

瞬間サンプリング(IS)法による シカ生息密度の調査マニュアル

令和7年3月31日

Vor.1

関東森林管理局

(協力：森林研究・整備機構森林総合研究所)

目次

1	シカの生息数(生息密度)の推計	2
2	瞬間サンプリング法(IS法)の概要	4
3	設置予定箇所の選定	6
4	準備用品	9
5	現地状況の確認	11
6	現地設置	15
7	見回り(電池・SDカード交換)	21
8	AI解析	22
9	獣種判定	30
10	(参考)瞬間サンプリング(IS)法の原著論文	31

※マニュアルは随時見直しを行い更新します。更新日は表紙の右上に記載します。

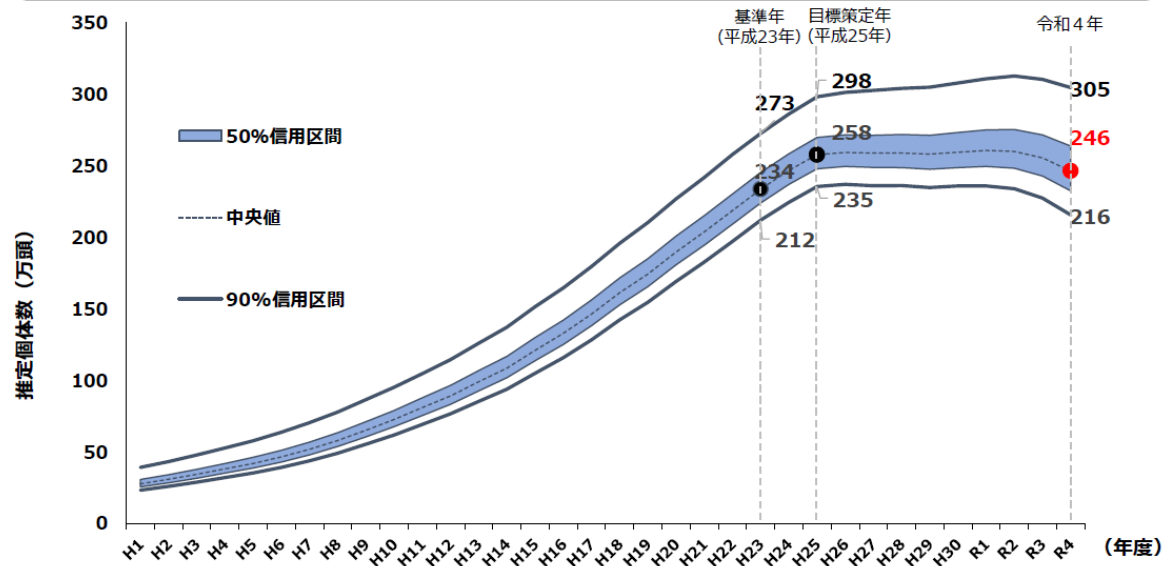
1 シカの生息数(生息密度)の推計

1.現在の推計方法

- 「捕獲数」、「狩猟者登録数当たりの捕獲数」、「糞粒密度」等の情報を用いて、25府県のデータから「個体数」を推計。
- 全国(北海道を除く)の個体数を1年後に公表。現場レベルの活用は不可。

「全国のニホンジカ及びイノシシの個体数推定等の結果について」(環境省：2024年04月26日)

- ・ 令和4（2022）年度末におけるニホンジカ（本州以南）の推定個体数は、中央値で約246万頭（90%信用区間：約216～305万頭）となりました。
- ・ 依然として高い水準にあるため、引き続き捕獲強化を進めていく必要があると考えられます。



- ※ 令和4（2022）年度の自然増加率の推定値は、中央値1.19（90%信用区間：1.16-1.22）
- ※ 令和4（2022）年度の北海道の推定個体数は、東部地域32万頭、北部地域19万頭、中部地域21万頭、南部地域3～18万頭（北海道資料）

