





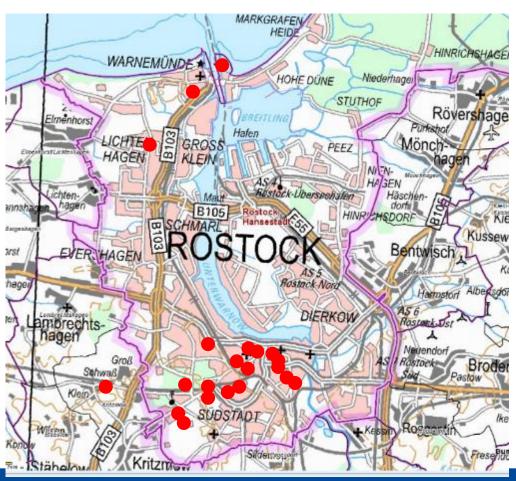
Universität Rostock - Hochschulbereich

Statistik		
Studierende	2013/ 2014	12.248
Haushaltsmittelansatz	2013	97.397 T€
Nutzfläche NF 1-6	2013	106.457 m ²
Personal	2013	
Haushaltsstellen		1.330,75
Drittmittelstellen		504,85



Gewachsene Strukturen 2014

- >30 Einzelstandorte
- im Stadtgebiet Rostock
- im ländlichen Umfeld
 - Dummerstorf,
 - Groß Lüsewitz
 - Zingst

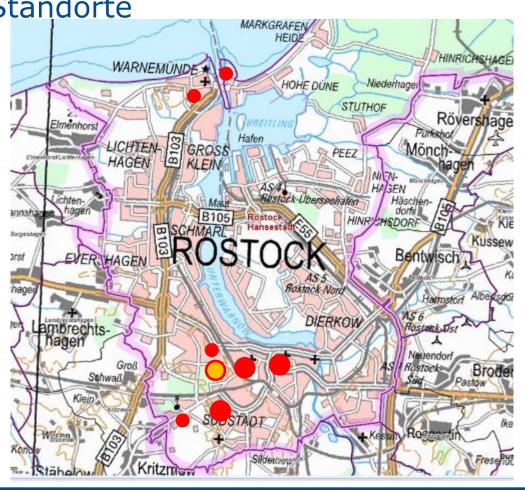




Konzentration auf 4 Standorte

- Innenstadtcampus
- Ulmencampus (Ulmicum)
- Schillingallee
- Südstadtcampus

- Transferzentrum Warnemünde
- Botanischer Garten
- Versuchsflächen AUF
- Marine Science Center





1997 Ausgangsbasis und Zielstellungen

- Numerischer Datenbestand in HIS Bau
 - 37 Standorte im Stadtgebiet und 6 Außenstellen
 - 164 Gebäude und Gebäudeteile
 - 108.000 m² Hauptnutzfläche
 - 170.000 m² Netto-Grundfläche
- Grundrisse und grafische Darstellungen ausschließlich in Papierform
- Zielstellung der Einführung einer CAFM-Lösung
 - Verbindung grafischer und numerischer Informationen
 - Zusätzlicher Auswertungen mit grafischer Unterstützung
 - Nutzerverteilung
 - Flächennutzung



Daten und Strukturen

- Standort
 - Gebäude
 - Ebene
 - Raum
 - Fläche

- Standort
 - Gebäude
 - Gebäudeteil
 - Ebene
 - » Raum
 - » Fläche

Nutzeranpassung



Nummern

- Begriffsdefinitionen
- Systematische Nummerierung
- Erweiterbarkeit Schrittweite

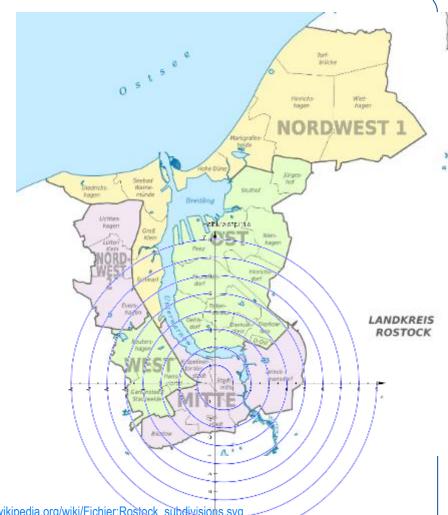
Standort 000

Gebäude 00000

Gebäudeteil 0000

Ebene00

Raum 000



Quelle Stadtkarte: http://lb.wikipedia.org/wiki/Fichier:Rostock_subdivisions.svg

Quelle Spirale: http://www.gymnasium-dinkelsbuehl.de/hs/fachsch/mathe_be_gr_08/Spiralen_images/plt40.png



