

# “十佳口袋公园”“十佳绿道”，你去过吗？

青岛市2024年“十佳口袋公园”和“十佳绿道”评选揭晓

## 营造家门口的公园

“口袋公园”主要统筹利用城市的边角地、废弃地、闲置地、绿地，巧妙打造成面向公众的、具有一定游憩功能的绿色开放空间。相比传统的大型公园，口袋公园具有选址灵活、面积小、离散性分布的特点，能够在改善城市环境的同时，解决高密度城市中心区人们对公园的需求。

宁夏路口袋公园位于宁夏路东侧，北起高雄路，南至新竹路，周边多为居住区、学校等。口袋公园南北长约200米，东西宽约15米，以“心若向阳 次第花开”为设计理念，充分考虑一墙之隔的青岛大学学生主体，打造青春盎然、活力向阳、生态书香的森林氧吧。整个公园分为活力聚合区、时光漫步区、活力健身区、自然氧吧区、青春剧场区等，在不同节点设置不同功能的景观装置，整体基调以亮丽橙色为主，结合主题LOGO、形象雕塑，辅以地面彩虹步道，搭配花境、组团绿化，营造了一个充满活力的城市形象展示窗口。

鹏湾路口袋公园位于鹏湾路与寿峰路路口西南侧，占地面积4200平方米，更新前为绿化种植空间，绿化封闭，空间利用率低，参与度弱，缺少特色及互动功能。更新之后成为开放空间，产生了较好的社会效益。设置了绿化、小广场、园路、果皮箱、休息座椅、健身器材等基础设施。项目作为前湾综合保税区的重要节点，通过梳理现状绿化，释放场地功能，结合人行空间，打造一处可供人休闲、游览、亲近自然的现代公园。

## 加快构建绿道网络体系

最大程度增加市民的绿色获得感与幸福感，提升市民宜居幸福指数，



日前，市风景园林协会开展了青岛市2024年“十佳口袋公园”和“十佳绿道”选树活动，经单位申报、逐级推荐、现场勘验和集中评选，3月25日发布选树结果。



李村河下游绿道(君峰路至入海口)。



宁夏路口袋公园。



深圳路体育公园绿道。

## 口袋公园上榜名单

天山花园口袋公园、大港三路口袋公园、市北悦动体育广场(劲松五路口袋公园)、宁夏路口袋公园、青屿林谷口袋公园、铁山岬崂公园、裕成口袋公园、青岛自贸片区鹏湾路口袋公园、盛锦园口袋公园、胶州市韶光园口袋公园、烟台路与梅山路节点口袋公园

## 绿道上榜名单

劲松三路绿道、李村河下游绿道(君峰路至入海口)、深圳路体育公园绿道、环城北路改建工程项目、科兴路林荫廊道、大卢河两岸改造提升项目、富春江路绿道、信义街绿道、深圳路绿道、北京路城市公园绿道

## 军创科技博物馆开馆

早报3月25日讯 3月25日上午，位于即墨区温泉街道的军创科技博物馆开门纳客。该馆是集海、陆、空、航天、航海于一体的综合性军创科技博物馆，馆藏各类文物100余件、器械装备200余件，总价值1200万元。

作为即墨首个综合性军创科普类博物馆，即墨军创科技博物馆馆藏丰富，反映出军创科技的发展脉络和辉煌成就。博物馆一层展厅主要陈列有各种导弹模型和即墨党史、青岛抗日史和中国军队发展史。二层展示了海军、火箭军和空军装备模型等。三层主要是航天科技展示和体验区。

记者看到，馆内展品涵盖了陆军、海军、空军、导弹和航天技术的各个方面，通过声光电结合、模型与场景结合、虚拟现实互动等，展示国防教育和军事科普内容。馆内还设立了观影厅、枪械拆装馆、射击体验馆、返回舱体验馆、卫星发射体验馆、战斗机体验馆等多个展馆，让参观者可以身临其境地体验军事科技的奥秘。

(青岛早报/观海新闻记者 康晓欢 袁超)

## 视听太空舱、光影阅读机、墨水屏阅读器……

崂山区图书馆数字阅读体验中心正式启用



崂山区图书馆数字阅读体验中心启用。崂山区图书馆供图

早报3月25日讯 3月25日，崂山区图书馆数字阅读体验中心正式启用。该中心面积170平方米，是崂山区重点探索打造的新型公共文化空间，

集视听、讲座、沉浸式体验于一体，设有音立方、多媒体文化长廊展示屏、有声听书墙、电子书法台、视听太空舱、光影阅读机、墨水屏阅读器、VR、投影等设备，

针对各类学习阅读场景，为到馆读者提供数字阅读等交互式体验项目，可以提供数字阅读资源8万余种。

自2月10日试运营以来，崂山区图书馆在数字阅读体验中心举办了3场主题活动，其中包括“小荷·书山阅”2场亲子疗愈课堂和迎新年年俗文化市集。试运行期间，除主题活动外，数字阅读体验中心平均每天接待读者40余人次，深受广大读者的欢迎。

配合数字阅读体验中心的建设，崂山区图书馆在外围阅读推广氛围营造上也做足了功课，对户外墙体进行了阅读互动墙的改造，通过阅读互动墙，向家长传递阅读的价值，引导孩子了解、接受自己的各种情绪。设立阅读树，定期展示活动照片，深入推广全民阅读理念。同时，崂山区图书馆开辟了“书香漂流 共享阅读”图书漂流角，深入推进全民阅读新风尚，促进图书资源循环共享。图书漂流角自3月6日开始征集活动以来，10余天就征集图书600余册。

(青岛早报/观海新闻记者 姜丹宁)