



Handlungsfeld Gebäude und Wohnen

- Neuen Wohnraum schaffen (Nachverdichtung)
- Geschosswohnungsbauten im Bestand modernisieren
- Öffentliche Gebäude sanieren
- Wohnungsnahe Nahversorgungsstandorte sichern und weiterentwickeln

Schlüsselprojekte

Handlungsfeld Freiraum

- Öffentliche Grünflächen qualifizieren und gestalten
- Wichtige Grün- und Verbindungsachsen gestalten
- Bewegungs- / Seniorenparcours errichten
- Gastronomisches Angebot erweitern
- Freizeitangebote im Freien für Jugendliche ausbauen
- Öffentliche Spielfläche aufwerten
- Schlüsselprojekte
- Naturschutzgebiet sichern
- Wohnumfeld verbessern
- Gewässerentwicklung Röhtheimgraben

Handlungsfeld Verkehr und Mobilität

- Regionale Anbindung MIV+ÖV
- Fuß- und Radwegeachse verbessern
- Bestehende Radwege optimieren
- Querungshilfen an Hauptstrassen optimieren
- Car-Sharing Stationen errichten/in Planung
- Straßenausbau (bereits angemeldet)
- Bewohnerparkgebiete nachsteuern
- Potentiale zur Verkehrsberuhigung von Straßenzügen prüfen
- Masterplan Uni-Südgelände mit Neuordnung Erschließung und Parken umsetzen

Schlüsselprojekte

Handlungsfeld Soziales Miteinander

- Begegnungsstätte/Quartierszentrum schaffen
- Vorhandene Gemeindesäle auch für außerkirchliche Veranstaltungen nutzen
- Schwerpunktbereiche für Quartiersmanagement

Schlüsselprojekte

Handlungsfeld Bildung und Bewegung

- "Röhtheimer Rundweg" anlegen
- Schulhöfe für Kinder zum Spielen außerhalb der Schulzeiten öffnen und aufwerten
- Sportstätten für die Allgemeinheit teilweise öffnen
- Sport- und Freizeitachse "Erlangen Südost"

Schlüsselprojekte

Abgrenzung Untersuchungsgebiet Soziale Stadt Erlangen-Südost



Büro PLANWERK
STADTENTWICKLUNG STADTMARKETING VERKEHR, GdbR
Äußere Sulzbacher Straße 29 • 90491 Nürnberg
Telefon 0911 - 650828 - 0 • Telefax 0911 - 650828 - 10
kontakt@planwerk.de • www.planwerk.de



Topos team
Hochbau-, Stadt- und Landschaftsplanung GmbH
Theodorstraße 5 • 90491 Nürnberg
Telefon 0911 - 815 80 15 • Telefax 0911 - 815 80 12
kontakt@toposteam.de • www.toposteam.de

