



**Polisen**

# **Sannolikheten att hitta föremål vid räddningssök efter försvunnen person**

– Försök med polishundekipage i Region Syd

---

Björn Öhman, Jens Frank

Sveriges lantbruksuniversitet, SLU  
Institutionen för ekologi  
2025



Sannolikheten att hitta föremål vid räddningssök efter  
försvunnen person  
– Försök med polishundekipage i Region Syd

Björn Öhman	Polismyndigheten, Region Syd Operativa sektionen/Hund
Jens Frank	Institutionen för ekologi, Sveriges lantbruksuniversitet <a href="https://orcid.org/0000-0002-4489-5171">https://orcid.org/0000-0002-4489-5171</a>

<b>Utgivare:</b>	Institutionen för ekologi, Sveriges lantbruksuniversitet
<b>Utgivningsår:</b>	2025
<b>Utgivningsort:</b>	Grimsö
<b>ISBN:</b>	978-91-8046-592-2
<b>DOI:</b>	<a href="https://doi.org/10.54612/a.4c1v1kcirf">https://doi.org/10.54612/a.4c1v1kcirf</a>
<b>Nyckelord:</b>	Tjänstehund, räddningshund, polishund.

© 2025 (Öhman, Björn; Frank, Jens)

Detta verk är licenserat under CC BY 4.0, andra licenser eller upphovsrätt kan gälla för illustrationer.

# Sammanfattning

Räddningssök efter försvunna personer är en viktig uppgift för polisens hundekipage. Syftet med detta försök var att undersöka hur stor andel av eventuella föremål (kassar och vantar) som hittas vid räddningssök efter en försvunnen person samt om träffprocenten skiljer sig mellan olika sökmetoder, utbildningsnivå och avstånd mellan sökslag. Försöket genomfördes som en övning vid regionalveckorna för patrullhundar i polisregion syd.

Totalt deltog 39 hundekipage fördelade över tre veckor under våren 2023. I genomsnitt hittade hundekipage som genomförde sektorsök med lös hund drygt 70% av kassarna och ca 30% av vantarna. Hundekipage som genomförde sektorsök med hunden i koppel hittade strax under 70% av kassarna och 6% av vantarna, och hundekipage som genomförde ledstångssök och skickade hunden ut åt sidorna från ledstången hittade strax under 30% av kassarna, samt strax under 20% av vantarna. Hundekipage som skickade hunden åt höger och vänster från ledstången hittade jämfört med de ekipage som använde någon av de andra metoderna en signifikant lägre andel av de utplacerade kassarna. Det fanns inget samband mellan sökslagets avstånd och andelen hittade små föremål (vantar). Däremot hittades signifikant fler kassar vid kortare avstånd mellan sökslagen än vid längre avstånd mellan sökslagen. Mot bakgrund av att hundekipagen hittade en förhållandevis låg andel av de mindre föremålen och en betydligt större andel av de större föremålen bedömer vi att hundarnas låga förväntan på att söka och hitta mindre föremål gjorde att andra faktorer, som t ex slumpen, fick större effekt.

# Innehållsförteckning

<b>Sammanfattning</b> .....	<b>3</b>
<b>1. Inledning</b> .....	<b>5</b>
<b>2. Metod</b> .....	<b>7</b>
2.1. Allmänt .....	7
2.2. Ledstängerna .....	7
2.3. Sökmeter .....	8
2.4. Instruktioner till förarna.....	9
2.5. Föremål .....	11
<b>3. Resultat</b> .....	<b>14</b>
3.1. Effekt av olika sökmeter .....	14
3.2. Effekt av olika transektavstånd .....	16
<b>4. Diskussion</b> .....	<b>22</b>
<b>Tack</b> .....	<b>25</b>

# 1. Inledning

En patrullhund inom svensk polis har en bred kompetens och utbildas i lydnad, skyddsarbete, sök efter föremål (brottsplatsundersökning), eftersök av gärningsperson i inomhus- och utomhusmiljö (lokalieringssök) och räddningssök efter försvunna personer i terräng (räddningssök). De utbildas också i spår, både i tätort på hårt underlag samt i terräng. Patrullhundarnas kompetens delas in i två utbildningsnivåer, dressyrnivå 1 och dressyrnivå 2. När en hund för första gången tas i tjänst har den godkänts i samtliga moment som utgör dressyrnivå 1. Därefter ska hunden vidareutbildas av sin förare och efter 1 år ska den prövas och godkännas i dressyrnivå 2. Skillnaden mellan dressyrnivåerna är att skyddsarbetet blir lite mer omfattande i dressyrnivå 2, där det ingår ett modprov, ytterligare ett munkorgsmoment samt att kravet för återkallandet ökar. Vidare ska också förarna kunna söka med sina hundar okopplade i lokaliseringssök av misstänkta gärningspersoner och vid brottsplatsundersökning. En annan skillnad är att hundarna i dressyrnivå 2 också ska hitta och markera mindre föremål samt föremål som är dolda. I räddningssöken ska inte bara förarna kunna söka med sin hund lös utan hunden ska även kunna söka av en ledstång enligt en specifik metod som ställer krav på att hunden är högt motiverad, har förmåga att arbeta självständigt och samtidigt har stor samarbetsvilja där den kan sändas ut i terrängen enligt förarens dirigeringar och komma tillbaka till föraren då denne kallar på hunden. I räddningssöket ska hundarna med skallgivning markera fynd av människa och fynd av föremål kontaminerade med vittring från människa. Spåren i dressyrnivå 2 är både längre och äldre jämfört med kraven i dressyrnivå 1.

I storstadsregionerna (Region Stockholm, Region Väst samt Region Syd) utbildas även många av patrullhundarna för att kunna verka i en hundgrupp mot en folksamling vid exempelvis demonstrationer. I många av landets regioner är målsättningen att så många patrullhundarna som möjligt också ska vara utbildade att söka efter narkotika och vapen. I denna studie var 27 av hundförarna män och 12 var kvinnor.

Räddningssök efter försvunna personer är en viktig uppgift för polisens hundekipage. Hundar och hundförare tränar kontinuerligt för att stärka förmågan.

Syftet med studien var dels att mäta om det finns skillnader i hur många föremål hundekipagen hittar kopplat till avstånd mellan sökslagen, men också om det finns skillnader som kan ha att göra med hundarnas utbildningsnivå, om förarna sökte med lös eller kopplad hund eller om hundens förare dirigerade hunden att söka av det aktuella terrängavsnittet från ledstången. Ett viktigt syfte var att få ett referensmått för tidsåtgång och träffprocent för framtida uppföljning efter justering av metodik och/eller utbildningsinsatser.

