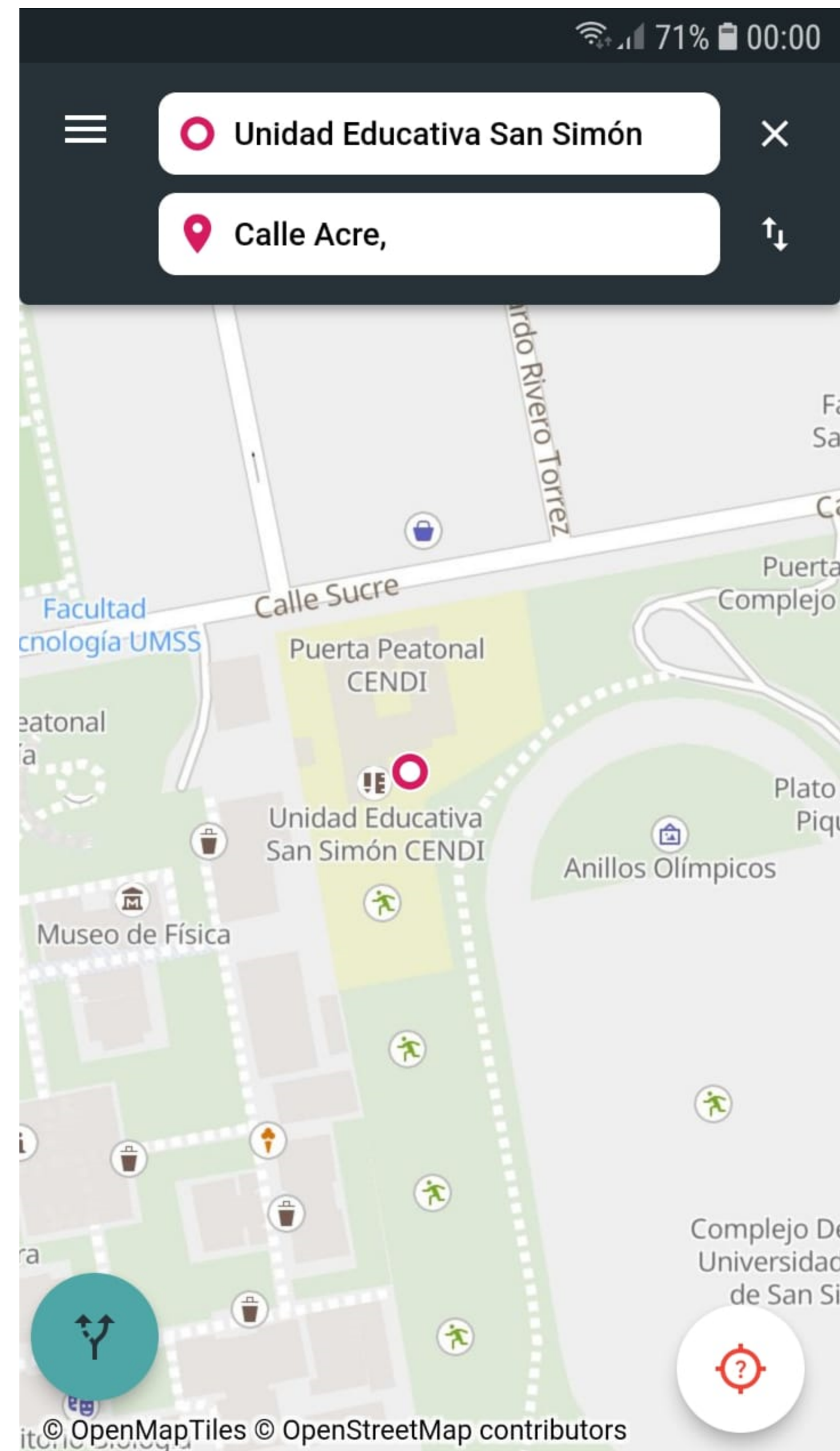


# Caso Cendi

Considerando el resultado de la búsqueda de la posición en Google y Trufi con la palabra "CENDI" tenemos

