

WP3. Het gebruik van weerradars uit naburige landen

Dit onderdeel wordt uitgevoerd door het KNMI-R&D: Projectleider Dr. G. Burgers

Doel: Pilot met weerradars uit naburige landen om haalbaarheid te toetsen en gegevens beschikbaar te maken voor modellering in Flysafe3.

Motivatie: De radars die gebruikt worden voor het vaststellen van de vogeltrekintensiteit hebben maar een beperkt bereik. Maar een deel van het gehele radarbeeld geeft betrouwbare informatie. Typisch wordt er ongeveer 2000 km² van het luchtruim per radar gebruikt. Met 2 radars en een oppervlak van Nederland van ruim 40.000 km², is dit dus maar een klein gedeelte van het totale oppervlak. Het is daarom wenselijk om modellen te maken die in staat zijn om te extrapoleren buiten de ruimte die door de radars wordt gemeten. Hiervoor is het nodig om eerst meer kennis te verzamelen over de ruimtelijke patronen van vogeltrek. Dit kan alleen door meer radars, ook buiten Nederland, bij het onderzoek te betrekken. In FlySafe2 wordt de analyse nog niet uitgevoerd maar worden de gegevens verzameld om in een volgende fase dergelijke modellen te kunnen ontwikkelen.

Aanpak:

- 3.1. Inventarisatie van potentiële weerradars in W-Duitsland, N-Duitsland, Denemarken, Z-Noorwegen, Z-Zweden, Z-Finland, België, N-Frankrijk, en eventueel O-Engeland. Contact leggen en beschikbaarheid gegevens inventariseren. Conclusies trekken m.b.t. de te gebruiken gegevens voor pilot project. Dit zouden gegevens moeten zijn van hetzelfde najaar en van tenminste 6 radars.
- 3.2. Bestaand vogel-algoritme toetsen op beschikbare weerradars en waar nodig algoritme aanpassen.
- 3.3. Genereren van profielen van vogeltrek dichtheid, treksnelheid en trekrichting van de verschillende radars (incl. betrouwbaarheidsmaat). Beschikbaar maken van de resultaten in de gezamenlijke database (BigGRID).
- 3.4. Regionaliseren binnen het radarbeeld van de Nederlandse radars. Vooral bij den Helder zien we dat er grote verschillen zijn tussen het radarbeeld boven land en boven de Noordzee. Hetzelfde kunnen we verwachten bij andere radars die een groot verschil in landschap hebben binnen het bereik van de radar (land-zee of vlak-bergen). Er wordt getracht het algoritme zo aan te passen dat dit onderscheid gemaakt kan worden.

Mijlpalen:

- 3.1. T0+4: Tussenresultaat van inventarisatie, te bespreken met CLSK en UvA (zie aanpak 3.1.)
- 3.2. T0+16: Gemeten profielen beschikbaar in database, incl. documentatie
- 3.3. T0+24: Resultaat regionalisering radarbeeld, incl. rapportage

Deliverables:

- 3.1. Kort overzicht van potentiële weerradars en beschikbaarheid gegevens
- 3.2. Gegevens van profielen van vogeltrek dichtheid, treksnelheid en trekrichting beschikbaar in database
- 3.3. Rapport met de resultaten van WP3.