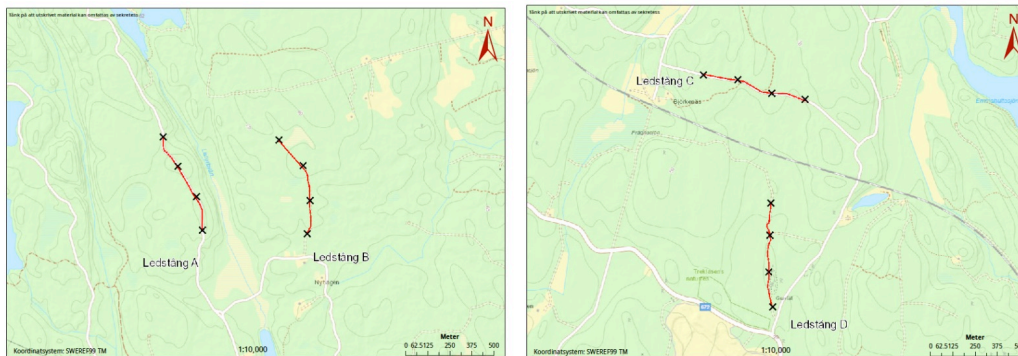
## 2. Metod

### 2.1. Allmänt

Försöket genomfördes som en övning inom ramen för de regionala utbildningsveckorna för patrullhundar i Polis Region Syd 2023. Totalt deltog 39 ekipage under tre olika veckor, vecka 17, vecka 19 och vecka 21. Av de 39 ekipagen var 12 hundar godkända i dressyrnivå 1 och 27 av hundarna var godkända i dressyrnivå 2. 32 av hundarna var hanar och 7 var tikar. Upplägget på övningen var att skogsterräng skulle sökas av i förhållande till en ledstång. En ledstång kan t.ex. vara en väg, stig eller en kraftledningsgata. Ledstängerna och terrängen var okända för förarna och de söktes av i dagsljus. Under vecka 17 och vecka 19 hade inte bladverket hunnit slå ut på lövträd och undervegetationen medan så var fallet vecka 21. Studien har inte specifikt tagit hänsyn till väder och vindförhållanden.

### 2.2. Ledstängerna

Terrängen i samtliga sökområden hade valts ut för att i huvudsak utgöras av normalt framkomlig skogsterräng av blandskog. Ledstängerna A, C och D utgjordes av grusvägar och ledstång B var en större skogsstig. Hundförarna fick uppgiften att med sina hundar söka av terrängen i förhållande till en ledstång som var 600m lång. Sökdjupet vinkelrätt ut från ledstången var 50m på varje sida. Totalt var sökområdet således 600m x 100m vilket ger en total yta om 6 hektar. De fick ingen information om vare sig typ av fynd eller hur många fynd som skulle kunna finnas utplacerade i terrängen.



**Figur 1.** Kartbilder av ledstång A, B, C, D med markerade koordinater från syd till nord respektive väst till öst 0m, 200m, 400m, 600m

Ledstångerna delades i tredjedelar om 200m vardera. Den första tredjedelen skulle terrängen sökas med 20m mellan slagen, den andra tredje delen fick hundföraren bestämma själv med vilket avstånd som det skulle vara mellan slagen utifrån hur de hade gjort vid ett skarpt ledstångssök efter en människa. Den sista tredjedelen av ledstången skulle föraren söka med ett avstånd av 70m mellan slagen. De hundförare som skulle gå ute i terrängen och söka skulle gå med det angivna avståndet mellan slagen. Om de sökte med hunden lös styrde de hunden på det sätt som de själva fann lämpligast. De hundförare som skulle skicka sin hund från ledstången skulle skicka hunden så att det blev ungefär angivet avstånd mellan hundens sökslag, inkluderat både sökslaget ut i terrängen och sökslaget hunden gör tillbaka till ledstången, som avsågs för respektive tredjedel av ledstången. På den första tredjedelen blev det enligt försöksupplägget ungefär 10 sökslag på varje sida och på den sista tredjedelen av ledstången blev det ungefär 3 sökslag på varje sida om ledstången. Antalet sökslag på den andra tredjedelen av ledstången varierade då respektive hundförare själv bestämde med vilket avstånd som terrängen skulle sökas av med.

### 2.3. Sökmeter

Ekipagen vars hundar var godkända i dressyrnivå 1 (D1) delades in i två grupper och ekipagen vars hundarna var godkända i dressyrnivå 2 (D2) delades också in i två grupper. Den ena gruppen hundförare med D1 hundar skulle söka av hela ytan genom att gå med hunden kopplad och den andra gruppen med D1 hundar skulle söka av sitt sökområde genom att gå med hunden lös. Den ena gruppen hundförare med D2 hundar skulle också söka av sitt sökområde genom att gå med lös hund ute i terrängen. Hundföraren



i den andra gruppen med D2 hundar fick i uppgift att gå på ledstången och skicka sin hund lös ut i sökområdet. Samtliga grupper skulle söka enligt de givna anvisningarna. Vilken sökmetod som hundförarna tilldelades skedde genom slumpmässigt urval med hjälp av Excel.

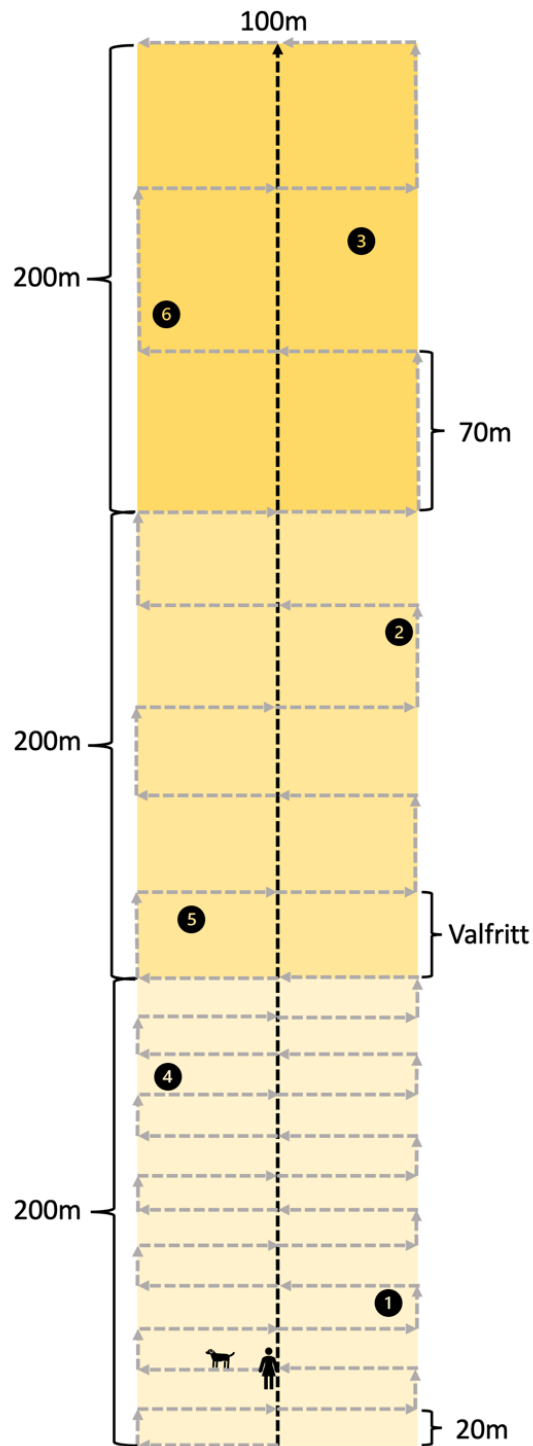
*Tabell 1. Utbildningsnivå och antal hundekipage som fördelats på respektive sökmetod.*