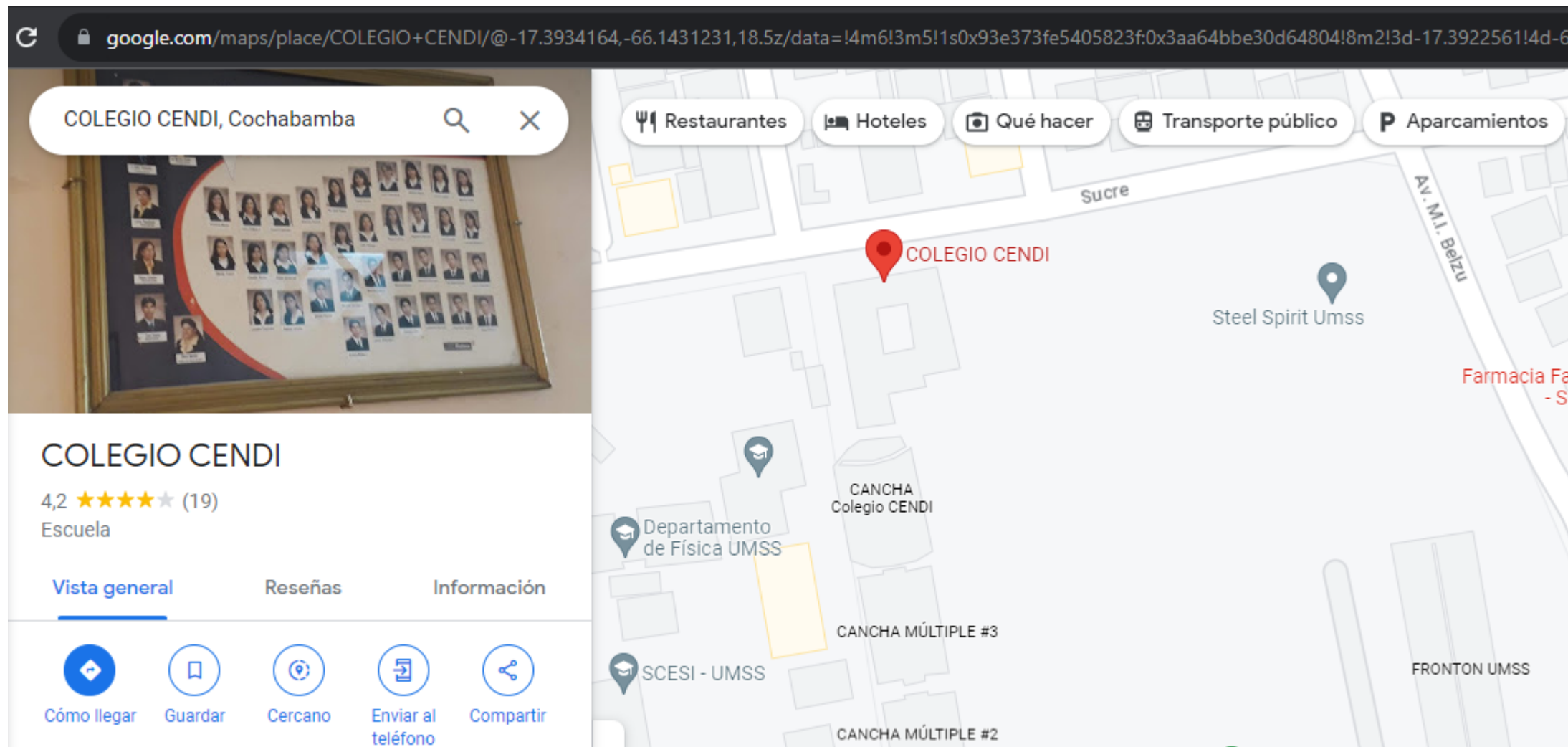
## Trufi

lon: -66.1441534709074  
lat: -17.39256306837131



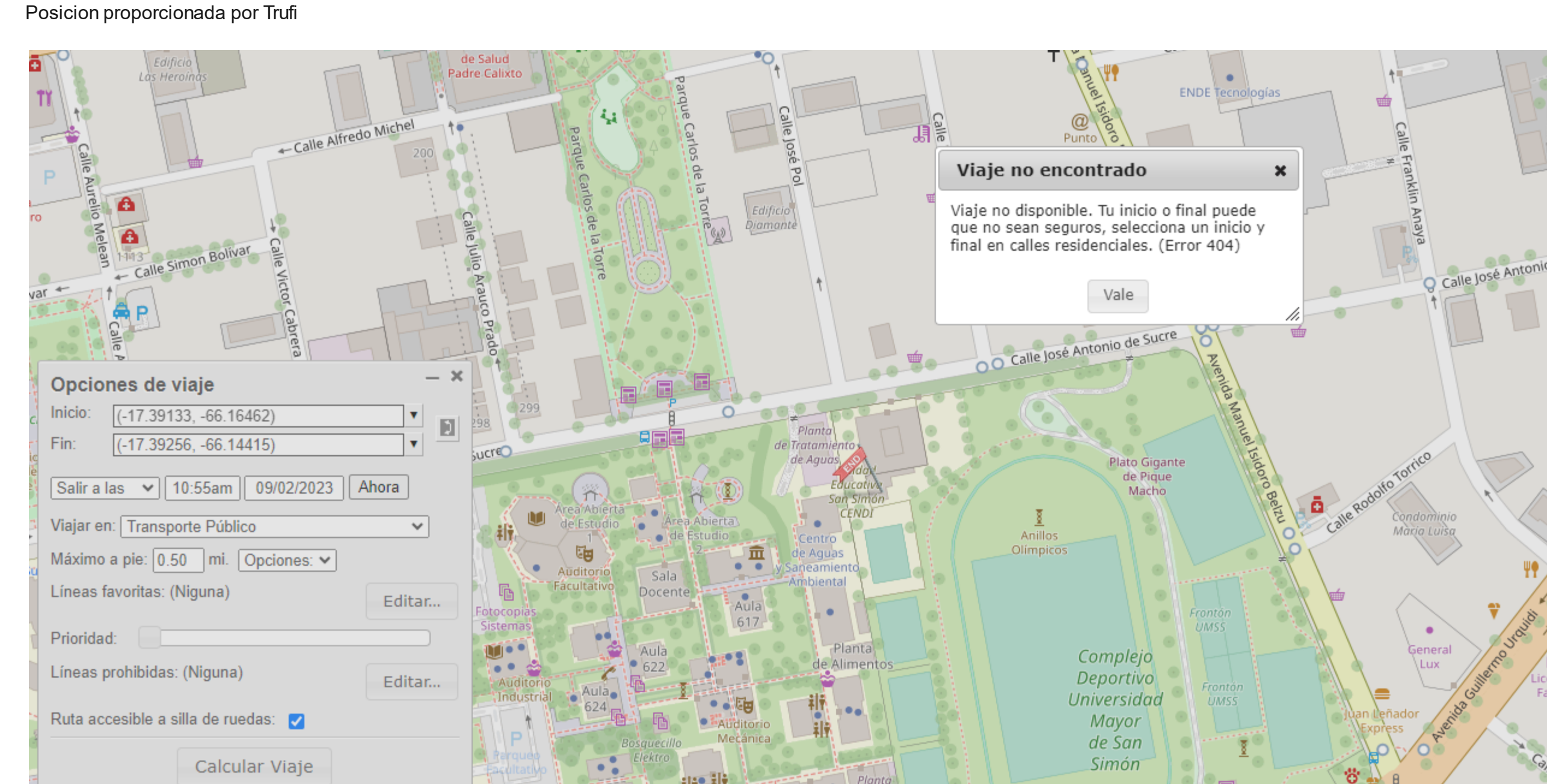
## Google Maps

lon: -66.144147  
