



**SEMANA DO SOFTWARE LIVRE NO BRASIL**  
**ON-LINE --- 24 SET 2024 --- 20 às 21h (UTC-3)**  
Dra. Raquel Dezidério Souto - IVIDES.org  
ivides@ivides.org  
**PROPOSTAS DE ABORDAGENS TEMÁTICAS**

## **MAPEAMENTO COLABORATIVO**

### **DAS ZONAS COSTEIRA E MARINHA COM SOFTWARE LIVRE**

O desenvolvimento de práticas de mapeamento colaborativo tem se fortalecido atualmente, com a disseminação de sistemas e aplicativos on-line, que permitem o mapeamento de aspectos relacionados a diferentes temáticas e com a participação ou colaboração de grupos. Nessa via, o projeto OpenStreetMap (OSM) (<https://osm.org/>) mantém atualmente a maior plataforma de mapeamento colaborativo e oferece diversas soluções para o desenvolvimento de mapeamentos com informações geográficas voluntárias (*volunteered geographic information*, VGI). A palestra visa mostrar o desenvolvimento de plataforma, em software livre, para mapeamento colaborativo de aspectos relacionados à sustentabilidade das zonas costeira e marinha do Brasil.



#### **Mini currículo**

**Dra. Raquel Dezidério Souto**

<https://ivides.org/raquel-deziderio>

<http://lattes.cnpq.br/7537888802683724>

<https://www.linkedin.com/in/dra-raquel-deziderio-souto-28b9a752/>

Oceanógrafa e pós-doutora em geografia. Proprietária da empresa IVIDES DATA. Pesquisadora associada ao Laboratório de Cartografia - GeoCart-UFRJ. Presidenta do IVIDES.org. Sua principal linha de pesquisa atualmente é o desenvolvimento de programas para mapeamento colaborativo, utilizando OpenStreetMap e geolocalização. Coordena o *Observatório do Mapeamento Participativo* - <https://ivides.org/observatorio-do-mapeamento-participativo> e o projeto de extensão *YouthMappers UFRJ* - <https://ivides.org/youthmappers-ufrj>. Idealizou, elaborou e mantém o curso on-line *Capacitação em Mapeamento com OpenStreetMap* - <https://curso-osm.ivides.org>, que permanece aberto, com emissão de certificados a cada seis meses. Participa do Latinoware como palestrante desde 2008 e do FLISOL Rio como palestrante desde 2022.