Utbildningsnivå	Sökmetod	Antal ekipage
D1	Sektorsök med kopplad hund	5
D1	Sektorsök med lös hund	7
D2	Sektorsök med lös hund	13
D2	Ledstångssök med lös hund som föraren dirigerar från ledstången	14

## 2.4. Instruktioner till förarna

Inför övningen samlades hundförarna på en ledningsplats där de skulle få sin sökuppdrag och annan information kopplat till sökuppdraget. Hundförarna fick både muntlig och skriftlig information om att de skulle rapportera in starttid och sluttid samt eventuella fynd. Vidare fick de instruktioner om att de efter genomfört sök skulle spara ned både sitt spår och hundens spår. Spåren sparade sedan övningsledaren ned som GPX filer.

Samtliga förare fick en tabell med fyra koordinater som var kopplade till den tilldelade ledstången och som benämndes 0m, 200m, 400m, 600m. De var tänkta att markera ledstångens sträckning, start och slut, likväl som ledstångens tredjedelar. Hundförarna fick själva spara ned de 4 koordinaterna till sin GPS av märket Garmin och modell Alpha 100. De fick ingen information om antal fynd och vilken typ av fynd de kunde förvänta sig att hitta. När hundförarna blivit tilldelade sin ledstång och fått instruktioner om hur övningen skulle genomföras och på vilket sätt de skulle söka med sin hund på respektive tredjedel av ledstången tog de sig själva ut med sina fordon till sina tilldelade ledstänger. Ledstängerna var belägna cirka 15-20 km från ledningsplatsen. Under övningen genomfördes allt samband mellan övningsledningen och förarna på en talgrupp på polisen radiosystem, RAKEL vilket innebar att samtliga förare kunde ta del av all radiotrafik mellan övningsledningen och varje enskild hundförare.



**Figur 2.** *Upplägget för ledstångsök. En 100 meter bred och 600 meter stor yta delades in i tre sektioner. Sektion 1 skulle sökas med 20 meter mellan slagen, sektion 2 med det avstånd mellan slagen som föraren själv skulle valt vid sök efter försvunnen person, och sektion 3 med 70 meter mellan slagen. I respektive sektion fanns två föremål utplacerade.*

## 2.5. Föremål

I samtliga sökområden fanns totalt sex föremål utplacerade, tre handskar och tre plastkassar som alla innehöll ett klädesplagg samt en 50cl PET-flaska som var fylld med vatten. Klädesplagget kunde vara en T-shirt, långärmad tröja eller ett par jeans. Två föremål fanns utplacerade i varje tredjedel av ledstången, en kasse och en vante. De var helt godtyckligt utplacerade, inte helt dolda men ändå placerade på ett sätt att de inte helt enkelt skulle kunna upptäckas visuellt av de förare som själva gick ute i terrängen och sökte med sina hundar. De var placerade någonstans på den sista fjärdedelen av djupet på respektive sida som var 50m vilket innebar att föremålen var placerade på ett djup någonstans mellan 37,5m och 50m.

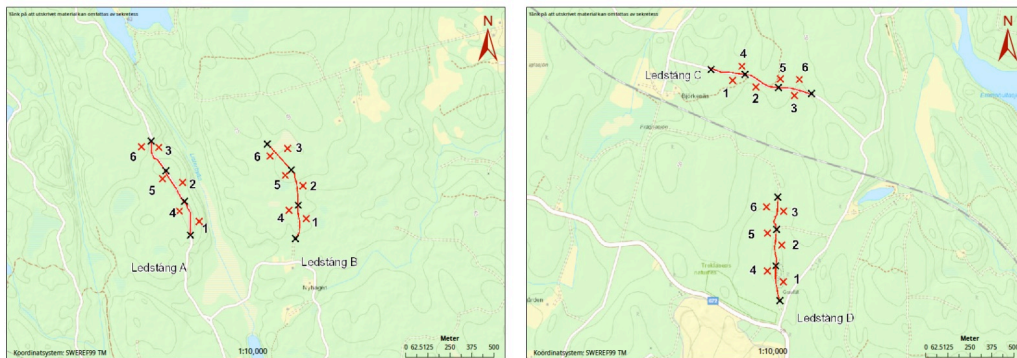


**Figur 3.** Plastkasse med föremål som kassarna kunde innehålla samt vantarna som ingick i studien inklusive föremålskod.



**Figur 4.** Exempel på fyndplats för kasse och vante.

Varje föremål fick ett nummer mellan 1-6. Föremål 1-3 placerades i stigande ordning från start till slut på höger sida om ledstången och föremål 4-6 placerades ut i stigande ordning från start till slut på vänster sida. Det betyder att föremål 1 och 4 var placerade på ledstångens första tredjedel, föremål 2 och 5 var placerade på ledstångens andra tredje del och föremål 3 och 6 fanns utplacerade i den sista tredjedelen av ledstången. Varje föremål hade samma placering under samtliga tre veckor och varje fynd fick en kod från vilken det gick att utläsa vid vilken ledstång den placerats, i vilken tredjedel av sökområdet den var placerad i samt vilken typ av föremål det var. LA1K betyder att föremålet fanns i ledstång A, att det var placerat i den första tredjedelen på ledstångens högre sida samt att det var en kasse.



**Figur 5.** Kartbild över ledstång A, B, C, D. Fyndplats markerad med rött kryss och nummer.

Vantar, klädesplagg samt PET-flaskorna var begagnade och har därför sedan tidigare blivit hanterade av människor på ett naturligt sätt. Plastkassarna köptes in på ICA MAXI i Löddeköpinge cirka två månader innan genomförandet av övningen och har under den tiden kontinuerligt hanterats av försöksledaren och dennes medhjälpare. Föremålen var dessutom hanterade av människor cirka 24 timmar innan ett sök påbörjades, antingen av en hundförare som dagen innan hittat föremålet eller av övningsledaren eller dennes medhjälpare som varje dag gick ut och hanterade de föremål som inte blivit hittade av ett hundekipage. Föremålen hanterades då i cirka 60 sekunder.