lat: -17.39222

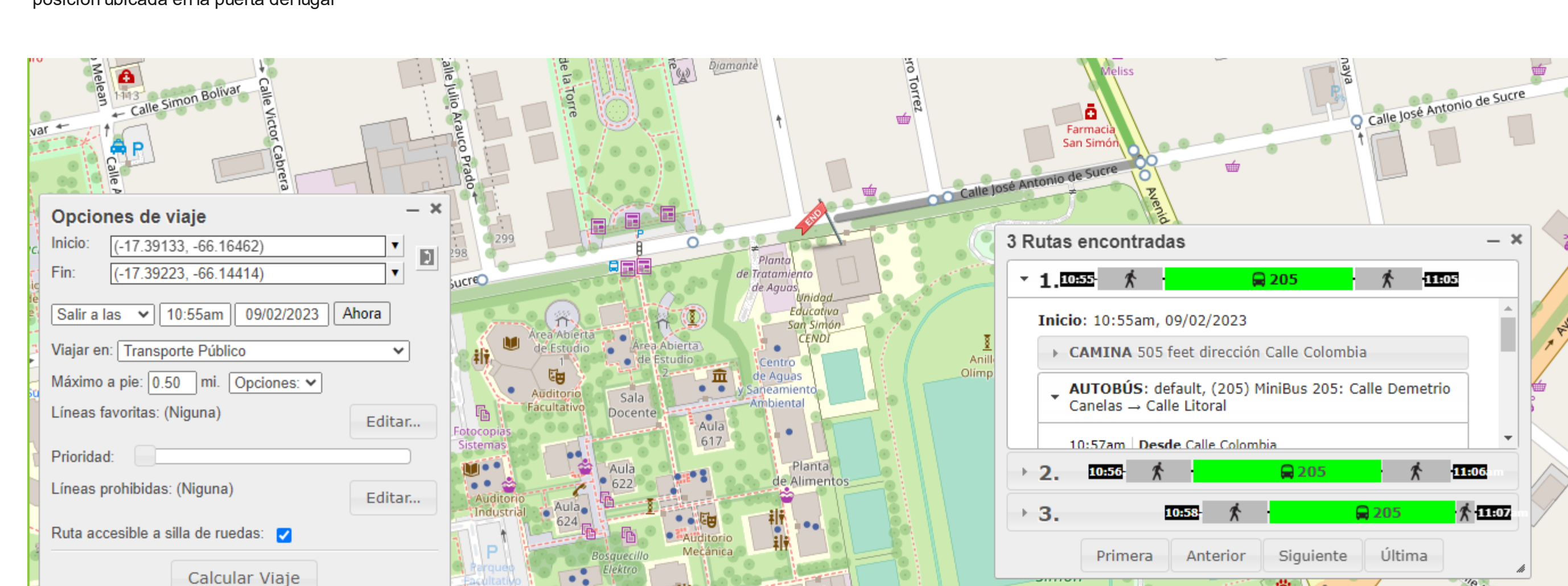


## Los resultados en OTP

Posicion proporcionada por Trufi



posicion ubicada en la puerta del lugar



