

Alte Fragen, moderne Methoden: Neue Einblicke durch GPS und Co



**Sommertagung Zitadelle Spandau
Manuel Roeleke, 19. Juni 2021**



Automatisierung

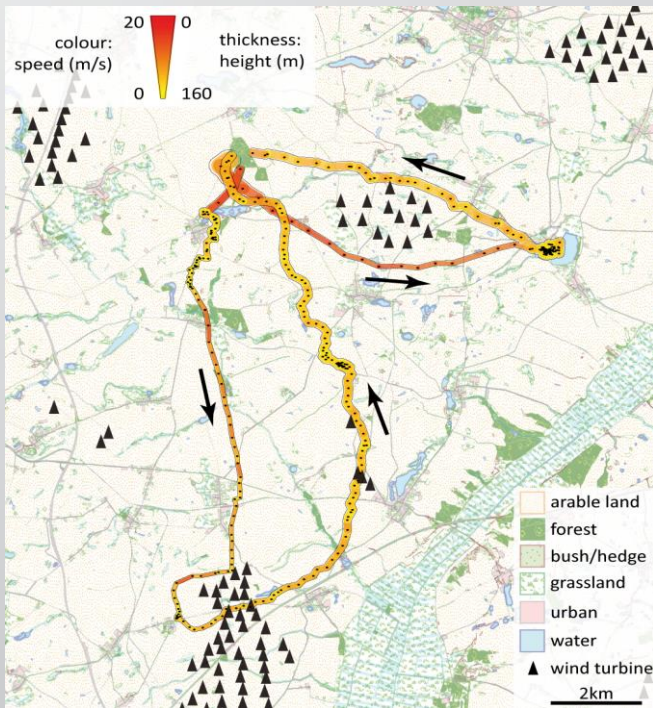
Viele Tiere gleichzeitig



Automatisierung

Viele Tiere gleichzeitig

Lückenlose, hochaufgelöste Daten



Advanced tracking and localization of animals in real-life systems

Entwickelt von Sivan Toledo (Tel Aviv University) und Ran Nathan (Hebrew University of Jerusalem)

BioMove Video zum ATLAS system:

