



COMMONS CHALLENGE VERSLAG

Versie: 0.1

Datum 01-01-2025

Student: Emre

Minor: Het internet is
stuk maar we kunnen
het repareren

School: Hogeschool
van Amsterdam

Inhoudsopgave

1. Inleiding	2
2. Opdrachtschrijving	3
2.1 Doelstelling	3
3. Huidige situatie	4
3.1 Googlep maps	4
3.3 Analyse in Openstreetmap	6
3.4 Analyse in Mapliary	7
3.5 Op verkenning uitgegaan	8
4. Resultaten	9
5. Conclusie	13
6. Literatuurlijst	15

1. Inleiding

In dit document presenteer ik mijn uitwerking van de Commons Challenge waar ik aan heb gewerkt waarbij ik heb bijgedragen aan OpenStreetMap. Hierbij heb ik de nieuwe wijk in Kogerveld, Zaandam genaamd Oostzijde, toegevoegd aan de bestaande kaart.

OpenStreetMap is een digitale commons die wordt onderhouden door een wereldwijde gemeenschap van gebruikers. Het doel van dit project is om een nauwkeurige en actuele weergave van de wijk te bieden, zodat bewoners, stadsplanners en andere belanghebbenden toegang hebben tot betrouwbare, up-to-date informatie over de infrastructuur en het uiterlijk van de wijk.

De wijk in Kogerveld is recent gebouwd en wordt op diverse kaarten, zoals Google Maps en OpenStreetMap, nog niet volledig weergegeven. Door zelf de wijk te verkennen, foto's te maken en deze informatie te verwerken in OpenStreetMap, draag ik bij aan een open en toegankelijke bron van geografische informatie. Daarnaast sluit dit project aan bij de principes van de Public Stack door te zorgen voor openheid, democratisering van data en een duurzame toekomst waarin informatie gedeeld en hergebruikt kan worden.

In dit rapport heb ik uitgewerkt hoe de wijk eruit ziet in Google maps en Openstreetmap voordat ik de veranderingen heb aangebracht. Hierdoor kan er een vergelijking worden gemaakt en een beeld worden verkregen van de wijk. Daarnaast ga ik ook zelf door de wijk lopen en foto's maken om een goede beeld te krijgen van de wijk. Ik heb uitgewerkt hoe de wijk eruit ziet, wat ik heb veranderd en nog veel meer.

2. Opdrachtomschrijving

Voor deze Commons Challenge ga ik de nieuwe wijk genaamd Oostzijde in Zaandam, toevoegen aan OpenStreetMap. Deze wijk was nog niet volledig weergegeven op OpenStreetMap en ook niet op bestaande kaarten zoals Google Maps. Door de wijk te verkennen, foto's te maken en deze informatie te verwerken, draag ik bij aan het bieden van actuele en betrouwbare geografische informatie. Het project sluit aan bij de principes van de Public Stack door openheid, democratisering van data en een duurzame toekomst te bevorderen.

2.1 Doelstelling

Het doel van dit project is om de nieuwe wijk genaamd Oostzijde in Kogerveld, Zaandam, toe te voegen aan OpenStreetMap (OSM), een digitale commons waar gebruikers wereldwijd kaarten vrij kunnen bewerken en delen. Deze wijk is momenteel niet accuraat weergegeven op Google Maps en ontbreekt nog voor een groot deel in OSM. Als je de wijk in OSM wilt opzoeken zie je nog een bouwval terwijl de nieuwe wijk sinds kort is afgemaakt. Door gedetailleerde informatie toe te voegen over infrastructuur (wegen, gebouwen, parken en fietspaden, draag ik bij aan het up-to-date houden van deze open en publieke databank aangezien het niet handig is dat deze nieuwe grote wijk nog niet beschikbaar is in openstreetmap.

Deze toevoeging vult de digitale commons aan, aangezien gebruikers zoals bewoners, stadsplanners en hulpdiensten toegang krijgen tot actuele informatie over deze nieuwe wijk. Ik wil me ook iets meer focussen op publieke zaken zoals parken, bankjes en algemene en openbare plekken in de wijk toe te voegen in plaats van alleen wegen en paden.