## La posicion proporcionada por Trufi

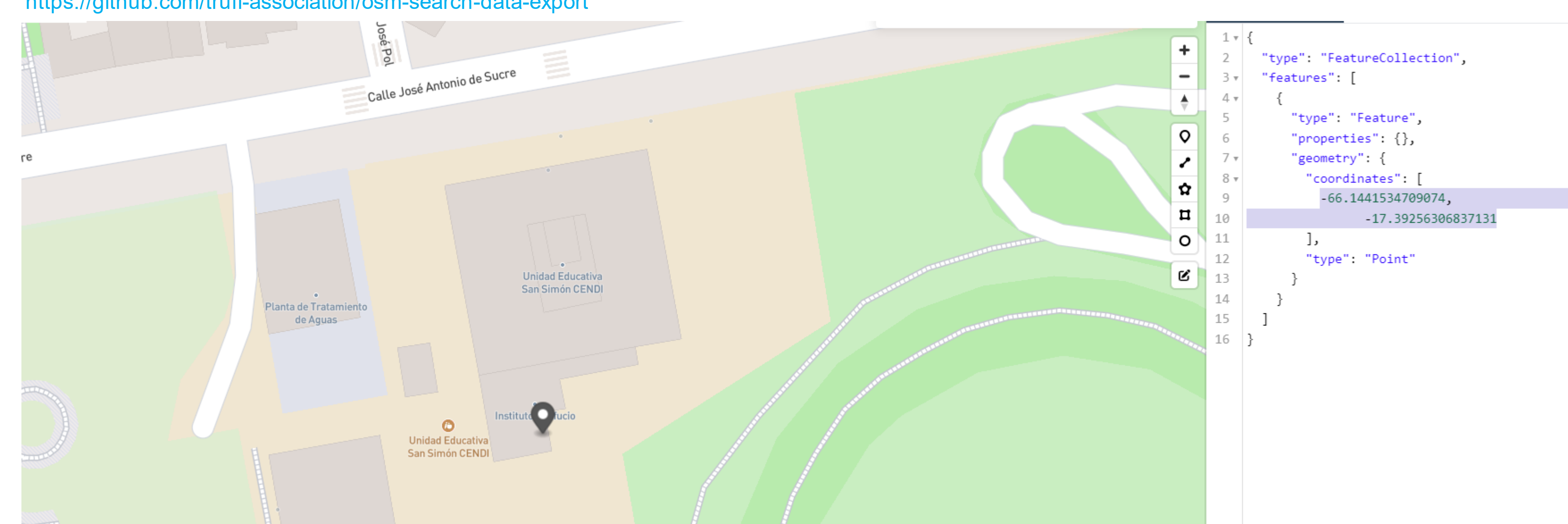
La colección de datos para la búsqueda están dentro del archivo "search.json"

```