*Tabell 3. Fyndkod, koordinat samt typ av fynd för ledstång A, B, C, D*

<b>Ledstång A</b>		
<b>Fynd, kod</b>	<b>Koordinat</b>	<b>Typ av fynd</b>
LA1V	N6236711, E524491	Vante
LA2K	N6236926, E524397	Kasse
LA3K	N6237122, E524259	Kasse
LA4K	N6236766, E524380	Kasse
LA5V	N6236947, E524284	Vante
LA6V	N6237131, E524163	Vante

<b>Ledstång B</b>		
<b>Fynd, kod</b>	<b>Koordinat</b>	<b>Typ av fynd</b>
LB1V	N6236725, E525102	Vante
LB2K	N6236909, E525085	Kasse
LB3V	N6237119, E524996	Vante
LB4K	N6236770, E525004	Kasse
LB5V	N6236969, E524982	Vante
LB6K	N6237075, E524896	Kasse

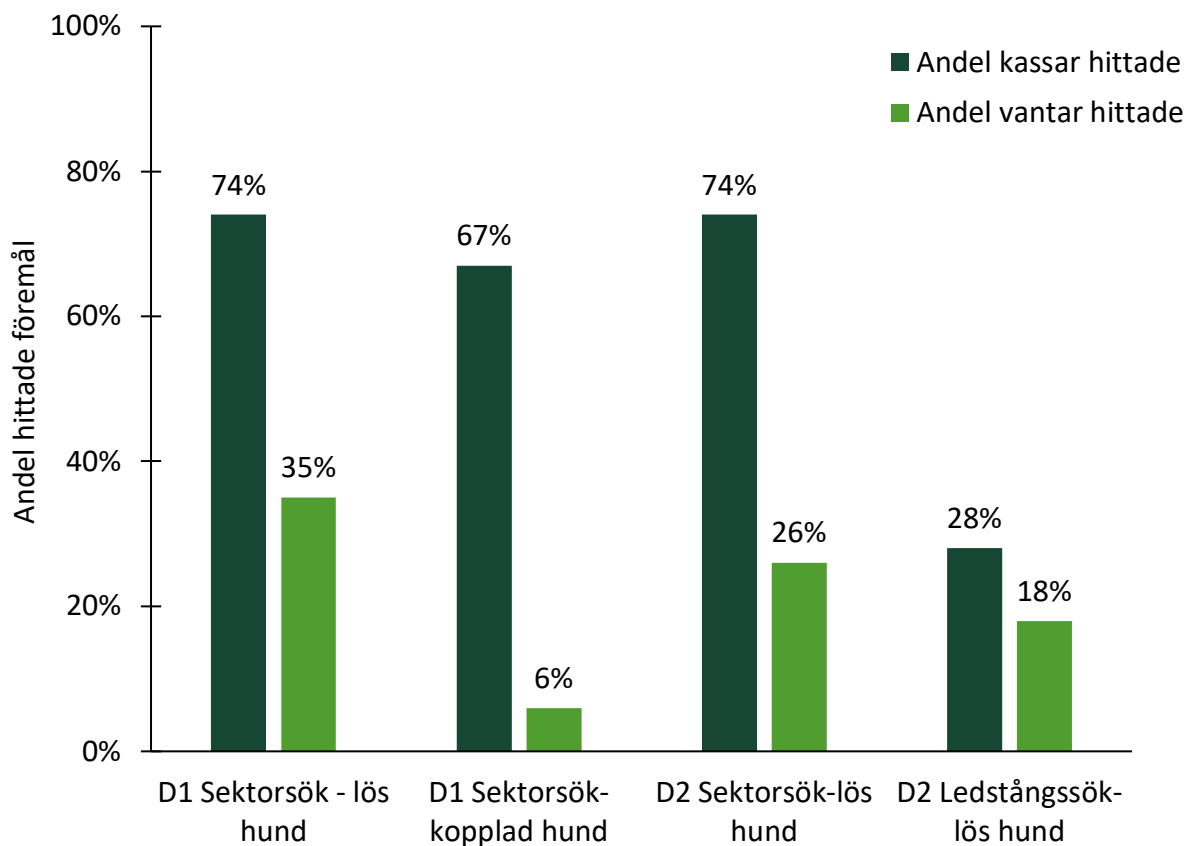
<b>Ledstång C</b>		
<b>Fynd, kod</b>	<b>Koordinat</b>	<b>Typ av fynd</b>
LC1K	N6231044, E528737	Kasse
LC2K	N6231008, E528870	Kasse
LC3V	N6230958, E529092	Vante
LC4V	N6231122, E528793	Vante
LC5V	N6231051, E529011	Vante
LC6K	N6231046, E529120	Kasse

<b>Ledstång D</b>		
<b>Fynd, kod</b>	<b>Koordinat</b>	<b>Typ av fynd</b>
LD1K	N6229911, E529027	Kasse
LD2V	N6230117, E529016	Vante
LD3V	N6230308, E529028	Vante
LD4V	N6229972, E528937	Vante
LD5K	N6230183, E528937	Kasse
LD6K	N6230331, E528931	Kasse

### 3. Resultat

#### 3.1. Effekt av olika sökmetoder

Andelen vantar som hittades skiljde sig inte signifikant mellan de olika sökmetoderna. Andelen kassar som hittades var emellertid signifikant lägre för de hundekipage med dressyrnivå 2 som använde ledstångsök jämfört med; hundekipage i dressyrnivå 1 okopplat sektorsök ( $z = -3.3544$ ,  $p = 0.0008$ ), dressyrnivå 1 kopplat sektorsök ( $z = -2.4712$ ,  $p = 0.013$ ), dressyrnivå 2 sektorsök ( $z = -4.0431$ ,  $p < 0.00001$ ).



**Figur 6.** Andel hittade kassar och vantar vid användning av olika sökmetoder.

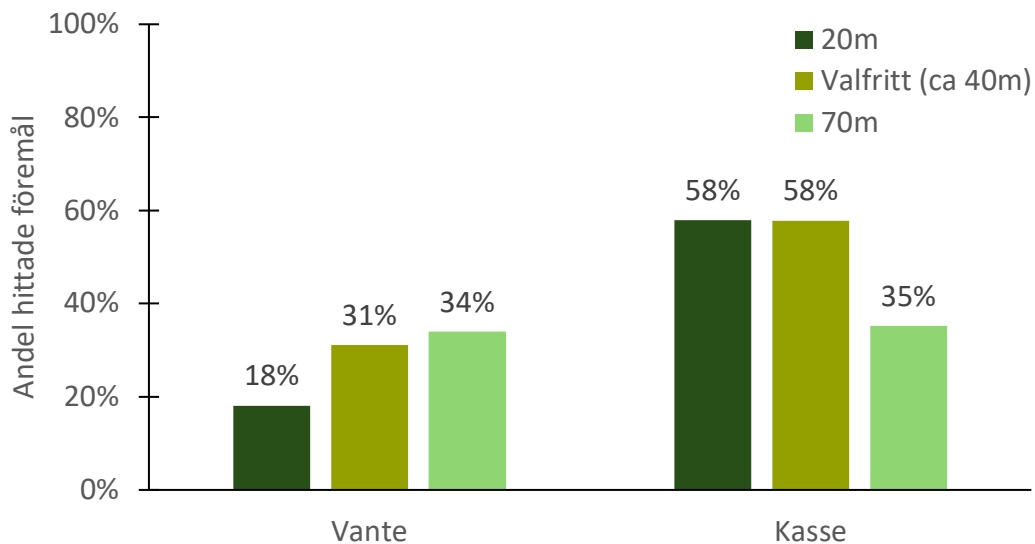
Tillryggalagd sträcka var längst hos hundar med dressyrnivå 2 som genomförde sektorsök med lös hund och kortast för hundar i dressyrnivå 1 som genomförde sektorsök i koppel. De förare som tillryggalade längst sträcka var de med hundar i dressyrnivå 1 som sökte med lös hund. Kortast sträcka förflyttade sig hundförare som skickade hunden åt höger och vänster från ledstången (tabell 4). Bland hundar med dressyrnivå 2 tillryggalade hundar som skickades ut från ledstången i genomsnitt 5,3 km medan hundar som följde föraren lös tillryggalade 6,6 km. Skillnaden är dock inte statistiskt signifikant ( $p=0.12$ ). Det är däremot söktiden som var 73 minuter i genomsnitt för de hundekipage som gjorde sektorsök med hunden lös, jämfört med 51 minuter för de som skickade hunden från ledstången ( $p=0.01$ ). Kvoten mellan tillryggalagd sträcka för hund och tillryggalagd sträcka för föraren låg mellan ett och två för alla typer av sök utom ett. För hundförare som rörde sig längs en ledstång och skickade hunden ut åt sidorna från ledstången var kvoten 8,8, dvs för varje km som föraren tillryggalägger, så tillryggalägger hunden 8,8 km.