1 シカの生息数(生息密度)の推計

2. 瞬間サンプリング(IS : Instantaneous Sampling)法による生息密度推計

- 複数のカメラで一定間隔を撮影。撮影頭数・面積から現時点の局所的な密度を推計。
- 個別現場の生息密度をリアルタイムで把握可能。

- ・ 設置台数 : 1 km²あたり12台以上
- ・ カメラ配置 : 動物の動きに対してランダム
- ・ 撮影間隔 : タイムラプス 5 分間隔
- ・ 撮影期間 : 1 カ月以上 (狩猟期、季節移動時期を除く、毎年同じ箇所で調査)
- ・ 画像解析 : AddaxAI (名称のみ変更 : 旧「EcoAssist」)
 - ※AIは、「動物が写っている・いない」を自動判別する。

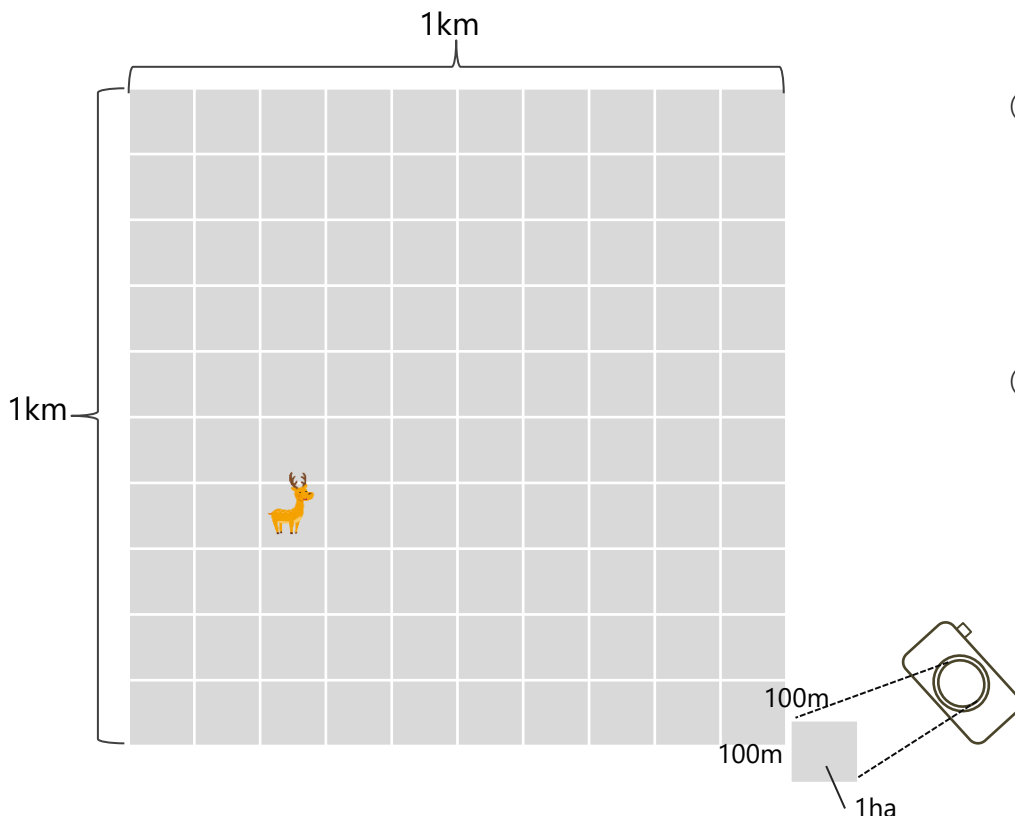


2 瞬間サンプリング法(IS法)の概要

1. 瞬間サンプリング(IS)法の考え方

想定するフィールド

- $1\text{ km} \times 1\text{ km} = 1\text{ km}^2 (=100\text{ ha})$ にシカが1頭だけ生息している場所を想定
- シカは自由に移動
- 撮影範囲 1 ha のカメラで生息数を推計