3. Huidige situatie

In dit hoofdstuk toon ik de resultaten van mijn analyse van de wijk Oostzijde in Kogerveld, Zaandam, zowel via Google Maps, OpenStreetMap als mijn eigen gemaakte foto's. Het doel van deze analyse is om een gedetailleerd overzicht te krijgen van de wijk, zowel in de huidige situatie als in de periode voordat de nieuwbouw werd afgerond. Door gebruik te maken van beide kaarten kan ik waardevolle vergelijkingen maken en inzicht krijgen in de veranderingen die de wijk heeft ondergaan. In Google Maps heb ik de wijk bekeken vanuit verschillende perspectieven, waaronder luchtfoto's en de functie waarmee ik digitaal door de wijk kan lopen. Dit stelt me in staat om een beeld te krijgen van de situatie vóór en na de nieuwbouwprojecten. OpenStreetMap biedt een aanvullende bron van informatie, waarmee ik de wijk op een andere manier kan visualiseren en de ontwikkelingen kan vastleggen. Dit hoofdstuk behandelt de bevindingen van mijn analyses en biedt een visueel overzicht van de wijk in beide kaarten.

3.1 Google maps

Aan het begin van mijn onderzoek heb ik een analyse uitgevoerd in Google Maps. De reden hiervoor is dat ik hiermee verschillende gegevens kan vergelijken zoals mijn eigen foto's en Openstreetmap en de wijk gedetailleerder kan analyseren. Google Maps biedt daarnaast extra data die mogelijk bruikbaar kan zijn tijdens mijn Commons Challenge. De beschikbare tools en hulpmiddelen, zoals de functie waarmee je digitaal door de wijk kunt lopen, stellen me in staat om de wijk vanuit verschillende perspectieven te bekijken. Bovendien kan ik met Google Maps een goed beeld schetsen van de situatie voordat de nieuwbouwprojecten werden afgerond, aangezien de wijk inmiddels volledig is gebouwd. Deze aanpak biedt dus waardevolle inzichten voor mijn project.

Weergave op Google maps

Zoals te zien is in afbeelding 1 zien we dat de omgeving waar nu de nieuwbouwwijk staat nog hellemaal groen is terwijl dit nu niet meer het geval is.

Daarnaast ziet u in afbeelding 2 en 3 screenshots waarin te zien is dat de wijk geen park meer is en er gebouwd wordt. Deze screenshot tonen aan hoe de omgeving eruitzag voordat het nieuwbouwproject was afgerond.



Afbeelding 1: Bovenaanzicht



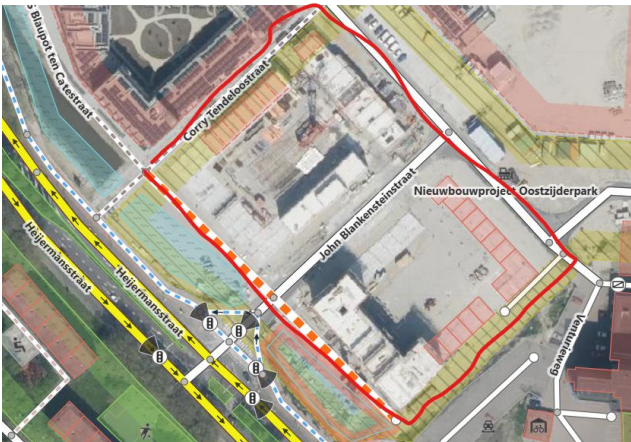
Afbeelding 2: Panorama view linkerkant



Afbeelding 3: Panorama view rechterkant

3.3 Analyse in Openstreetmap

In afbeelding 4 ziet u hoe de wijk er momenteel in OpenStreetMap uitziet. Het staat momenteel nog hellemaal leeg, je ziet wat bouw en constructievoertuigen op de afbeelding en voor de rest staat het hellemaal leeg.



Afbeelding 4: Boven aanzicht OpenStreetMap 1

In afbeelding 6 is de navigation image te zien zoals die momenteel in OpenStreetMap staat. Helaas kon ik geen betere zicht krijgen vanuit OpenStreetMap omdat dat nog niet was ingesteld maar op dit plaatje zie je duidelijk het de omgeving in Openstreetmap een bouwval is waar alleen maar zand ligt.