<https://www.youtube.com/watch?v=a6wziXsHvtM>

+++++

Sender günstig

Leicht

Viele Tiere gleichzeitig

Extrem hoch aufgelöst

**Verfolgung der Tiere live am
Computer**

+++++

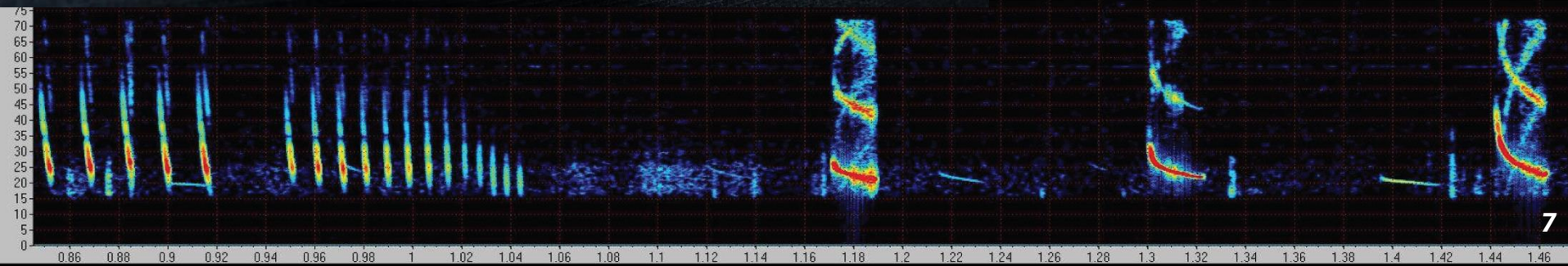
System teuer

**Aufbau und Pflege des
Systems aufwendig**

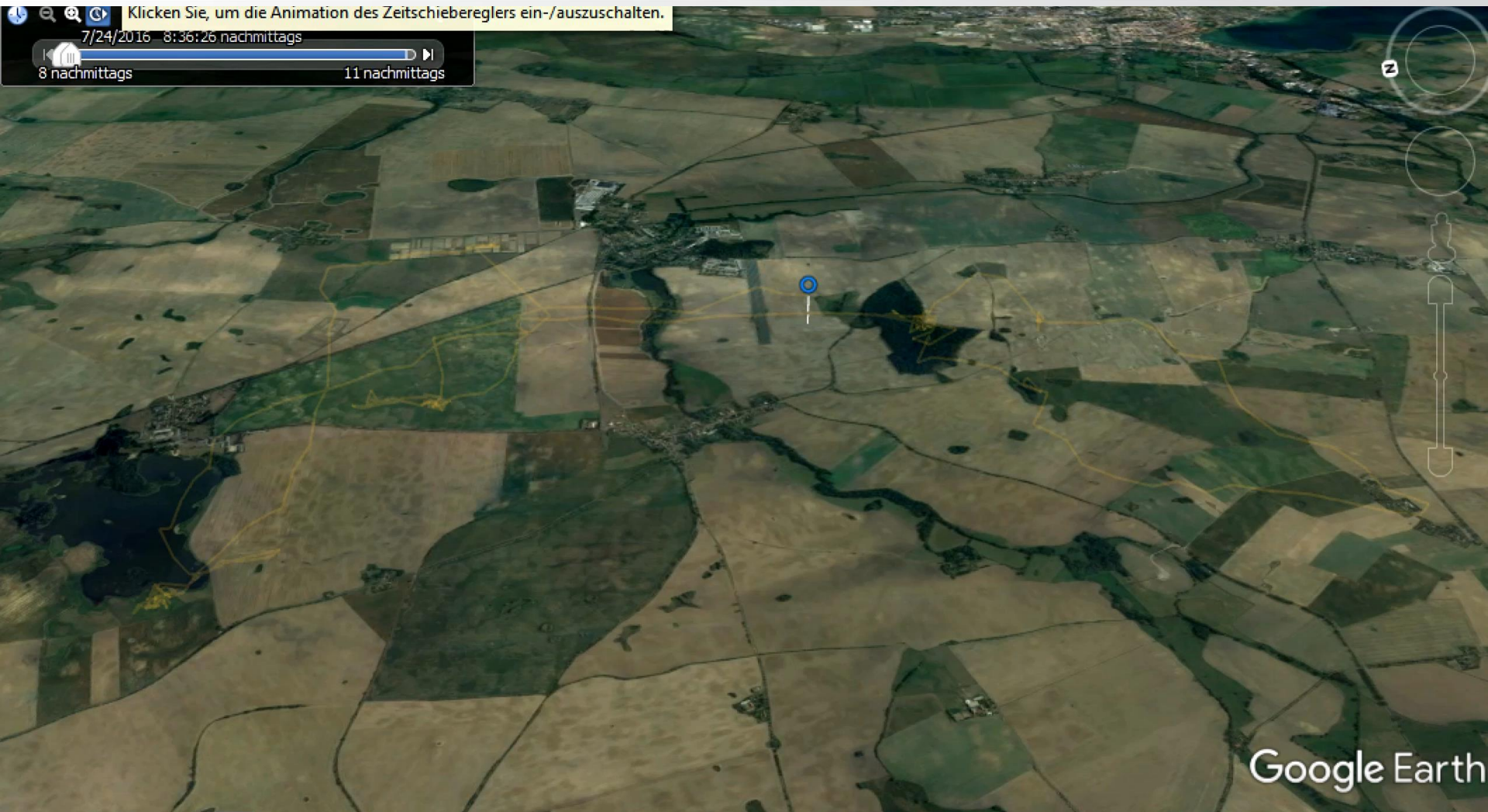
Räumlich begrenzt

(Noch) keine Höhendaten

Keine zusätzlichen Sensoren



GPS



Suchflug, alleine



Jagdrufe, alleine

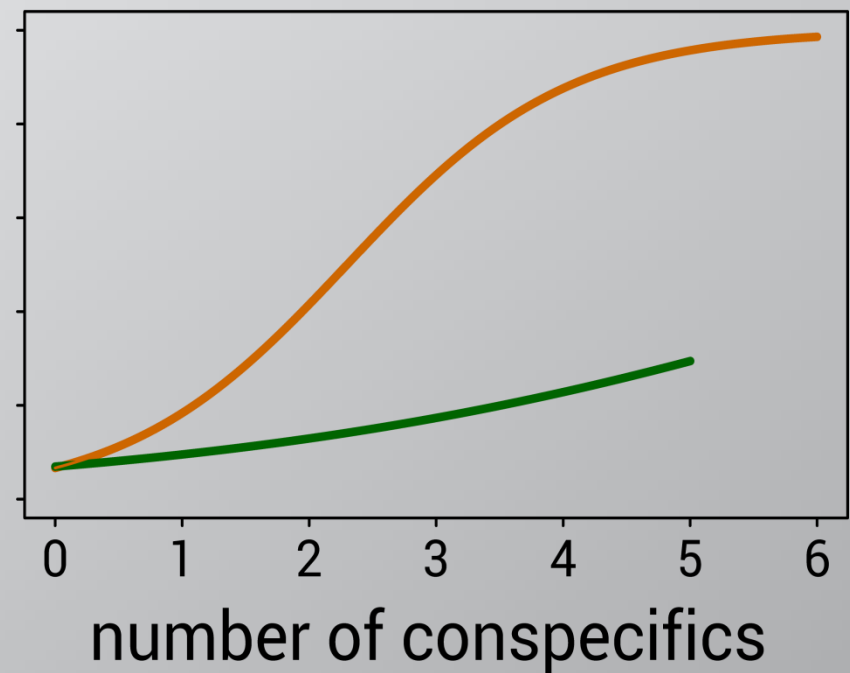
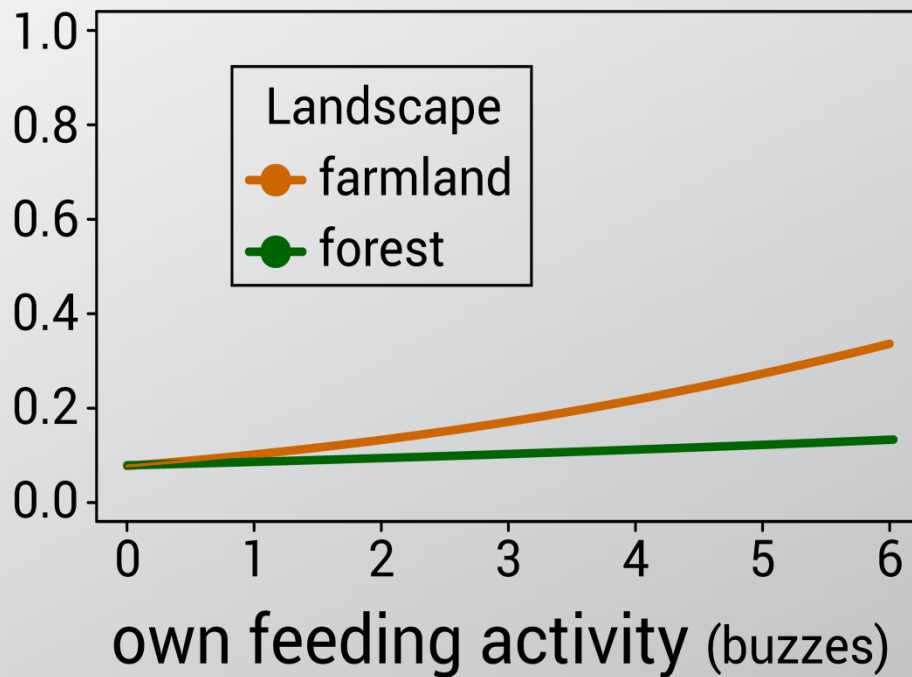


Suchflug, Artgenossen in der Nähe

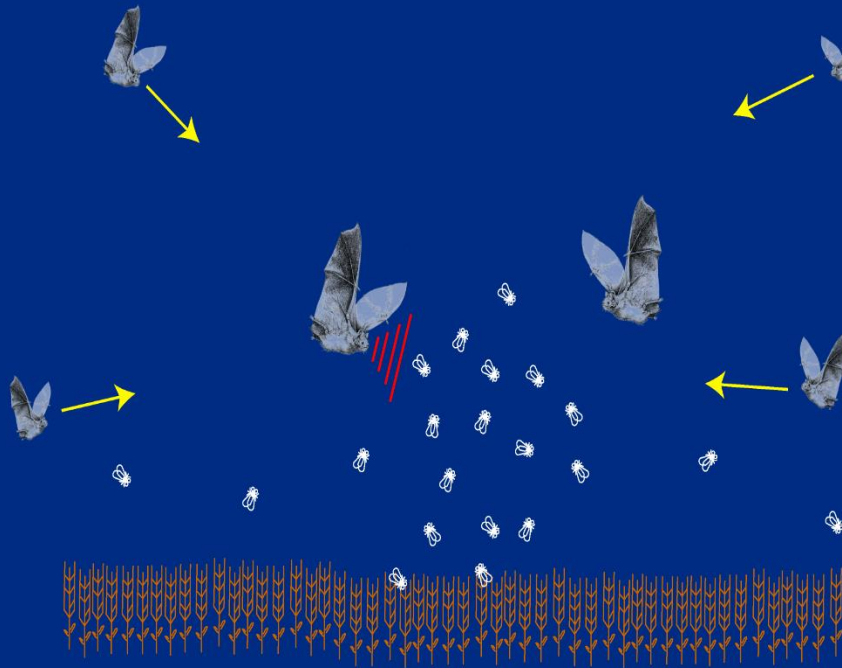


Jagdrufe, Artgenossen in der Nähe

Probability of transitions from directed movement to ARM



GPS – Soziales Jagdverhalten



+++++

***Auch für kleine Studien und
Naturschutz-relevante
Fragen anwendbar***

Lückenlose Daten

***Zusätzliche Erkenntnisse
durch zusätzliche Sensoren***

+++++

Teuer

***Quartiere sollten bekannt sein
(Wiederfang)***

***Schwer – nur für große Arten
anwendbar und nur für
kurze Zeit***

***Artenschutzrechtliche
Prüfung nötig***

Danksagung

BioMove Team

Christian Voigt und IZW batlab

Torsten Blohm, Uwe Hoffmeister, Tobias Teige

ZALF Feldstation Team

Ran Nathan und Sivan Toledo