- ① カメラを100台設置、1回撮影
- カメラを1haごとに隙間・重複なく100台設置して一斉に撮影すると、100台のうち1台にシカが写る。
 - 撮影のたびに100台のうち1台にシカが写る。
(同じカメラかもしれないし、別なカメラかもしれない)

$$1\text{ 頭} / (1\text{ ha} \times 100\text{ 台}) = 1\text{ 頭} / 100\text{ ha} = 1\text{ 頭} / \text{km}^2$$

- ② カメラを1台設置、100回撮影
- 100台のカメラ設置は困難なため、1台だけ設置し、100回撮影すると、1回だけ、シカが写る。

$$1\text{ 頭} / (1\text{ ha} \times 100\text{ 回}) = 1\text{ 頭} / 100\text{ ha} = 1\text{ 頭} / \text{km}^2$$

- ③ カメラを10台設置、10回撮影
- ①と②の中間として、10台のカメラを設置し、10回撮影すると、1台のカメラに1回、シカが写る。

$$1\text{ 頭} / (1\text{ ha} \times 10\text{ 台} \times 10\text{ 回}) = 1\text{ 頭} / 100\text{ ha} = 1\text{ 頭} / \text{km}^2$$

注：説明の単純化のためカメラの撮影範囲を1haとしたが、実際の撮影範囲は、距離15m・画角40°の場合、78m²。10台のカメラを使っても780m²=0.078ha。

シカの姿を捉えるには、多くの回数の撮影が必要。

2 瞬間サンプリング法(IS法)の概要

2. 瞬間サンプリング(IS)法の計算例

(1) 撮影条件

① 3台のカメラで3回撮影

② 各カメラの撮影面積

カメラ1 : 100m²

カメラ2 : 50m²

カメラ3 : 30m²

③ 撮影結果

カメラ番号→ ↓撮影回	1	2	3
1回	0	0	0
2回	0	1	0
3回	2	0	0

カメラは調査員と考える。

(2) 計算

密度を出す

① 撮影カメラ・回ごとに頭数/面積を計算

カメラ1の1回目 = 0頭/100m²

カメラ1の2回目 = 0頭/100m²

カメラ1の3回目 = 2頭/100m²

カメラ2の1回目 = 0頭/ 50m²

カメラ2の2回目 = 1頭/ 50m² = 2頭/100m²

カメラ2の3回目 = 0頭/ 50m²

カメラ3の1回目 = 0頭/ 30m²

カメラ3の2回目 = 0頭/ 30m²

カメラ3の3回目 = 0頭/ 30m²

② 上記を合計

4頭/100m²

ひとつひとつのデータ
の密度を合計

③ 平均を算出

4頭/100m² ÷ 3台 ÷ 3回

= (4 ÷ 9)頭/100m²

= 0.44頭/100m²

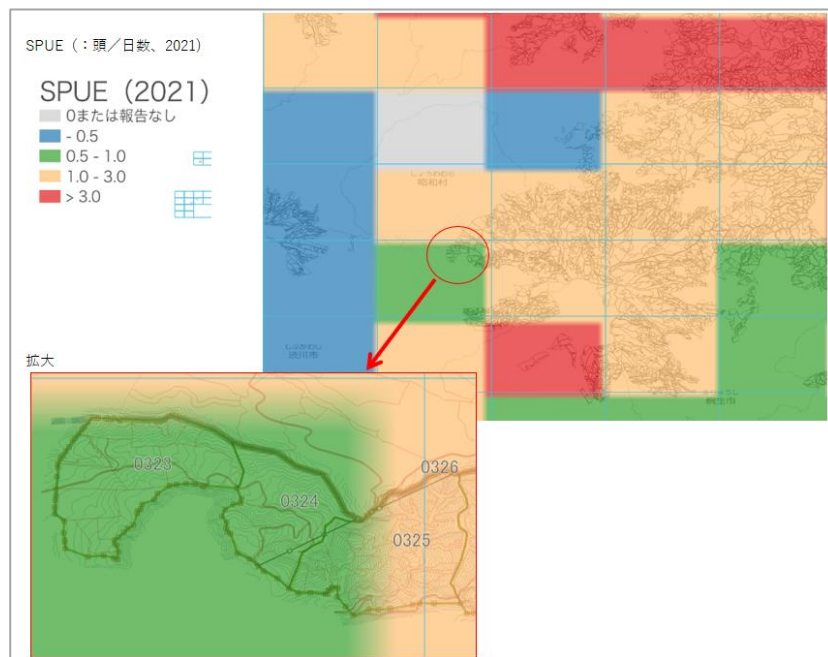
= **44頭/ha**

ひとつひとつのデータの
密度を合計したものを、

全期間カメラで平均する
(密度撮影回数とカメラ
台数で割る)