Afbeelding 5: Boven aanzicht OpenStreetMap 2



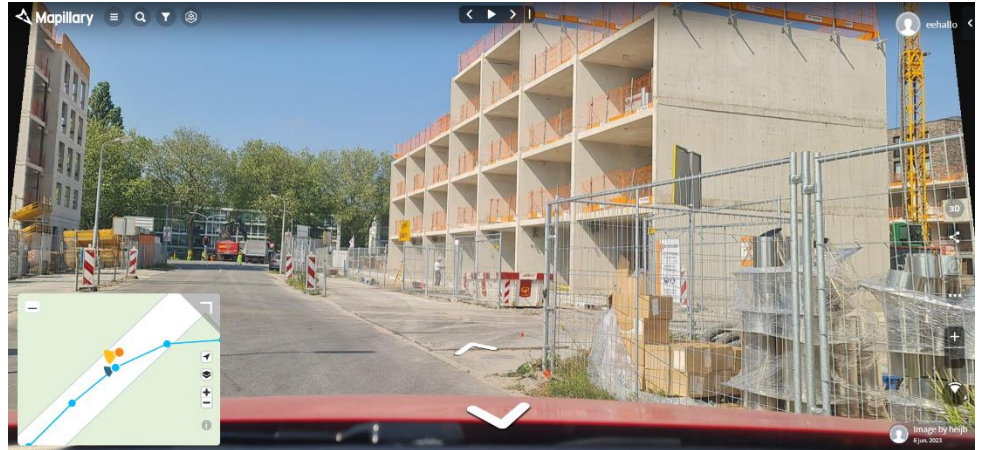
Afbeelding 6: Navigation image OpenStreetMap

3.4 Analyse in Mapillary

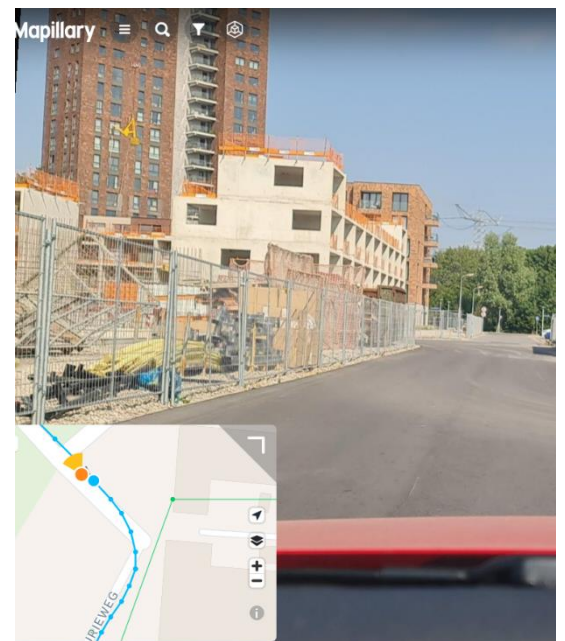
Ook heb ik een analyse in Mapillary gemaakt.

Mapillary is een platform voor het verzamelen, beheren en delen van straatbeeldbeelden die door gebruikers zijn

geüpload. Tijdens de bouw van de nieuwbouwwijk zijn er foto's van de wijk geupload op mapillary. Dit zijn momenteel de meest recente foto's die er beschikbaar zijn van deze wijk wat dus laat zien dat ook op dit platform de wijk nog niet correct wordt weergegeven. Ik heb in afbeelding 7 en 6, 2 aanzichten van de wijk neergezet om een goed beeld van de wijk te krijgen zoals die eruit zag een aantal maanden geleden.



Afbeelding 7: Navigation image Mapillary



Afbeelding 8: Navigation image Mapillary

3.5 Op verkenning uitgegaan

Ook ben ik zelf door de wijk heen gelopen om even te kijken hoe het er allemaal uitziet. Het was mijn eerste keer in de wijk en voor mij was het ook nieuw. Ik heb door de wijk heen gelopen en heb een goed beeld gehad van hoe de wijk eruit ziet. Ook heb ik foto's genomen van de wijk zodat ik deze kon gebruiken voor mijn verslag en om te weten wat ik exact moet toevoegen in OpenStreetMap. Zie de foto's die ik heb genomen hiernaast.



Afbeelding 11: Zijstraat 1



Afbeelding 12: Zijstraat 2

Afbeelding 14: Achterkant 2



Afbeelding 9: Vooraanzicht 1



Afbeelding 10: Vooraanzicht 2



Afbeelding 13: Achterkant 1



4. Resultaten

Na mijn analyse van de verschillende platformen van de wijk en mijn eigen verkenningsstocht door de wijk ben ik aan de slag gegaan met het toevoegen en verbeteren van gebouwen, objecten en middelen aan de wijk.