Daten

- HIS-Bau
 - Nummerische Daten → Tabellenexport → Datenbankimport
- Grundrisse und grafische Darstellungen
 - AutoCAD-dwg/ AutoCAD-dxf versus proprietäre Datenformate (Zeiger oder eingebettet Grafik)

Zeiger

12.11.2014

- Vorhalten eines CAD-Systems
- Stringente Systemparameter
- Ein Format f
 ür Arbeit und Auswertung
- Hohe Flexibilität bei Änderungen

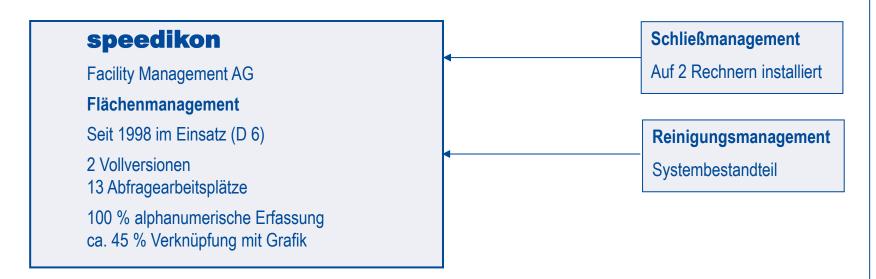
Eingebettete Grafik

- Flexibilität bei den Ausgangsformaten
- Flexibilität bei der Ersterfassung
- Hohe Systemkompatibilität
- Annährend Neuerfassung bei Änderungen

Erfassung von Liegenschaften und Grundrissen in CAD



Stand 2003/ 2004



- 1 Mitarbeiterin zu 100% zur Datenpflege, Administration und Service
- 1 Mitarbeiterin zu ca. 50% CAD-Anpassung, Ersterfassung der Daten

1 Mitarbeiterin zu 100% für ein Jahr Projekt zur Anpassung des Berichtswesens



Gut Ding will Weile

- 1997/ 1998 Beschaffung Flächenmanagement
 - → Aktive Einführung mit Beschaffung
- 2003 Beschaffung Schließmanagement
 - → Aktive Einführung 2009-2013, mit eingeschränkter Funktionsnutzung
- 2003 Implementierung des Reinigungsmanagement im System
 - → Aktive Einführung 2007, Erhöhte Detaillierung der Reinigungsleistung
- 2007 Implementierung des Dokumentenmanagement
 - → Aktive Erfassung des Vertragswerks Mieten/ Pachten im Implementierung
- 2013 Erweiterung mit Versionswechsel "Vertrags- und Dokumentenmanagement"
 - → Erweiterung des Nutzungsumfanges zum gesamten liegenschaftsbezogenen Vertragswerk

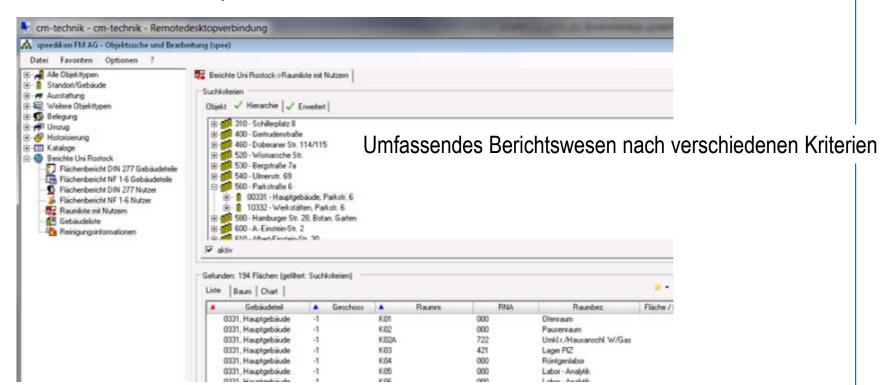


1997 – 2014 CAFM an der Universität Rostock

17 Jahre ein Erfolg?

JA!