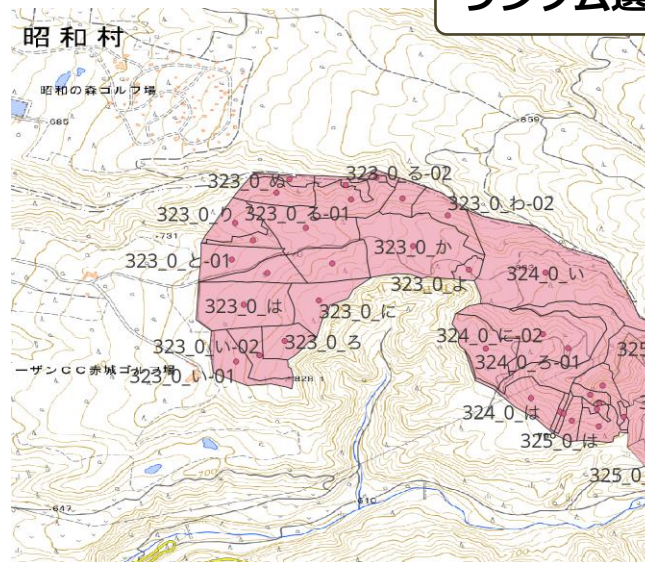
小班の重点を用いることにより、ランダムなカメラ配置を確保

選定のための参考資料として、シカの多さ（SPUE）の地図を局から配布。



- ・設置区域は約 1 km²(100ha)
- ・区域の形はいびつで可。
- ・区域間は、5km以上離す。

(2)局：QGISにより、小班毎の重点を表示させて、距離行列を作成。



距離行列(重心毎の距離を計算したもの)

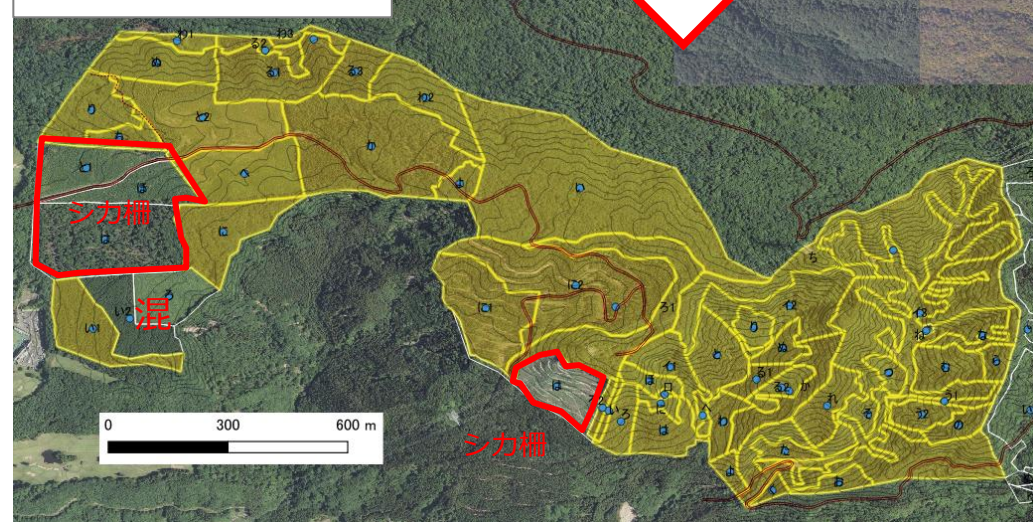
	324_0_ふ-01	324_0_い	324_0_に-02	323_0_わ-02	323_0_ふ-03	323_0_わ-03
1 324_0_ふ-01	0	379.2517548...	119.8956067...	803.581502...	978.7407661...	1122.957969...
2 324_0_い	379.2517548...	0	302.1160629...	476.680488...	669.0565161...	811.3364551...
3 324_0_に-02	119.8956067...	302.1160629...	0	692.065496...	863.119230...	1006.94884...
4 323_0_わ-02	803.581502...	476.680488...	692.065496...	0	194.9586865...	334.9160757...
5 323_0_ふ-03	978.7407661...	669.0565161...	863.119230...	194.9586865...	0	144.5703679...
6 323_0_わ-03	1122.957969...	811.3364551...	1006.94884...	334.9160757...	144.5703679...	0
7 323_0_ふ-02	1184.641105...	896.8540771...	1066.166146...	428.650820...	234.860898...	126.046385...