**Tabell 4.** Söktid, tillryggalagd sträcka för hund respektive förare samt andel vantar och kassar hittade vid de olika typerna av sök. Kvoten  $\text{Km}^{\text{hund}}/\text{Km}^{\text{förare}}$  visar hur många km hunden har rört sig per km som föraren har rört sig vid söken.

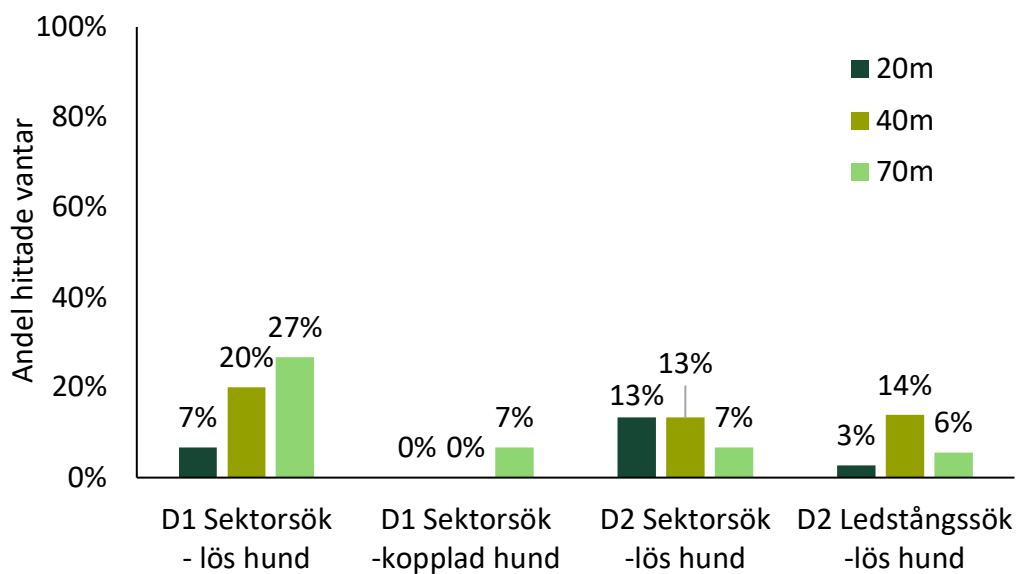
Typ av sök	Söktid (minuter)	Sträcka-hund (km)	Hastighet hund (km/h)	Sträcka-förare (km)	$\text{Km}^{\text{hund}}/\text{Km}^{\text{förare}}$	Hittade vantar	Hittade kassar
D1 Sektorsök, lös hund	82	5,8	4,3	4,2	1,4	35%	74%
D1 Sektorsök, kopplad hund	73	4,5	3,8	3,2	1,4	6%	67%
D2 Sektorsök, lös hund	73	6,6	5,4	3,5	1,9	26%	74%
D2 Ledstång, lös hund	51	5,3	6,2	0,6	8,8	18%	28%

### 3.2. Effekt av olika transektavstånd

Vantar hittas i samma utsträckning oberoende av transektavstånd. Kassar hittas i mindre utsträckning vid 70m avstånd mellan transekterna jämfört med 20m eller då hundförarna själva fick välja avstånd med hänsyn tagen till terrängen (dvs ca 40m), ( $z = 2.041$ ,  $p = 0.041$ ).