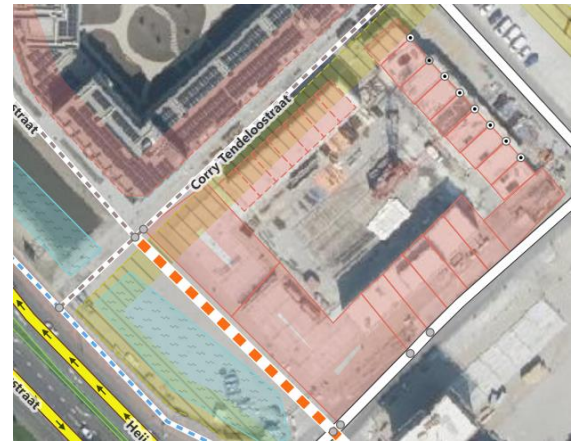
Linkerkant van de wijk

Zoals te zien is in afbeelding 15 hiernaast heb ik de linkerkant van de blok toegevoegd aan openstraatmap. Ik heb alle vakken gelabeld als een appartementencomplex en ik heb het aantal verdiepingen per gebouw erbij geschreven. Op de screenshot hiernaast is alleen de linkerkant van de wijk te zien. Toen ik aan de slag ging met deze kant van de wijk waren de kleine huisjes aan de achterkant al toegevoegd door iemand anders. Ik heb de gebouwen aan de voorkant, rechterkant en achterkant toegevoegd.

Rechterkant van de wijk

In de tussentijd is de rechterkant van de wijk al hellemaal toegevoegd door iemand anders en bijgewerkt, wat ik helaas spijtig vind aangezien ik dit deel ook zelf zou willen toevoegen. Aangezien ik toch iets van een bijdrage wil aan de rechterkant van de wijk ben ik opzoek gegaan naar middelen dat ik kon verbeteren of aanvullen. Mijn aanvullingen en verbeteringen zal ik hieronder toelichten.

Hiernaast in afbeelding 16 is te zien dat ik 1 object hebt aangeklikt. Dit object vertegenwoordig de gebouwen niet accuraat als we kijken naar wat er daadwerkelijk is gebouwd in de wijk. Zoals u op de foto's uit het vorige hoofdstuk kunt zien zijn er aan de rechterkant van de wijk 3 appartementencomplexen. Deze complexen heb ik toegevoegd zoals te zien is in afbeelding 17 en hiervan heb ik van elk appartement het aantal verdiepingen ingevuld.



Afbeelding 15: Bewerkte linkerkant wijk



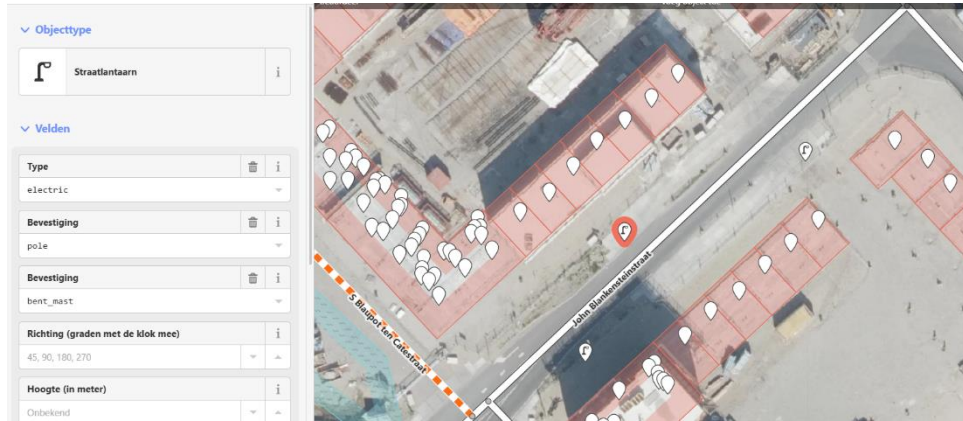
Afbeelding 16: Bewerkte rechterkant wijk



