

Schematized Maps for Device-Assisted Exploratory Wayfinding Through Unfamiliar Spaces = Peta Skematik untuk Exploratory Wayfinding Terbantu Perangkat Melalui Ruang yang Tidak Dikenal

Khansa Rania Boer, author

Deskripsi Lengkap: <https://lib.ui.ac.id/detail?id=9999920554342&lokasi=lokal>

Abstrak

Tulisan ini menginvestigasi efek kognitif dari penggunaan peta orientasi skematik untuk meningkatkan wayfinding eksploratif di ruang yang tidak dikenal. Diperlukan alat navigasi yang tidak hanya memandu pengguna tetapi juga mendorong perkembangan peta kognitif yang penting untuk keterampilan navigasi jangka panjang. Penulis berpendapat bahwa peta orientasi skematik lebih unggul daripada alat navigasi modern berbasis turn-by-turn dalam membentuk peta kognitif dan meningkatkan orientasi spasial. Peta ini tidak hanya meningkatkan efisiensi navigasi tetapi juga memperkaya pengalaman eksplorasi dengan mendorong keterlibatan aktif dengan lingkungan. Studi ini didasarkan pada konsep teoritis seperti peta skematis, penjelajahan eksploratif, dan strategi orientasi. Peta skematis menyederhanakan lingkungan, membantu dalam pembentukan peta kognitif dan orientasi spasial (Freksa, 1999; Schwering et al., 2019). Penjelajahan eksploratif melibatkan navigasi yang didorong oleh rasa ingin tahu, yang didukung oleh peta skematis yang menyoroti fitur-fitur kunci (Allen, 1999). Peta kognitif, representasi mental dari lingkungan spasial, membimbing navigasi dan dipengaruhi oleh landmark visual, semantik, dan struktural yang berbeda (Downs & Stea, 1977; Raubal & Winter, 2002; Tolman, 1948). Studi ini menggunakan analisis tematik dan identifikasi pola untuk memahami perilaku navigasi dan pembentukan peta kognitif. Temuan utama menunjukkan bahwa peta skematik secara signifikan meningkatkan navigasi dengan menyederhanakan informasi spasial yang kompleks dan menekankan landmark utama, mendukung pembentukan peta kognitif, dan meningkatkan orientasi spasial. Peta ini juga mendorong keterlibatan yang lebih mendalam dengan lingkungan dengan menghilangkan beberapa detail, mendorong pengguna untuk lebih aktif mengeksplorasi.This thesis investigates the cognitive effects of using schematized orientation maps to enhance exploratory wayfinding in unfamiliar spaces. The urgency lies in the need for navigation aids that not only guide users but also foster the development of cognitive maps, which are crucial for long-term navigation skills. The thesis posits that schematized orientation maps are superior to modern turn-by-turn navigation aids in fostering cognitive map formation and enhancing spatial orientation. It argues that these maps not only improve navigational efficiency but also enrich the exploratory experience by encouraging active engagement with the environment. The study is grounded in theoretical concepts such as schematic maps, exploratory wayfinding, and orientation strategies. Schematic maps simplify environments, aiding in cognitive mapping and spatial orientation (Freksa, 1999; Schwering et al., 2019). Exploratory wayfinding involves curiosity-driven navigation, supported by schematic maps that highlight key features (Allen, 1999). Cognitive maps, mental representations of spatial environments, guide navigation and are influenced by distinct visual, semantic, and structural landmarks (Downs & Stea, 1977; Raubal & Winter, 2002; Tolman, 1948). The study employs thematic analysis and pattern identification to understand navigational behaviors and cognitive map formation. Key findings indicate that schematized maps significantly enhance navigation by simplifying complex spatial information and emphasizing key landmarks, supporting cognitive map formation, and improving spatial orientation. These maps also foster deeper engagement with the

environment by omitting certain details, prompting users to explore more actively.