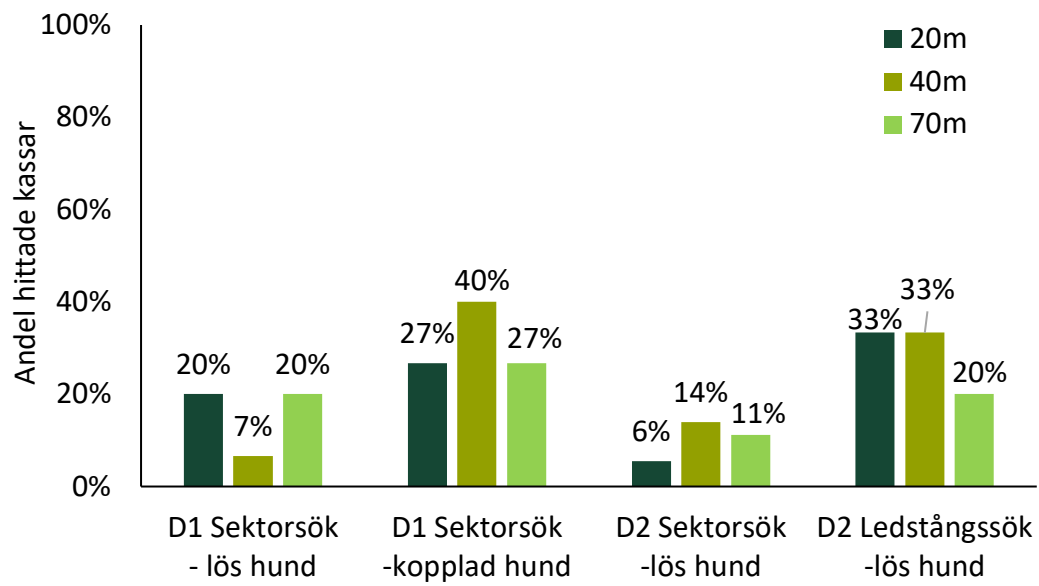


**Figur 7.** Andel hittade kassar och vantar vid olika transektavstånd.

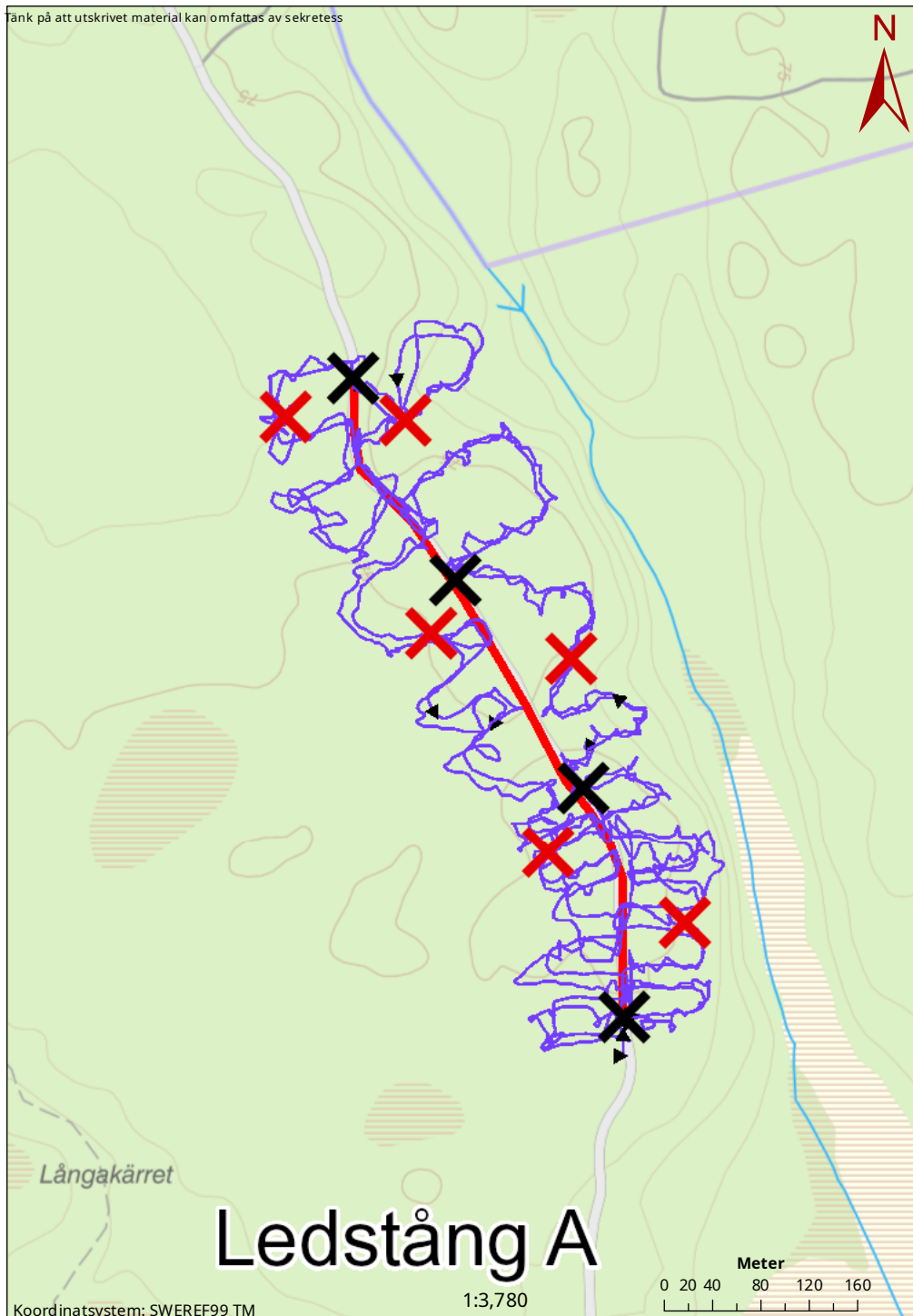


**Figur 8.** Andel hittade vantar vid olika transektavstånd för de olika typerna av sökmetoder.

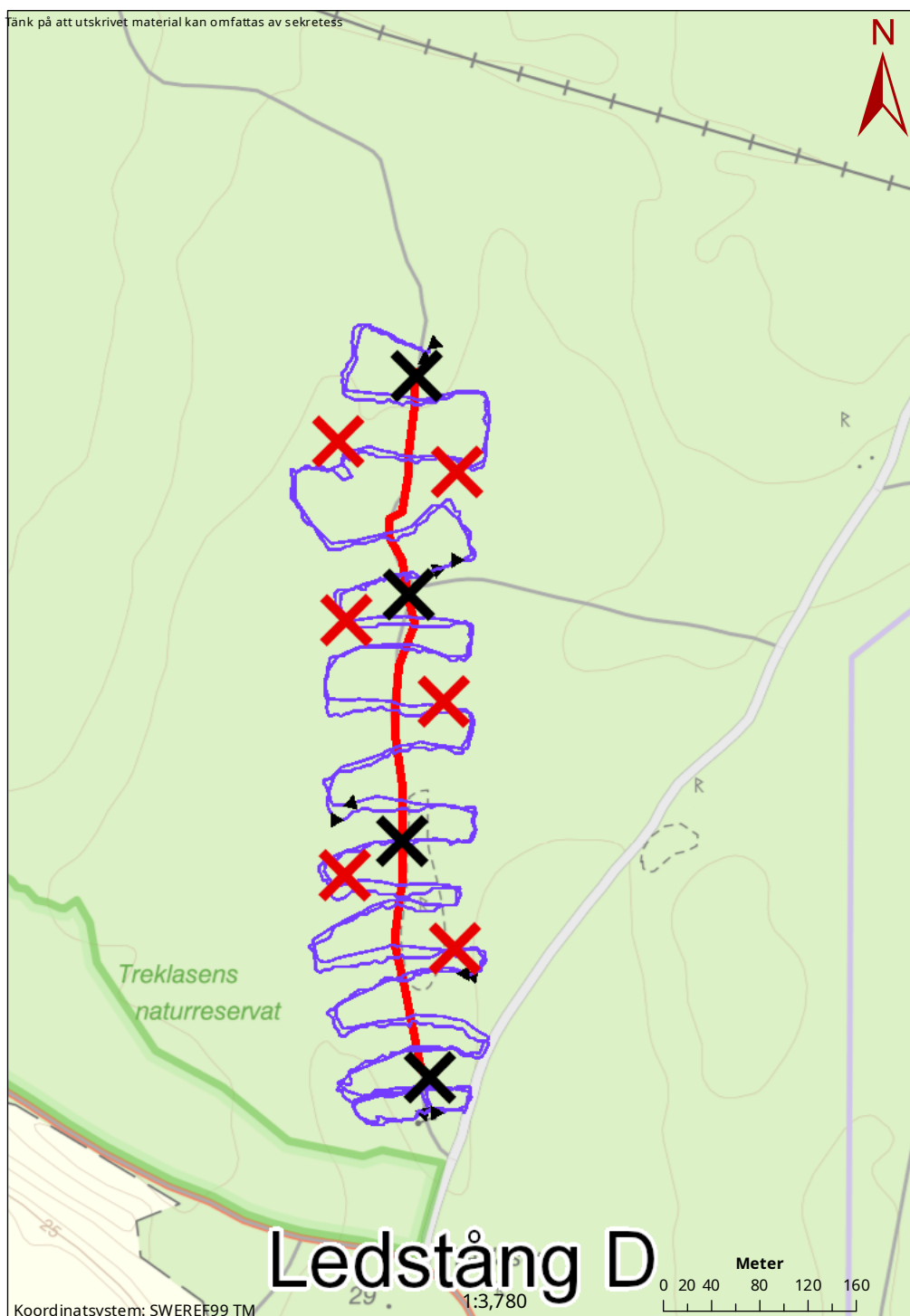




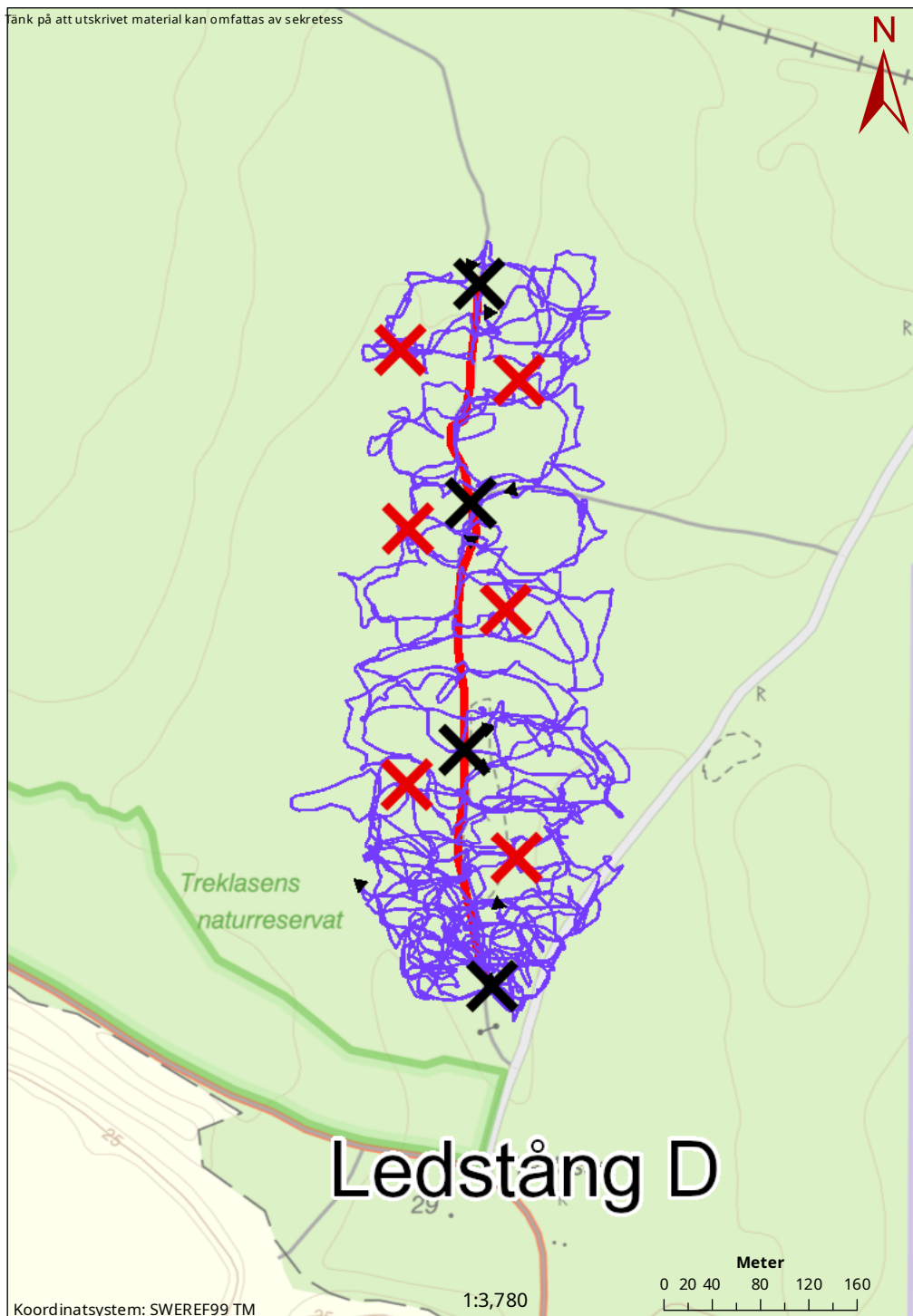
