرفت. مواد و روشها: در این مطالعه پراکنش نیمکت های شهری نسبت به طول معابر منطقه هفت شهرداری شیراز بعنوان جامعه هدف مورد بررسی و ارزیابی قرار گرفت. شیوه گردآوری اطلاعات، میدانی و با استفاده از ابزارها مثل GPS، و بازدید کارشناسان زیباسازی شهرداری شیراز بوده است. در این مطالعه تعداد ۴۲۳ عدد نیمکت شهری در محدوده منطقه هفت شهرداری شیراز شناسایی و با ۱۵۵۶۱۳ متر طول معابر، بلوار، خیابان و...) در سطح ۱۶ محله در منطقه مورد ارزیابی و تحلیل فضایی قرار گرفت. نتایج: پراکنش نیمکت های شهری در منطقه مورد مطالعه نشان از پراکنش نامتعادل نیمکت های در سطح بعضی محلات دارد و در بعضی از محلات نیز نتیجه قابل قبول است. حداقل ۵۰ درصد از محلات (۸ محله) میزان برخورداری کمتر از میانگین منطقه دارند. همچنین ۵۰ درصد محلات میانگین برخورداری بیش از نیم کیلومتر و ۵۰ درصد کمتر از نیم کیلومتر دارند. نتیجه گیری: سیستم اطلاعات جغرافیایی ابزارهای کاربردی است که در صورت تحقق، بهره وری و کارکرد بهینه، می تواند بهبود مطلوبتر خدمات زیباسازی را به همراه داشته باشد. سیستم اطلاعات جغرافیایی (GIS) با مدیریت اطلاعات شهری، پشتیبان بسیار مطمئنی برای تصمیم گیری، غنی سازی و به روز کردن مشخصات کمی و کیفی نیمکت های شهری یا زیباشناختی شهری است.

## کلمات کلیدی:

نیمکت های شهری، سیستم اطلاعات جغرافیایی، منطقه هفت شهرداری شیراز، پایگاه داده های مکانی

## لینک ثابت مقاله در پایگاه سیویلیکا:

<https://civilica.com/doc/1431685>