Afbeelding 17: Aangepaste versie

Lantaarnpalen

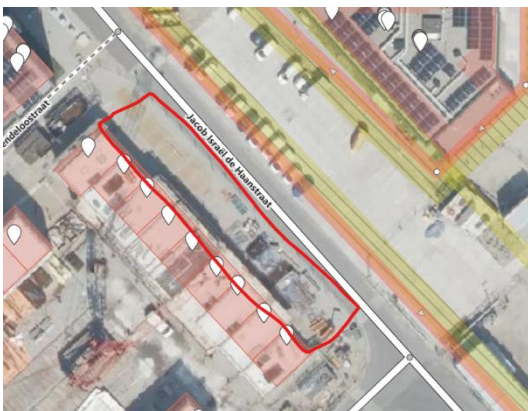
Ook zag ik dat er 3 lantaarnpalen stonden aan het begin van de wijk wanneer je de wijk binnenreed. Deze lantaarnpalen zijn ook te zien in afbeelding 11 en 12. Deze lantaarnpalen heb ik toegevoegd in OSM zoals te zien is in afbeelding 18.



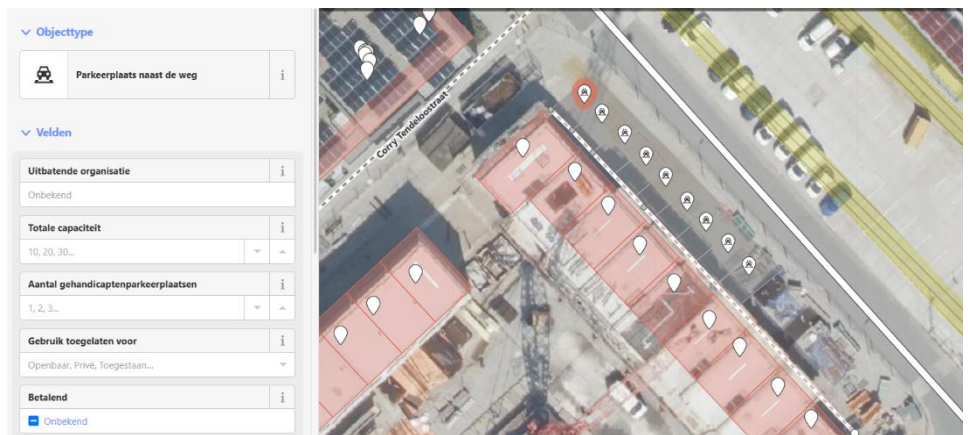
Afbeelding 18: Toegevoegde lantaarnpalen

Parkeerplaatsen

In afbeelding 14 is te zien dat er parkeerplaatsen staan voor elk huis aan de achterkant van de wijk. Deze parkeerplaatsen waren nog niet toegevoegd in OSM, dus ben ik hier ook mee aan de slag gegaan. In afbeelding 19 kunt u zien dat er in OSM ook geen parkeerplaatsen waren toegevoegd in deze straat. Deze heb ik toegevoegd, maar ik heb niet de hele rij voorzien van parkeerplaatsen zoals te zien is in afbeelding 20, terwijl dat eigenlijk wel het geval is omdat ik volgens de regels van OSM geen objecten mag toevoegen over andere objecten heen in het kadaster. Rekening houdend met deze regels heb ik dat ook niet gedaan en alleen een deel van de parkeerplaatsen toegevoegd. Later heb ik een punt toegevoegd op elk parkeerplek en heb ik elk puntje gelabeld met 'Parkeerplaats naast de weg'.



Afbeelding 19: Before (zonder parkeerplaatsen)



Afbeelding 20: After (Met parkeerplaatsen)

Stoep toegevoegd

Ook heb ik een stoep toegevoegd, voor de rijtjes met gebouwen loopt er een stoep, deze was eerst nog niet toegevoegd in OSM. Nadat dit mij opviel heb ik deze direct toegevoegd zoals te zien is in afbeelding

