



DYNAMIK

Dynamisches Navigations- und Orientierungssystem für körperlich beeinträchtigte Menschen in Innenräumen von Gebäuden

Dr. Julia Richter



Europäische Union

Europa fördert Sachsen.



Europäischer Sozialfonds



Diese Maßnahme wird mitfinanziert durch Steuermittel auf der Grundlage des vom Sächsischen Landtag beschlossenen Haushaltes.

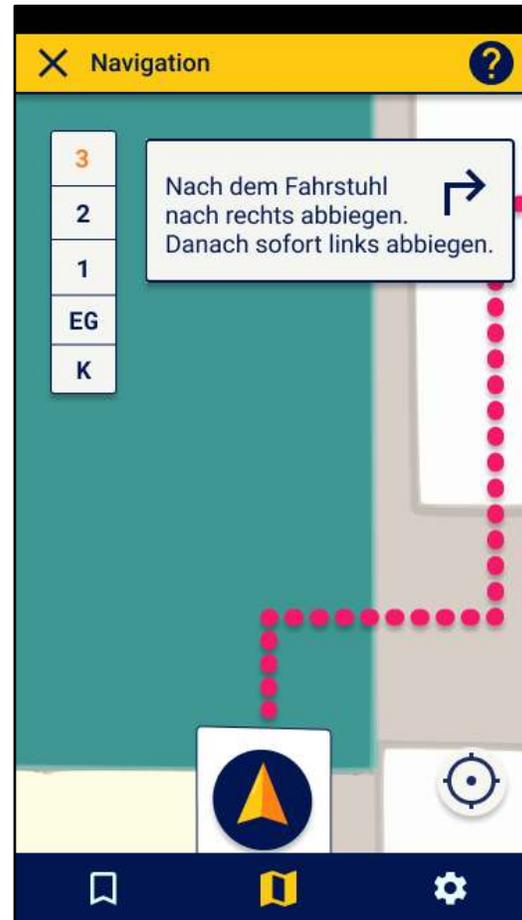
- Komplexe Gebäude haben viele Hindernisse
- Inklusion körperlich beeinträchtigter Menschen
- Dynamische und statische Routenführung



Was haben wir vor?

- **Innenraumkartendaten:**
 - Simple Indoor Tagging: Räume, Türen, Gänge, Treppen, Fahrstühle, ...
 - Handläufe, Rampen, Hublifte an Treppen, ...
 - Import bestehender BIM-Daten?
- **Innenraum-Positionierung:** UWB-System mit Ankern und Tags, Lateration, <1m Genauigkeit
- **Routenberechnung:** Erweiterung für GraphHopper (Verbindungen zwischen Ebenen, Routingprofile)
- **Nutzerführung:** visuell und akustisch, Google ARCore
- **Plattformunabhängigkeit, Open Source** zur Abdeckung möglichst vieler Nutzer: Flutter

Mock-Up





Vielen Dank!

- Weitere Anregungen?
- Softwarebibliotheken, ...
- Kontakte für weiteren Austausch?

Dr.-Ing. Julia Richter
julia.richter@etit.tu-chemnitz.de
0371 531 37933



Europäische Union



Europäische Sozialfonds



Diese Maßnahme wird mitfinanziert durch Steuermittel auf der Grundlage des vom Sächsischen Landtag beschlossenen Haushaltes.