**Figur 9.** Andel hittade kassar vid olika transektavstånd för de olika typerna av sök



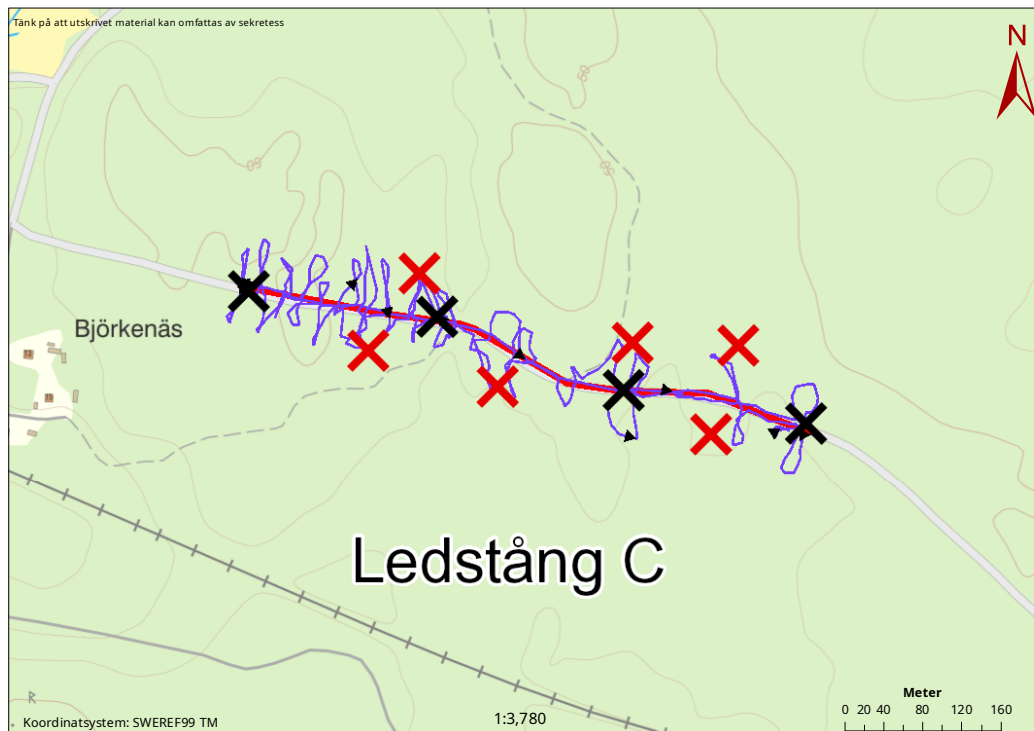
**Figur 10.** Exempel på sökmetod D1 Sektorsök – lös hund. Sju hundekipage med dressyrnivå 1 sökte med lös hund i ett S-mönster. Hundens och förarens tillryggalagda sträcka har loggats. Under sökandet i exemplet hittades 2 vantar och 3 kassar.