3 設置予定箇所の選定

(3)各署： 設置が不可な小班を除いて、設置面積（約1km²）を選定。



設置不可な林分を除外



設置不可な小班

- ・シカ柵内
- ・新植地
- ・下刈地
- ・除伐地
- ・初回間伐前の林分



3 設置予定箇所の選定

(4)各署：カメラの設置する12小班を選定する。

現地の見通し等が悪く設置できない可能性もあるため、予備を3小班選定しておく。

① 重心間の距離を300m以上離す。

※ 3 (2) 局が作成する距離行列を参照

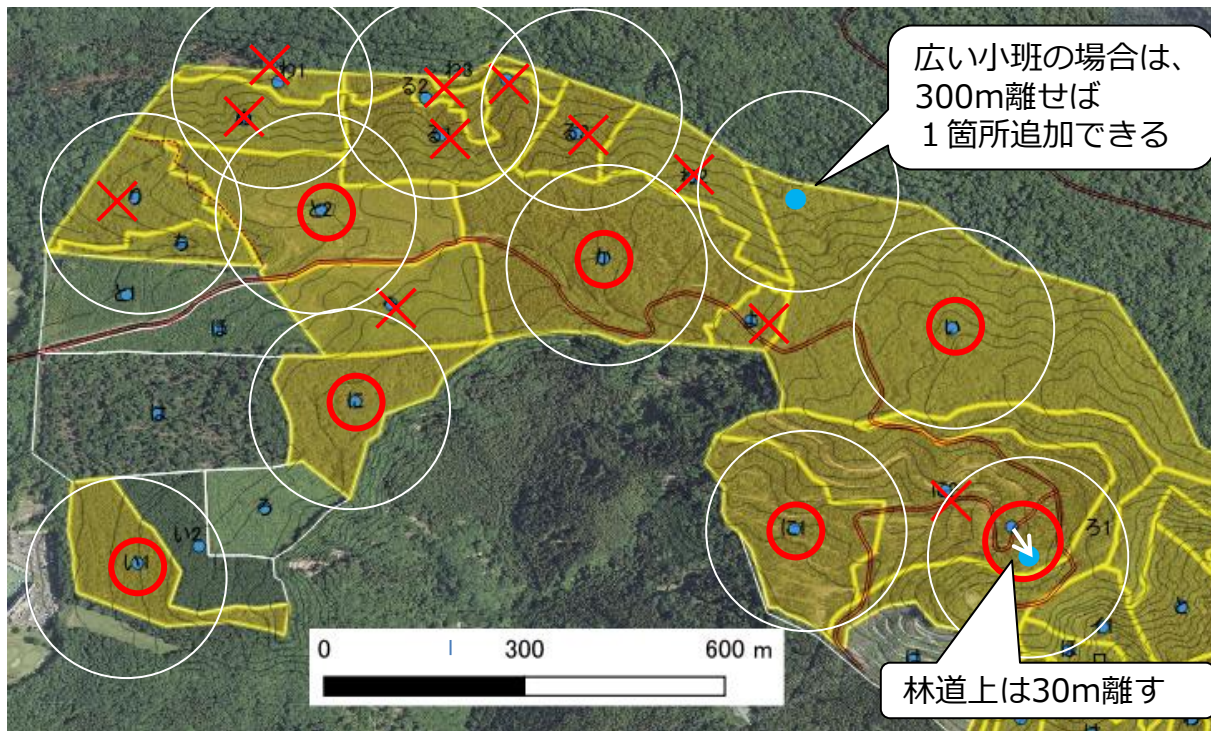
② 小班面積が広く300m以上離せる場合は、1小班に2箇所設置も可。

※現地設置の詳細は、P11～P14を参照

○設置予定箇所は

12箇所+予備3箇所

○現地設置は12箇所



☆ポイント2☆

- ・カメラを設置する**地点名（半角英数字）**をあらかじめ決めておく。
 - ・設置前に、カメラ、SDカードに地点名を記載しておく。
 - ・地点名は統一する（カメラ、SDカード、図面、野帳、AI解析結果のファイル名）。
- （例）群馬署のNo.1 設置→gun1 ※半角英数字

4 準備用品

(1) 準備用品

① センサーカメラ式

・電池

※アルカリ式乾電池よりニッケル水素電池のほうが望ましい

※電池交換の際に取り違えないように目印をつける

・SDカード…32GB

※カメラが対応していれば、より大容量の方が望ましい

※カメラとSDカードを紐づけるため設置前に地点名を記載

② 緯度経度を測る機器（GPS、ipad等）

③ 巻尺 1 枚（20m程度）

④ ポール 2 本

⑤ 表示テープ

⑥ 杭 2 ～3本（箇所）

⑦ 木杭打ちハンマー

⑧ 野帳（カメラ情報野帳、チェックシート）

⑨ デジタルカメラ

☆ポイント3 ☆カメラの選択



① タムラプス機能

② 防水防塵機能（野外耐久性あり）

