

Der Magistrat der Stadt Rödermark informiert

Pressemitteilung Bürgermeister Roland Kern vom 07.11.2013

Per Smartphone barrierefrei von A nach B

Leitbildprojekt „barrierefreie Stadt“: In Zusammenarbeit mit der Hochschule Darmstadt wird eine Navigationsapp für Menschen mit Gehbehinderung und Rollstuhlfahrer entwickelt – „Wenn ich Barrieren nicht ändern kann, dann muss ich lernen, damit umzugehen!“

Steile Rampen, Treppenstufen, Baustellen, schmale, regelmäßig zugeparkte oder unebene Gehwege, nicht behindertengerechte Haltestellen und Fußgängerübergänge – auch in Rödermark stehen behinderte oder ältere Menschen im Alltag immer wieder vor unüberwindlichen Hindernissen. „Wäre es in Zeiten, in denen fast jeder über ein Smartphone verfügt, nicht eine tolle Sache, wenn sich Menschen mit einer Gehbehinderung oder Rollstuhlfahrer eine App herunterladen könnten, die sie barrierefrei von A nach B leitet?“, dachte sich Heinz Weber, der sich als Pate eines entsprechenden Leitbildprojektes die „barrierefreie Stadt“ zum Ziel gesetzt hat. Denn: „Wenn ich in Zeiten knapper Kassen Barrieren nicht ändern kann, dann muss ich lernen, damit umzugehen!“ Weber, Motor der Breidert-Initiative und Mitglied des städtischen Seniorenbeirats, recherchierte und wurde fündig: An der Hochschule Darmstadt haben Studierende aus dem Fachbereich Informatik unter der Leitung von Prof. Bettina Harriehausen-Mühlbauer den sogenannten „Wheel Guide“ entwickelt, eine App für Smartphones, die Rollstuhlfahrende bei der mobilen Navigation unterstützt. Die Basisversion des „Wheel Guides“ soll nun für Rödermark weiterentwickelt werden. Prof. Harriehausen-Mühlbauer hat ihre Unterstützung zugesagt, drei Studierende werden mitarbeiten.

Für die Stadt entstehen Kosten in Höhe von rund 3.000 Euro. Die Finanzierung ist ein Gemeinschaftswerk, zu dem die Sparkasse Dieburg mit 1.500 € den „Löwenanteil“ beisteuert. Die Fachbereiche „Bauverwaltung“ und „Kinder, Jugend, Senioren“ sowie der Seniorenbeirat beteiligen sich mit jeweils 500 € aus ihren Budgets.

„Wheel Guide“ zeigt mittels Ampelfarben an, ob der Weg barrierefrei (grün), eingeschränkt barrierefrei (gelb) oder nicht zu bewältigen ist (rot). Primär wird ein barrierefreier Weg von A nach B grün markiert angezeigt. Alternativ kann der Anwender die Anzeige der kürzesten Wegstrecke in Gelb wählen; dabei werden die jeweiligen Unzulänglichkeiten als Info markiert, so dass der Anwender nach seiner Fitness und Geschicklichkeit entscheiden kann, welche Hindernisse er umgehen will. Eine rot markierte Strecke ist auf keinen Fall zu bewältigen, sodass automatisch eine Alternativroute berechnet und angezeigt wird.

Die empfohlene Route richtet sich auch nach den Angaben, die der Rollstuhlfahrende in seinem Profil macht. Hier kann er eingeben, ob er alleine fährt, wie seine derzeitige Verfassung ist oder ob er in Begleitung unterwegs ist. Begegnen dem Rollstuhlfahrenden auf seinem Weg unvorhergesehene Hindernisse, zum Beispiel umgestürzte Bäume oder auf dem Weg stehende Mülltonnen, kann er diese als temporäres Hindernis eigenhändig eingeben. Auch komplett neue Routen können eingetragen werden, Nutzerinnen und Nutzer können die App somit jederzeit

erweitern. Diese interaktive Funktionalität unterscheidet „Wheel Guide“ von bereits auf dem Markt befindlichen Orientierungssystemen für Rollstuhlfahrerinnen und -fahrer.

Ergänzend soll der behinderte Anwender in Rödermark aber noch eine Reihe weiterer Informationen abrufen können: Behindertenparkplätze, öffentlich zugängliche Toiletten mit Kennzeichnung, ob sie behindertengerecht ausgestattet sind, Bänken, die dem Behinderten als Ruhestation dienen können, sowie nicht behindertengerechte Fußgänger-Übergänge und Haltestellen von Bussen und Bahnen oder öffentliche Gebäude, die für Rollstuhlfahrer schlecht zugänglich sind.

Die notwendigen Vorarbeiten hat Heinz Weber mit Unterstützung von Hans Ohnesorg von der Quartiersgruppe Waldacker schon geleistet. So wurden im Rahmen der Leitbildaktion die in Rödermark vorhandenen Barrieren verifiziert und aufgezeichnet (siehe: (<http://www.heinzweber.eu/Leitbild/Info-Basis.htm>)).

Für die Darstellung der Routen greift die App über eine technische Schnittstelle auf das Kartenprogramm „Open Street Map“ zu und nutzt hier die Funktionalität der so genannten „Points of Interest“, mit denen Sehenswürdigkeiten markiert werden. „Wheel Guide“ markiert hingegen Barrieren, etwa Treppen, Engstellen oder Passagen mit einem schlechten Untergrund. Die Nutzerinnen und Nutzer erfahren mit einem Klick auf die „Points of Interest“ mehr über die jeweilige Barriere: wie viele Stufen hat die Treppe? Wie eng ist der Weg? Fotos liefern weitere Informationen zu Beschaffenheit und Position des Hindernisses. „Wheel Guide“ hat hierbei eine Genauigkeit von drei Metern.

Über die reguläre Arbeit hinaus wird einer der drei Studenten im Rahmen eines Praktikums bei der Stadt dem Projekt „einen richtigen Schub nach vorne geben“, freut sich Heinz Weber. „Für die Stadt Rödermark bedeutet dies, dass wir gegen Anfang 2014 deutlich mehr Funktionen bekommen als zunächst vorgesehen: einen kompletteren Satz an eingetragenen Barrieren und gegebenenfalls die App auch auf anderen Plattformen als Android.“ Weber wird dem Praktikanten unterstützend zur Seite stehen.

„Es ist daran gedacht, diese Lösung für Rödermark im nächsten Jahr auf der CEBIT vorzustellen“, so Weber. „Mit dieser Entwicklung hat Rödermark ein Alleinstellungsmerkmal, das sich sehen lassen kann, und das sehr schnell Nachahmer finden wird.“

Bürgermeister Kern: „Wheel Guide“ ist die erste konkrete Umsetzung eines Leitbildprojektes. Die anderen 18 Projekte befinden sich in unterschiedlichen Umsetzungsphasen. Zu einigen Projekten hat es bereits öffentliche Veranstaltungen gegeben. Andere Projekte wiederum brauchen mehr Zeit. Es ist aber absehbar, dass wir in überschaubaren Abständen weitere Ergebnisse vorstellen können, die die Vorteile des Standorts Rödermark für Wirtschaft und Leben noch besser aufzeigen und ausbauen, Versorgungslücken in den Quartieren schließen und mehr Treffpunkte in den Stadtteilen für Jung und Alt schaffen.“