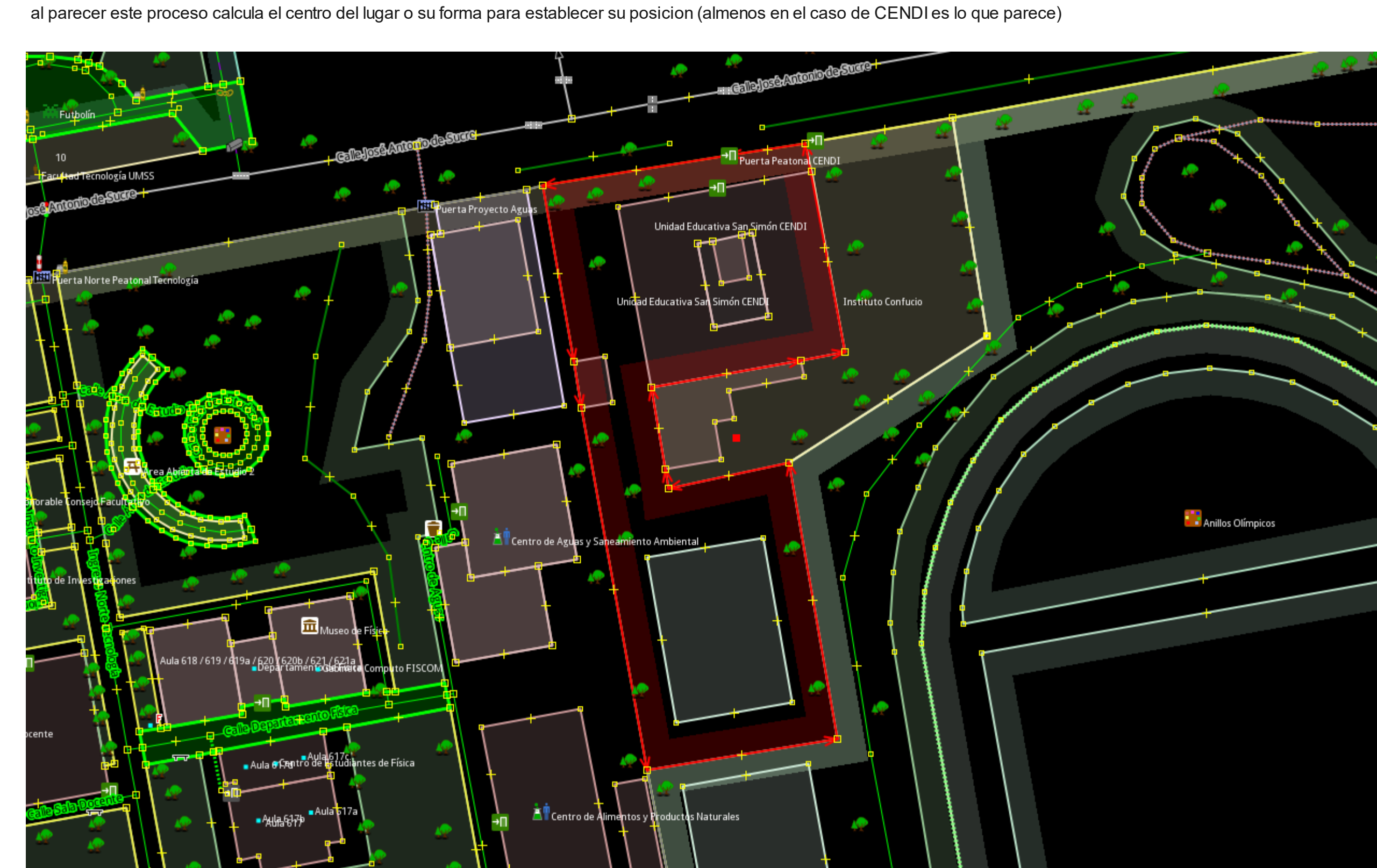
{
  "amenity:fast_food": [
    {
      "amenity:fast_food": "Unidad Educativa San Simón CENDI",
      "geometry": {
        "coordinates": [
          -66.1441534709074,
          -17.39256306837131
        ],
        "type": "Point"
      },
      "amenity:school": true
    }
  ]
}
    
```