③ レンズとディスプレイ（設定・画像確認） が同一方向であると有効撮影面積の測量 が容易となる。

※上記①、②は必須機能。③は可能な場合。
機能が揃えば安価なカメラでも構わない。

センサーカメラの撮影範囲を測る機器は、適宜変更可能
(ライダー機能のあるipad等でも可)。

☆ポイント4 ☆ 注：製品により異なる。

① 電池交換の目安

・アルカリ乾電池…約1週間

・ニッケル水素電池（例：エネルーブ）…約2週間

② SDカード交換の目安

・画素数「低」の場合、32GBで約1カ月

※SDカードは保管する（上書き再利用はしない）

4 準備用品

(2) カメラ設定

① 静止画

② 静止画の画素数：一番低い画素数※

※ A I 解析の判別精度に合せ、有効撮影範囲を15mとしているため、低画素数で問題ない。

③ タイムラプス：5分

④ センサー感度：オフ※

※センサー感度をオンにした場合、タイムラプス撮影とセンサー撮影が同時に行われるため、SDカードの容量が不足する。

なお、センサー感度による撮影は、瞬間サンプリング法のデータとして使用しない。

⑤ フラッシュ：赤外線ノーグローカラー（ストロボ）※設定により電池量の消費が左右される。

⑥ 日時

⑦ DSカード上書き：オフ

⑧ カメラの仕様の関係で設定項目を全て選択しなくてはならない場合は、電池量・SDカード容量を無駄に消費させないため、全て「オフ」または「低」に設定※する。

※×連続撮影、×動画、×動画の画素数、×インターバル、×開始時間設定、×動作時間設定 等

☆ポイント5 ☆「撮影できなかった…」を防ぐために！

- ・意外に思われるかもしれませんが、「電池残量の不足」、「電源スイッチが入っていない」、「SDカードの容量不足」、「静止画のはずが動画撮影」等は、調査においてよく起こります。
- ・現地設置の前に、数日から1週間程度、室内や近隣の屋外でカメラを設置し、電池交換をするとともに、SDカードをパソコン画面により確認するなど、確実に撮影できるよう練習を必ず行ってください。

