



GoogleMaps ist ja in aller Munde und jeder nutzt es sicherlich nahezu täglich. Sei es als Routenplaner oder um einfach mal zu schauen wo sich das ein oder andere Geschäft, oder eine Adresse genau befindet.

Auch dürfte bekannt sein, dass Google diesen Dienst kostenlos zur Verfügung stellt. Mittels einer API-Schnittstelle kann man die Karten dann nahezu in jede Webseite mit verschiedenen Optionen einbauen. Hier im Radtouren-Verzeichnis wird diese Option zum Beispiel für die Adressenanzeige der Radshops verwendet.

Nach und nach wird GoogleMaps aber auch für die Tourenplanung bei Outdoor Navigationsgeräten verwendet. Dies scheint auf den ersten Blick zwar sehr sinnvoll, weil aufgrund der Tatsache, dass GoogleMaps kostenlos ist, die Preise für die Navigeräte gering gehalten werden können. Auf der anderen Seite ist es aber auch leider so, dass ich in der Vergangenheit aufgrund von Navitests festgestellt habe, dass GoogleMaps zur Tourenplanung nicht geeignet ist. Diese Erkenntnisse beziehe ich auf meinen Wohnort und die nähere Umgebung. Hierzu ist anzumerken, dass ich in einem ländlichen Raum wohne. Wie sich die Routenplanung in Ballungsgebieten verhält, kann ich leider nicht beurteilen. Es geht hier erst mal um die Erfahrungen die ich für mich mit GoogleMaps gemacht habe.

Aber schauen wir uns das ganze einfach mal an.

Hier zunächst mal die GoogleMaps-Karte von meiner Umgebung. Ich habe hierzu den Webdienst www.gpsies.com verwendet, da dieser die Möglichkeit bietet, dass ich verschiedene Karten verwenden kann.

Hier zunächst die GoogleMaps Karte



Hier kann man zunächst mal sehen, dass es um meinen Wohnort viel Wald und eine Autobahn gibt. Dann noch viele Felder und Wiesen. Typisch ländlich halt. Und genau in dem Punkt der Wege in Wald, Felder und Wiesen liegt meiner Meinung nach das Problem begraben.

Eigentlich sieht das alles ja ganz ok aus...viele Wege durch den Wald und über die Felder, aber der Schein trügt.

Schauen wir uns zum Vergleich mal den gleichen Ausschnitt mit der OpenStreetMap-Karte an



OpenStreetMap bietet sogar noch eine extra Fahrradkarte an, die wollen wir uns auch mal anschauen.



Ich finde den Unterschied zwischen GoogleMaps und OpenStreetMap schon sehr extrem.

Bei GoogleMaps fehlen einfach einige Wege, was man zunächst ja gar nicht bemerkt.

Bei meinen Navitests zeichne ich ja auch Touren auf. Und da sieht man doch dann schon auf den GoogleMaps Karten dass wohl einige Wege fehlen.

Ganz deutlich wird der Unterschied, wenn man sich mal den Onlinedienst www.naviki.org anschaut.

Hier wird auf Basis eine GoogleMaps Karte die OSM-Raddaten als Overlay darüber gelegt.

Mit einem erschreckenden Ergebnis.



Wie muss man sich aber diese Unterschiede erklären?

Ganz einfach

Bei Naviki.org sieht man diejenigen OSM-Wege, die für das Fahrrad geeignet sind plus Wege, die von Nutzern bei Naviki hochgeladen wurden.

Angezeigt werden diese Wege als Netz auf der Google-Karte, sofern man diese als Basiskarte wählt.

Es lässt sich als Basis aber auch OpenStreetMap einstellen.

Fasst man diese ganzen Ergebnisse zusammen, dann muss man doch zu dem Entschluss kommen, dass eine vernünftige Routenplanung via GoogleMaps gar nicht funktionieren kann.

Selbst wenn ich in GoogleMaps vorhandene Wege als Wegpunkte nehme, dann zeigt doch das Beispiel von Naviki.org, dass diese nicht mal richtig stimmen.

Daher wundert es mich nicht, dass ich bei meinen Tests eigentlich noch ein paar Meter in den Wald hätte laufen müssen um den Wegpunkt zu erreichen bzw. in dessen Navigationsradius zu gelangen.

Bestes Beispiel ist hier der Test des CicloNavic50, welchen ihr hier nachlesen könnt -> [KLICK](#)

Bei einem Navigationsradius von 200m hätte ich um diesen Bereich zu gelangen, noch ca. 10m mitten in den Wald gehen müssen.

Noch Fragen??

Komischerweise ist aber gerade GoogleMaps immer mehr und mehr bei den Programmen für Navigationsgeräte im Outdoorbereich vertreten.

Bereits im Testbericht des [Navibe Mercury 100](#) habe ich dieses Problem schon angesprochen, was auch bei der Bewertung des Navis zur Abwertung geführt hat.

Erst vor kurzem habe ich das CicloNavic 50 getestet, was aus meiner Sicht ein direkter Gegner des Navibe Mercury 100 ist.

Aber auch hier verwendet man zur Routenplanung GoogleMaps.

Für mich unbegreiflich.

Zumindest ist mir von Navibe bekannt, dass es in Zusammenarbeit mit MagicMaps eine Premium Version des Mercury 100 gibt, wo als Zusatz der TourExplorer Lite vorhanden ist.

Diesen Schritt muss man lobend erwähnen, weil er meiner Meinung nach in die richtige Richtung geht.

Ob seitens CicloSport so eine Kooperation ebenfalls angedacht ist, kann ich nicht sagen.

Aus meiner Sicht wäre es sinnvoll und für den Anwender wünschenswert.

Fazit:

Für mich ist es absolut sinnlos mit GoogleMaps in meiner Region Touren zu planen.



Es fehlen hier in der Region einfach zu viele Wege und die die vorhanden sind, stimmen teilweise gar nicht. Von daher weiche ich auf andere Produkte wie z.B. den TourExplorer von MagicMaps aus.

Leider ist es aber nicht bei allen Navigationsprogrammen möglich .gpx-Files zu exportieren, weshalb man dann doch wieder auf GoogleMaps zurückgreifen muss.

Somit kommt man irgendwie an GoogleMaps nicht vorbei.

Aber jetzt mal zu euch.....was nutzt ihr zur Tourenplanung am PC?
Was sind eure Erfahrungen mit GoogleMaps....?

Schreibt euren Kommentar dazu und lasst uns diskutieren.
Entweder hier oder auf der Fanpage bei Facebook -> KLICK

