

# POD systemet i NRO

POD = Probability of detection = Sannsynlighet for funn.

**Total POD** måles under ett e-søk med 100 figuranter eller gjenstander utlagt. (100 lar seg ikke gjøre i praksis men 10 er praktisk gjennomførbart)

Hundefører gjennomfører en teig med ukjent antall figuranter og oppgir **antatt POD** etter søket. Ved opptelling av funn, minus utlegg beregnes **total POD**. Ved å bruke dette systemet over tid, kan hundefører bli meget treffsikker ved beregning av sin **POD**.

Ved et normalt grundig søk i en skogsteig oppgir HF vanligvis ikke høyere **POD** enn 80 %.

Når området er begrenset og vi har meget god tid kan vi høyne dette til 90 %. Da gjerne etter to søk i samme teig.

I meget begrensede områder som feks. en holme eller en liten øy kan vi oppgi 100 % **POD**, men dette er unntak.

Hvis **antatt POD** for en teig er lavere enn 40 %, bør denne teigen normalt betraktes som ikke avsøkt.

Husk **POD** er tid festet! Den savnede kan vandre inn i vårt området etter at vårt søk er avsluttet.

## Tabell:

**Antall søk i samme teig for å oppnå en total POD fra 40 % til 100%.**

Søk nr:	Antatt POD	Figuranter mistet	Figuranter funnet	Total POD
1	40 %	60	40	40 %
2	40 %	36	24	64 %
3	40 %	22	14	78 %
4	40 %	13	9	<b>87 %</b>
5	40 %	8	5	<b>92 %</b>
1	50 %	50	50	50 %
2	50 %	25	25	75 %
3	50 %	13	13	<b>88 %</b>
4	50 %	6	6	<b>94 %</b>
1	60 %	40	60	60 %
2	60 %	16	24	<b>84 %</b>
3	60 %	6	10	<b>94 %</b>
1	70 %	30	70	70 %
2	70 %	9	21	<b>91 %</b>
1	80 %	20	80	<b>80 %</b>
2	80 %	4	16	<b>96 %</b>
1	90 %	10	90	<b>90 %</b>
1	100 %	spesielle	tilfelle	<b>100 %</b>

05.05.03 Bjarne Isachsen