**Figur 11.** Exempel på sökmetod D1 Sektorsök-kopplad hund. Fem hundekipage med dressyrnivå 1 sökte med kopplad hund. Hundens och förarens tillryggalagda sträcka har loggats. Under sökandet i exemplet hittades 3 kassar.



**Figur 12.** Exempel på sökmetod D2 Sektorsök-lös hund. Tretton hundekipage med dressyrnivå 2 sökte genom att föraren gick i ett s-format mönster med hunden lös. Hundens och förarens tillryggalagda sträcka har loggats. Under söket i exemplet hittades 1 vante och 3 kassar.



**Figur 13.** Exempel på sökmetod D2 Ledstångssök-lös hund. Fjorton hundekipage med dressyrnivå 2 sökte genom att föraren följde ledstången (vägen) och skickade hunden ut på sidorna från ledstången. Hundens och förarens tillryggalagda sträcka har loggats. Under söket i exemplet hittades 2 kassar.

## 4. Diskussion

För mindre föremål som vantar syntes i praktiken inga skillnader i andel hittade föremål mellan de olika sökmetoderna. Detta kan bero på att hundarnas (och förarnas) förväntan är att hitta personer inte mindre föremål som vantar. För kassar, som är ett större föremål och har en större doftbild, var träffprocenten högre än för vantar, vilket också är rimligt. Den sökmetod som hade sämst träffprocent var ledstångsök där föraren rör sig längs ledstången och där hunden skickas ut på höger och vänster sida om ledstången för att söka. För kassar var sannolikheten för upptäckt mer än dubbelt så stor om hundekipaget som genomför sökandet använder någon av de tre andra metoderna jämfört med om hundföraren skickar hunden från ledstången. Den tillryggalagda sträckan för hundar som skickas från ledstången är inte signifikant skild från tillryggalagd sträcka för hundar med de andra sökmetoderna och därmed sannolikt inte orsak till den lägre träffprocenten, vi har heller inga rapporter om att hundföraren har upptäckt föremål före hunden. Den genomsnittliga söktiden var 30% kortare för hundekipagen som skickade hunden från ledstången vilket innebär att hundarna har rört sig med en högre hastighet och därför kan ha missat föremål. En bidragande orsak kan också ha varit att hunden vid denna typ av sök, då den skickas i ett särskilt mönster, måste ägna uppmärksamhet åt att hålla en förhållandevis rak linje på en i förhand bestämd sträcka och därefter vända tillbaka till föraren. Den uppmärksamhet som hunden behöver ägna åt detta kan innebära mindre uppmärksamhet på själva sökandet, åtminstone på föremål med en något mindre doftbild, som vantar och kassar. Ytterligare ett skäl som kan vara bidragande är att inlärningsmodellen kopplat till ledstångsökandet är så starkt förknippad med retning av en människa och att hunden efter retningen springer ut i hög hastighet och hittar en människa, inte ett föremål. Hundens förväntan att hitta en människa är möjligen så stor att det i större utsträckning än för de andra metoderna medför att hundarna missar att detektera och markera föremål.

Transektavstånd påverkade inte träffprocenten i den utsträckning vi förväntat oss. Eftersom ett mindre avstånd mellan transekterna innebär att hund och förare rör sig över en större del av sektorn borde de hamna närmare alla föremål och därmed ha en större chans att hitta fler föremål vid ett kortare avstånd mellan transekterna. Att resultaten inte entydigt visar ett sådant mönster hittar vi ingen riktig förklaring till. En möjlig förklaring är att försöksuppläggets snäva krav på att hundföraren skulle hålla ett på förhand bestämt avstånd mellan transekterna gjorde att föraren och hunden inte sökte av terrängen på det sätt de brukar göra, och att förarna ägnade mer tid åt att kalla på och styra hunden, eller försöka hålla koll på sin GPS för att uppfylla kriterierna i försöket än de annars gör. Denna förändring kan också ha medfört att hundarna ägnade mer uppmärksamhet åt sin hundförare än att söka av terrängen. Det var också betydligt svårare för gruppen D2 ledstångssök att få efterfrågad precision på det i försöket efterfrågade avståndet mellan sökslagen jämfört med de grupper vars hundförare gick ute i terrängen. Gruppen D1 som gick sektorsök med kopplad hund hade en tendens till lägre träffprocent, i synnerhet för vantar. Detta kan hänföras till att hundföraren i ännu större utsträckning än för de förare som sökte med lös hund, styrde hunden och hade svårt att se om hunden fångade upp vittring och därmed också i mindre utsträckning lät hunden följa upp eventuella fynd.

För kassar tycks det ske en nedgång i andelen som hittas då avståndet mellan sökslagen går från 40m till 70m, det vore mycket intressant att se om detta också gäller vid sök av människor, som i många fall utsöndrar mer doft än en kasse med kläder. Större föremål, som kassar hittades i relativt stor utsträckning, dvs 3 av 4 möjliga, när det gäller mindre föremål som vantar hittades 1 av 4. Det är uppenbart att polisens hundar, oavsett vilken sökmetodik som används, har en relativt låg förväntan att hitta mindre föremål som vantar vid eftersök av försvunnen person. Detta kan också förklara att hundekipage med en högre utbildningsnivå (Dressyrnivå 2) inte hittar föremål i större utsträckning än hundekipage med dressyrnivå 1. Även om polisens hundar till viss del utbildas och även kvalitetssäkras i att finna och markera föremål i räddningssök efter försvunnen person är både sökmetodik och utbildning i första hand utformad för att hitta människor. Att ekipagen inte blir bättre och bättre på att hitta föremål är således förväntat.

Vi föreslår att polisen utreder i vilken utsträckning det är viktigt att hitta mindre föremål vid eftersök av försvunna personer, samt hur ett användande av mindre föremål som träningshjälpmedel (dvs sök efter mindre föremål som komplement till sök efter människor) påverkar hundarnas effektivitet avseende sök efter människor. Det är inte självklart

att en högre förväntan att hitta mindre föremål påverkar hundarnas sök på ett sådant sätt att de behöver längre tid på sig att hitta en människa. En förväntan på mindre doftbilder skulle lika gärna kunna ha motsatt effekt och korta tiden hunden behöver för att hitta människor.

För att få underlag till ännu mer informerade avvägningar mellan noggrannhet i yttäckning och hastighet vid eftersök av saknade personer vore det mycket intressant att se om skillnaden i resultat mellan de olika sökmetoderna förändras vid sök efter människor istället för sök efter föremål.



# Tack

Stort tack till de hundekipage som deltog och de polishundsinstruktörer som var delaktiga i genomförandet av försöket. Tack också till Johannishus gods för att vi fick använda godsets mark vid försöken.