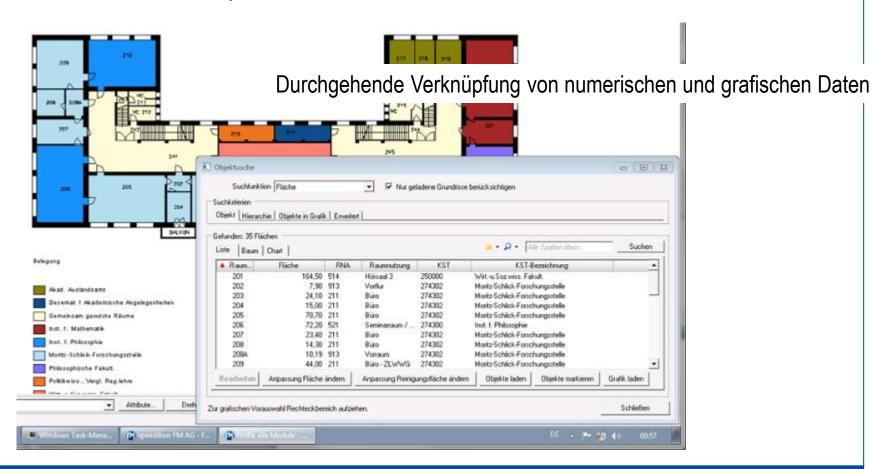


12.11.2014 © 2014 UNIVERSITÄT ROSTOCK 12







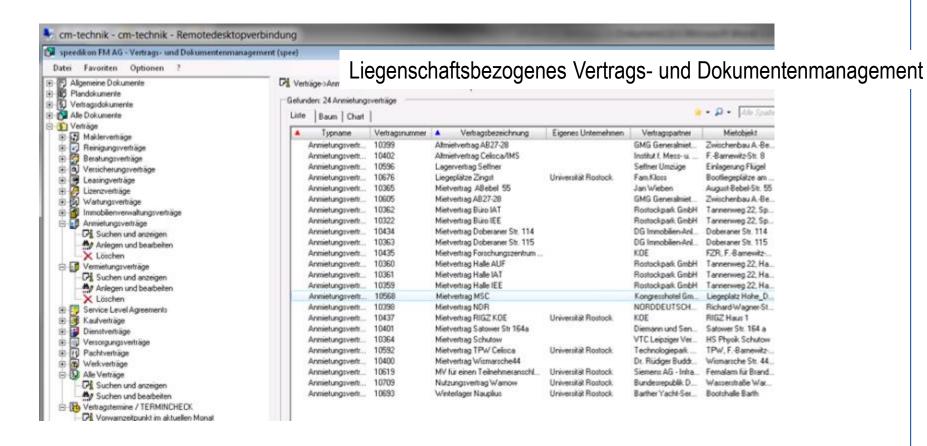




Numerischen und grafischen Daten für die Reinigungsausschreibung



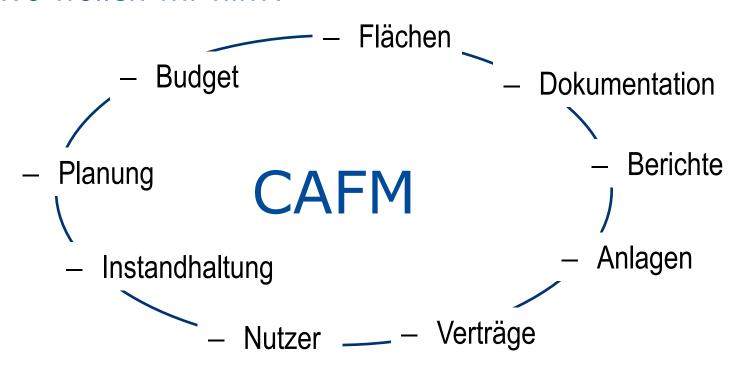




© 2014 UNIVERSITÄT ROSTOCK



Wo wollen wir hin?!



Verantwortungsvoll Planen, Bewirtschaften und Betreiben



CAFM - die Eierlegende Wollmilchsau?

- Grünflächeninformationssystem
 Verwaltung der Grünflächen und Liegenschaftsmöblierung/ -ausstattung für die Bewirtschaftungsplanung und -abrechnung
 →ArcGIS
- Baumkataster
 Erfassung, Dokumentation und Maßnahmenplanung des Baumbestandes zur
 Wahrnehmung der Verkehrssicherungspflicht
 →ArcGIS
- Auftragserfassungssystem und Schichttagebuch
 Dokumentation des Schichtverlaufes des Dispatcherdienstes und Erfassung von Nutzermeldungen (Erfassung, Verteilung, Abarbeitung)
 → Einzellösung
- ...



Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit!

www.uni-rostock.de