5 現地状況の確認

(1) 現地設置の条件

- ① 見通しのよい箇所
- ② 予定箇所の重心が獣道であった場合は問題ない。ただし、ことさらに狙って獣道に設置しない。
- ③ 林道から30m以上離す。
- ④ 川、谷、崖に設置しない。
- ⑤ 逆光を避けるため、基本、北向きとする（南向きの場合、逆光で画像が白く飛んでしまう）
- ⑥ 斜面の場合は、等高線上に設置する（斜面の上下にカメラを向けない）。

なお、上記①から⑥の条件が満たされれば、QGISで計算した重心（P6）から数メートル移動しても問題ない。

可

①
見
通
し



不可



5 現地状況の確認

(2)設置箇所の例

可

③ 林道から離す



○向き、○見通し、○方位（光）

⑤ 逆光



○向き、○見通し、○方位（光）

不可



×林道にカメラ向ける（○見通し）



×逆光

5 現地状況の確認

(2)設置箇所の例

可

⑥ 斜面の方向



○斜面は等高線に設置



不可



×下向き斜面（×見通し）



5 現地状況の確認

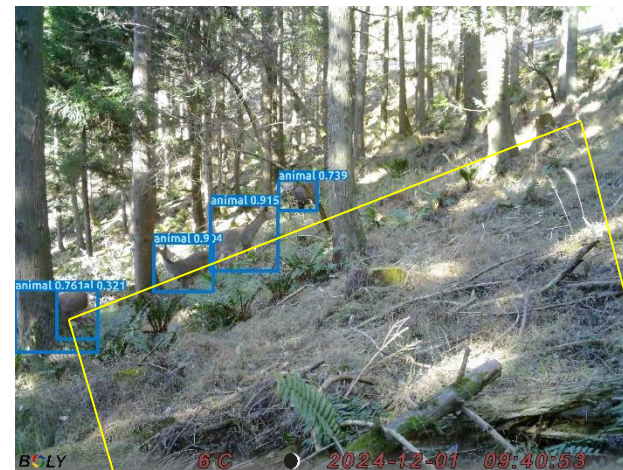
(3) 撮影画像



昼間



夜間



AI解析 (ニホンジカはカウント外)



