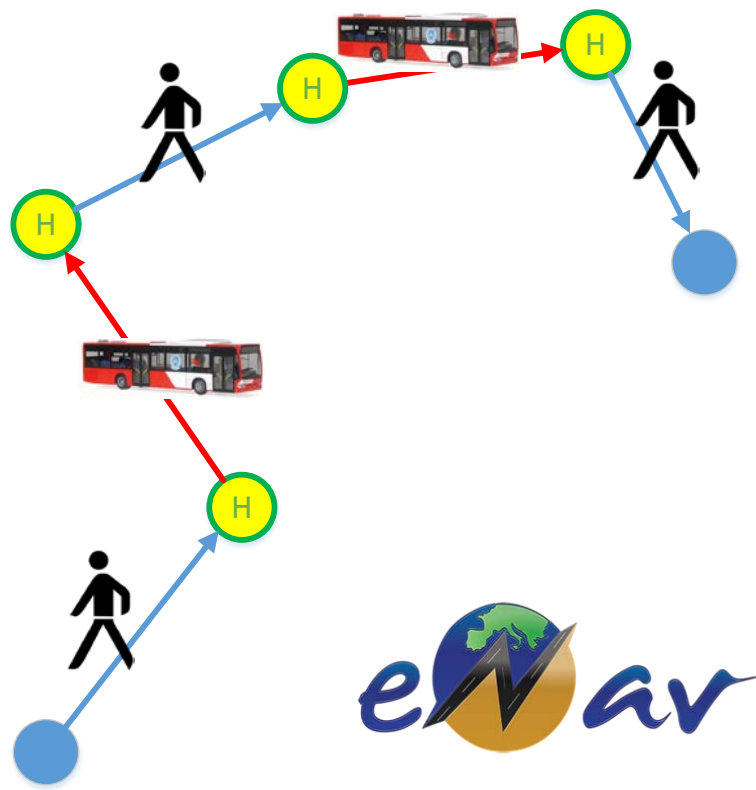


Bachelor-/Masterarbeit

Integration des ÖPNV in eNav

Motivation

Das eNav-System ist ein webbasierter Routenplaner für Rollstühle, welches neben energieeffizientem Routen auch Barrieren erfasst. Neben der Möglichkeit das Ziel mit Rollstuhl zu erreichen, besteht auch die Möglichkeit den ÖPNV zu nutzen. Dabei stellt sich für den Rollstuhlfahrer die Frage, ob er sein Ziel schneller mit Hilfe des ÖPNVs (also insbesondere inklusive der Wartezeiten) erreichen kann. Es wird ein multimodales System benötigt, welches eine Kombination der Verkehrsmittel betrachtet, um die Gesamtzeit zu minimieren.



Aufgabenstellung

Ziel dieser Arbeit ist es, die Fahrpläne des **ÖPNVs dynamisch** in das bestehende eNav-System so zu integrieren, dass diese Informationen beim Berechnen von Routen mit einbezogen werden und dass der Benutzer letztendlich die Wahl zwischen einer Fahrt mit und ohne **ÖPNV** in Abhängigkeit von **variablen Optimierungskriterien** hat.

Vorkenntnisse

Java-Programmierung und Grundlagen von HTML 5.

Ansprechpartner

Dzenan Dzafic, M. Sc. RWTH
dzafic@embedded.rwth-aachen.de