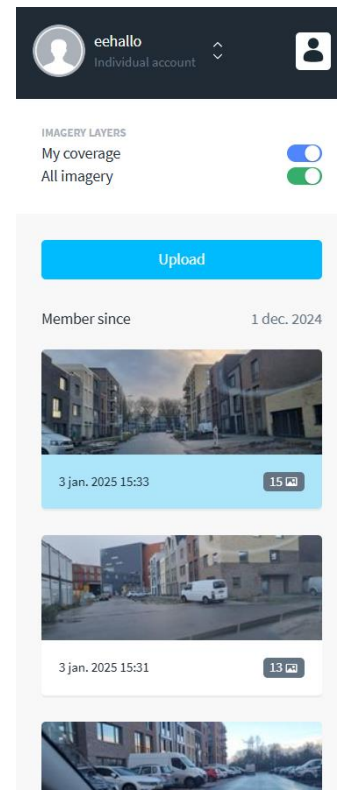


Afbeelding 21: Toegevoegde stoep

Navigation images toevoegen

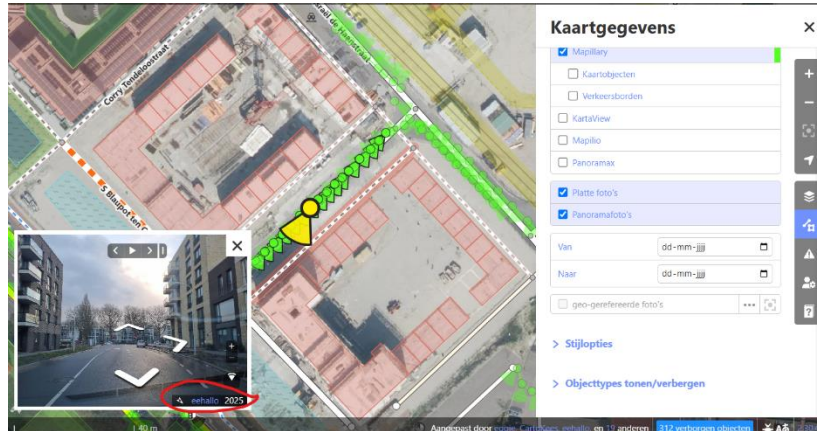
Omdat ik ontdekte dat er bijna geen foto's beschikbaar waren van de wijk Oostzijde, ben ik nog een keer door de wijk gereden om opnames te maken met Mapillary. Mapillary is een platform waarop foto's van wegen en omgevingen worden gedeeld, en waar OpenStreetMap onder andere zijn navigatiebeelden vandaan haalt. Door deze opnames van de wijk te maken en te uploaden naar Mapillary, wilde ik toch nog een extra bijdrage leveren aan de commons.

Zie hiernaast in afbeelding 22 mijn uploads op mapillary. Ik heb van de 3 aanzichten van de wijk opnames gemaakt en 3 uploads gedaan op Mapillary.



Afbeelding 22: Uploads in Mapillary

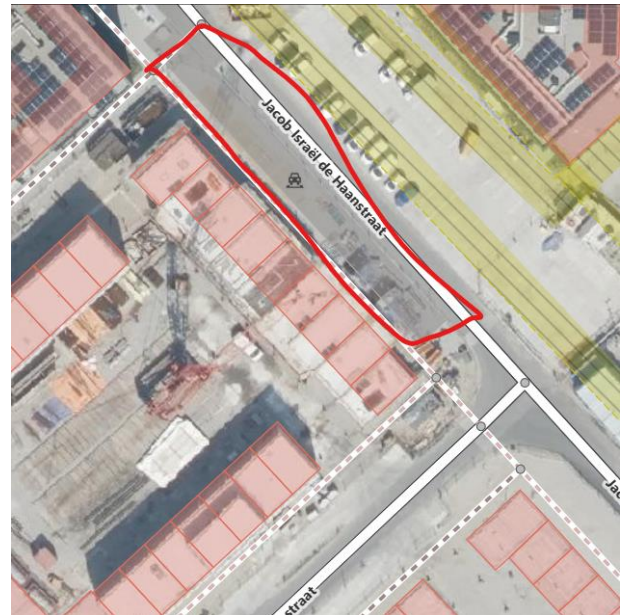
Nadat mijn uploads waren goedgekeurd waren mijn opnames toegevoegd als de nieuwe navigation images van OpenStreetMap. Zoals u linksonderin bij de rode cirkel in afbeelding 23 kunt zien staat mijn accountnaam bij de foto wat laat zien dat mijn opname online staat op OpenStreetMap. Ik vind het erg leuk dat ik nu mijn eigen foto's als navigation image kan zien door de gehele wijk op OpenStreetMap.



Afbeelding 23: Mijn eigen navigation image

Samenwerking en verbetering

Terwijl ik werkte aan mijn Commons Challenge merkte ik dat andere mensen ook wijzigingen aanbrachten aan de wijk en mijn toevoegingen hadden verbeterd. Zo is had ik eerder in dit verslag uitgelegd in afbeelding 20 dat ik parkeerplaatsen had toegevoegd aan de OpenStreetMap. Later zag ik dat iemand anders mijn parkeerplaatsen had verbeterd zoals u in afbeelding 24 kunt zien.



