

Über Stock und Stein: Barriere freie Routenplanung mit OpenStreetMap

Zur Gruppe von Personen mit Mobilitätseinschränkungen zählen nicht nur Rollstuhlfahrer, sondern auch Personen mit Kinderwagen, mit schwerem Gepäck oder alte Menschen. Die eigenständige Mobilität, insbesondere von Rollstuhlfahrern, wird im Alltag immer wieder durch unvorhersehbaren Hindernissen und Barrieren eingeschränkt. Dazu zählen etwa zu enge Wege, zu starke Steigungen, zu unebene Wege oder zu hohe Bordsteinkanten. Mit Hilfe eines speziellen Routenplaners kann eine genaue Vorausplanung der Wege möglich sein. Somit können Hindernisse umgangen und Hemnisse, das Haus wegen unvorhersehbarer Barrieren nicht verlassen zu wollen, verkleinert werden. Der Routenplaner verwendet dabei die freien Karten- und Geodaten den OpenStreetMap-Projektes. Ein Projekt, dass sich zum Ziel gesetzt hat eine freie Weltkarte zu erschaffen.

Präsentation und Diskussion

25. Februar 2011, 16.00 bis 18.00 Uhr

Horionhaus, 50667 Köln-Deutz

Vortragende:

Pascal Neis

(Universität Heidelberg, Institut für Geoinformatik - Lehrstuhl Prof. Dr. Alexander Zipf)

Dzenan Dacic

(RWTH Aachen University, Institut Embedded Software Laboratory - Prof. Dr.-Ing. Stefan Kowalewski)