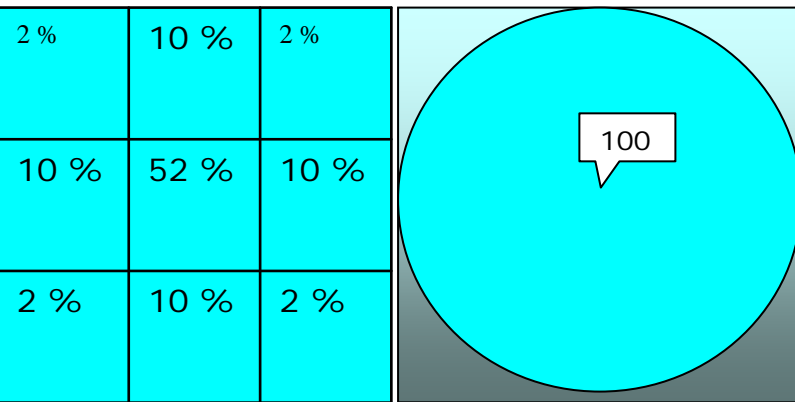


# Principer för sökplanering över vatten samt några begrepp som används



För andra vattenområden än oceaner och där områdena är av betydligt mindre storlek, exempelvis inom svenskt ansvarsområde, bedöms hela söksområdet som lika "hett". Här gäller att **POC(Probability of containment) = 100%**. **POD (probability of detection)** är sannolikheten att finna det eftersökta objektet inom det beräknade området

Vid alla spaningsinsatser efter saknade personer eller farkoster finns ett sök område bestämt. Detta område framräknat på basis av bl a vindar och strömmar, senast kända position, färdvägar mm.

Många faktorer påverkar möjligheterna att upptäcka det efterspanande objektet. Den strategiska uppläggnings av spaningen, val av sökmönster mm tar hänsyn till dessa faktorer.

Vid spaningsinsatser på oceanerna, där söksområden på tiotusentals kvadratmil gäller, möter man ofta uttrycket POC = Probability of Containment. Uttrycket innebär att man anger en procentsats som speglar möjligheten att "föremålet finns inom söksområdet" eller inom olika delområden av den totala ytan. De olika delytorna (rutorna) benämns ofta "celler".

Teorierna för söksområdesberäkning omarbetas ständigt. För närvarande pågår ett arbete som kommer att resultera i ändrade principer för beräkning av POC (se ovan). Bland annat kommer det "onödiga" område som uppstår när POD-cirkeln inskrivs i en kvadrat att elimineras.

Vidare tas hänsyn till att objekt förflyttar sig genom att surfa på oceanvågor.

**Tveka inte att diskutera söksområde och sökplanering med MRCC!**

Söknumren 1-5 innebär att vid t ex två sök i samma område, läses kurvan för spaning nr 2 (för sök 3, 4 och 5 resp. kurva). Vid sök nr. 2 i samma område ökas POD till 96%. Vid beräkning av POD används fyra grundparametrar, nämligen:

- Sökavstånd
- Antal sökenheter
- Söksområdets storlek
- Tillgänglig söktid

All sökplanering är en kompromiss där olika faktorer spelar in (mörker, vattentemperatur, enheters tillgänglighet mm).