Afbeelding 24: Uploads in Mapillary

5. Conclusie

Tijdens dit project heb ik me gericht op het toevoegen en verbeteren van de wijk Oostzijde in Kogerveld, Zaandam, in OpenStreetMap (OSM). Deze wijk was voorheen niet volledig weergegeven in OSM en werd op andere platforms zoals Google Maps nog onjuist of incompleet weergegeven. Om een nauwkeurig beeld van de wijk te krijgen, heb ik gebruikgemaakt van verschillende bronnen en methoden, waaronder analyses via Google Maps, OpenStreetMap en Mapillary en een persoonlijke verkenningstocht door de wijk.

Uitgevoerde werkzaamheden:

- **Analyse van bestaande gegevens:** Door luchtfoto's, digitale kaarten en straatbeelden te analyseren, kon ik inzicht krijgen in de situatie vóór en na de voltooiing van het nieuwbouwproject.
- **Verzameling van eigen data:** Ik heb de wijk bezocht, foto's en opnames gemaakt en deze gegevens gebruikt om ontbrekende objecten en details toe te voegen.
- **Toevoegingen en verbeteringen in OSM:**
 - Ik heb meerdere appartementencomplexen toegevoegd en gelabeld met het juiste aantal verdiepingen.
 - voetpaden zijn waar nodig toegevoegd.
 - Parkeerplaatsen en lantaarnpalen zijn nauwkeurig geplaatst en gelabeld.
- **Foto's en opnames toevoegen aan Mapillary**
 - Ik heb opnames gemaakt van de wijk en deze geüpload naar Mapillary, zodat er foto's met de actuele status en nieuwe perspectieven van de wijk beschikbaar zijn voor de gemeenschap.
- **Navigation image**
 - Ik heb opnames gemaakt van de wijk, deze opnames geüpload op Mapillary en mijn opnames zijn goedgekeurd en zijn nu te zien als navigation images in OpenStreetMap

Door deze toevoegingen is de wijk Oostzijde nu aanzienlijk completer weergegeven in OSM. Dit draagt bij aan de bruikbaarheid en toegankelijkheid van OSM voor verschillende gebruikersgroepen, zoals bewoners, stadsplanners en hulpdiensten. In het bijzonder zijn belangrijke openbare voorzieningen, zoals parkeerplaatsen en lantaarnpalen, nu

beschikbaar in de databank. Hoewel ik vanwege de regels van OSM niet alle objecten volledig kon toevoegen, heb ik binnen de mogelijkheden gezorgd voor een zo compleet mogelijke weergave.

Dit project heeft niet alleen de digitale commons verrijkt, maar ook mijn vaardigheden op het gebied van geografische data-analyse en -beheer verbeterd. Door mijn bijdrage is de wijk Oostzijde nu beter toegankelijk en inzichtelijk voor gebruikers, wat een stap is richting meer openheid en democratisering van data. Deze ervaring heeft mij laten zien hoe ik met relatief kleine acties een positieve impact kan hebben op de kwaliteit en betrouwbaarheid van openbare informatie.

6. Literatuurlijst

Ik heb een hele boel youtube filmpjes bekeken en gelezen op het internet om mijn kennis omtrent OSM bij te spijkeren en om mezelf vaardiger te maken in het gebruik van OSM. Hieronder heb ik een paar bronnen neergezet waar ik mijn kennis en informatie vandaan heb gehaald:

1. MapGive. (2014, 24 maart). *Learn how to map in OpenStreetMap* [Video]. YouTube.
<https://www.youtube.com/watch?v=Ir-3K0pjwOI>
2. Humanitarian OpenStreetMap Team. (2019, 15 juli). *Two Minute Tutorials: Adding a building to OpenStreetMap* [Video]. YouTube.
https://www.youtube.com/watch?v=E1YJV6I_rhY
3. *OpenStreetMap One Minute Tutorials*. (2018). Youtube. Geraadpleegd op 8 oktober 2024, van
<https://www.youtube.com/playlist?list=PL4qpkaJnWcATJWvMqPgyTyOA9RwnazViB>
4. OpenStreetMap Community Forum. (z.d.). OpenStreetMap Community Forum.
<https://community.openstreetmap.org/>