Este archivo se creo como ejemplo con el proyecto osm-search-data-export (por eso esta posicion es aproximada al que Trufi nos proporciona)

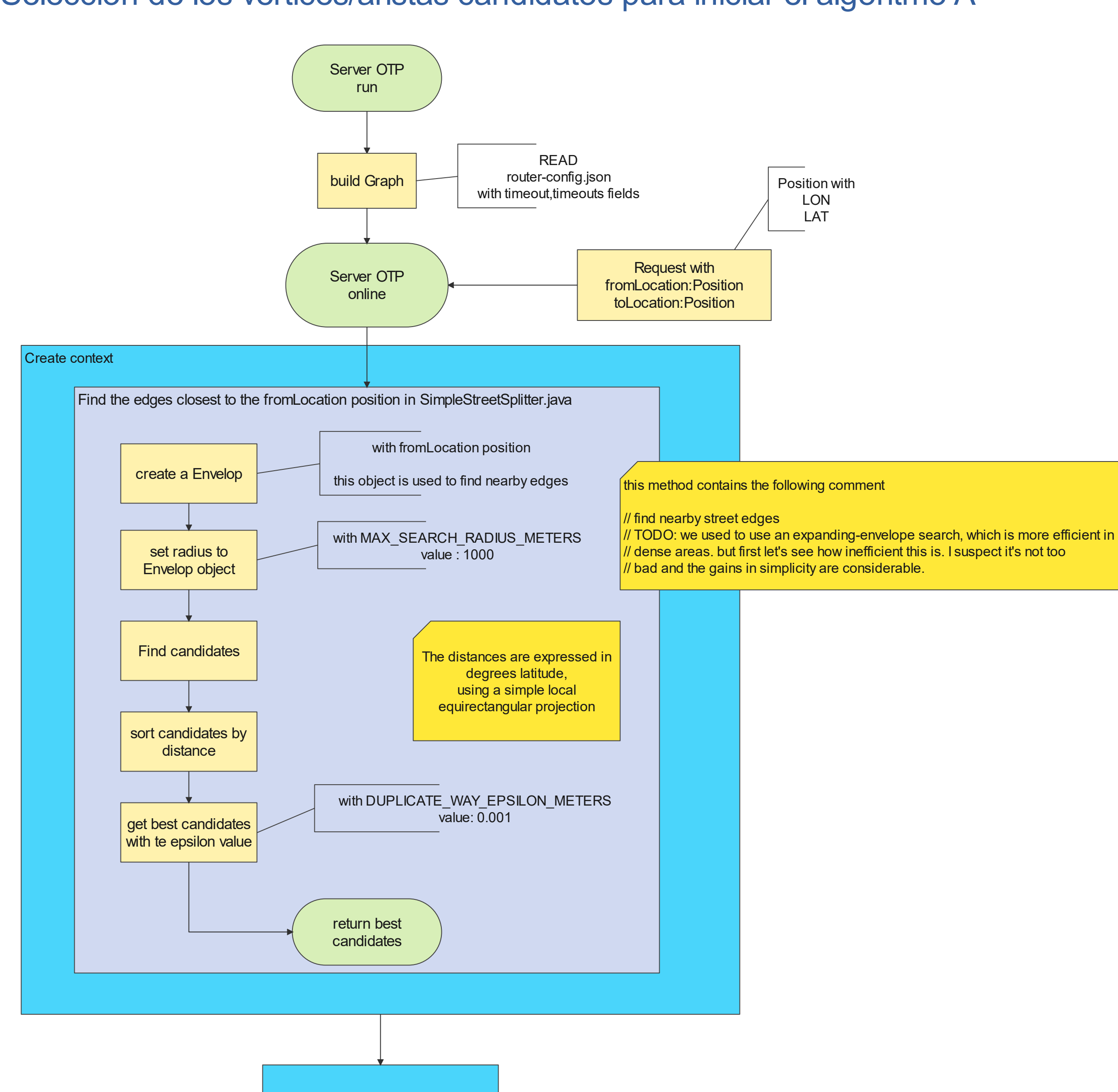
<https://github.com/trufi-association/osm-search-data-export>



al parecer este proceso calcula el centro del lugar o su forma para establecer su posición (al menos en el caso de CENDI es lo que parece)



## Selección de los vértices/aristas candidatos para iniciar el algoritmo A\*



## Conclusiones

Luego de la configuración del archivo router-config.json estableciendo los "timeouts" = [200] el problema persiste

considerando todo lo anterior se puede decir que tenemos dos causas directas del error

- 1.- La selección de la posición de inicio o destino
- 2.- El rango para la búsqueda de candidatos (basados en dos valores estáticos MAX\_SEARCH\_RADIUS\_METERS y DUPLICATE\_WAY\_EPSILON\_METERS)

Las posibles soluciones son

para la selección de una posición más útil podemos cambiar la posición del lugar en el archivo search.json

para el segundo error es necesario generar otro archivo jar ya que los valores MAX\_SEARCH\_RADIUS\_METERS y DUPLICATE\_WAY\_EPSILON\_METERS son estáticos y no se pueden modificar