昼間



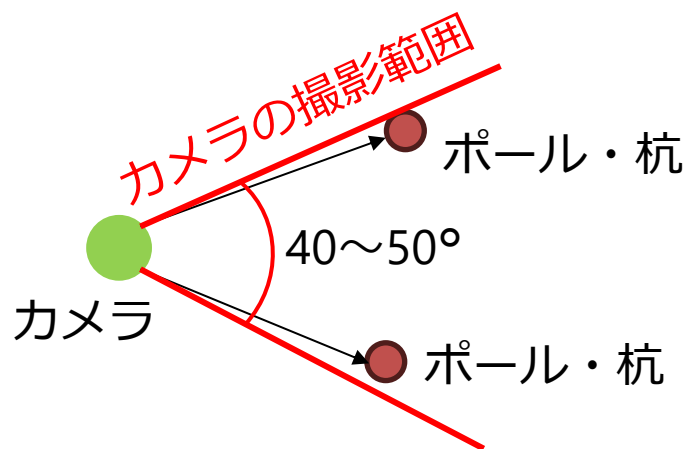
夜間



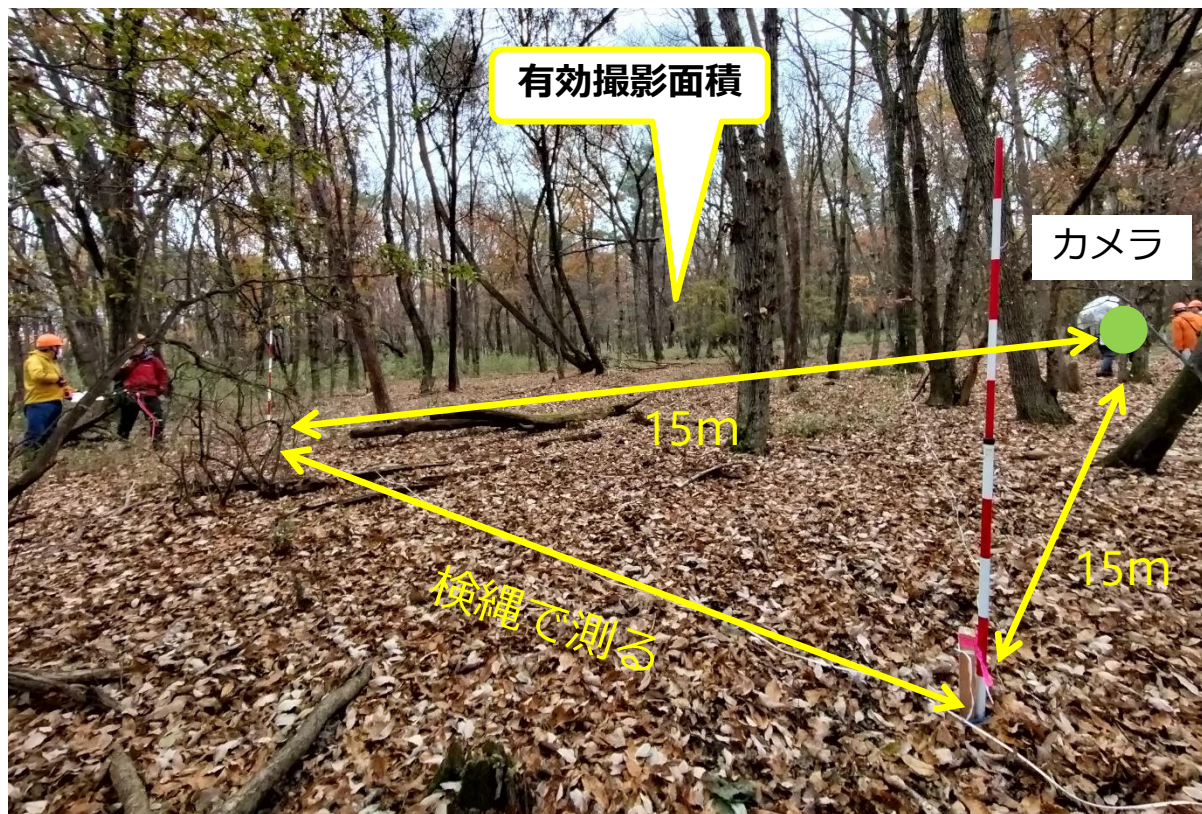
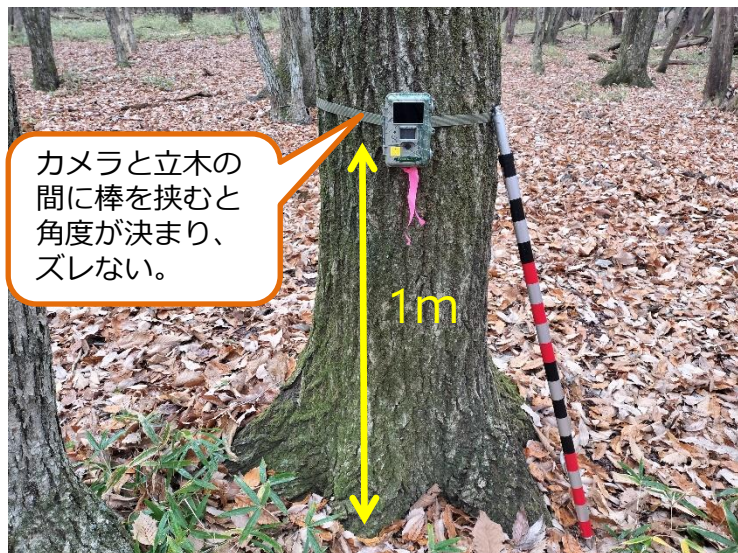
AI解析 (テン)

6 現地設置

(1) カメラの設置及び撮影面積の測量（概要）



- ・カメラは地表面に対し原則1m
- ・緯度経度を記録。



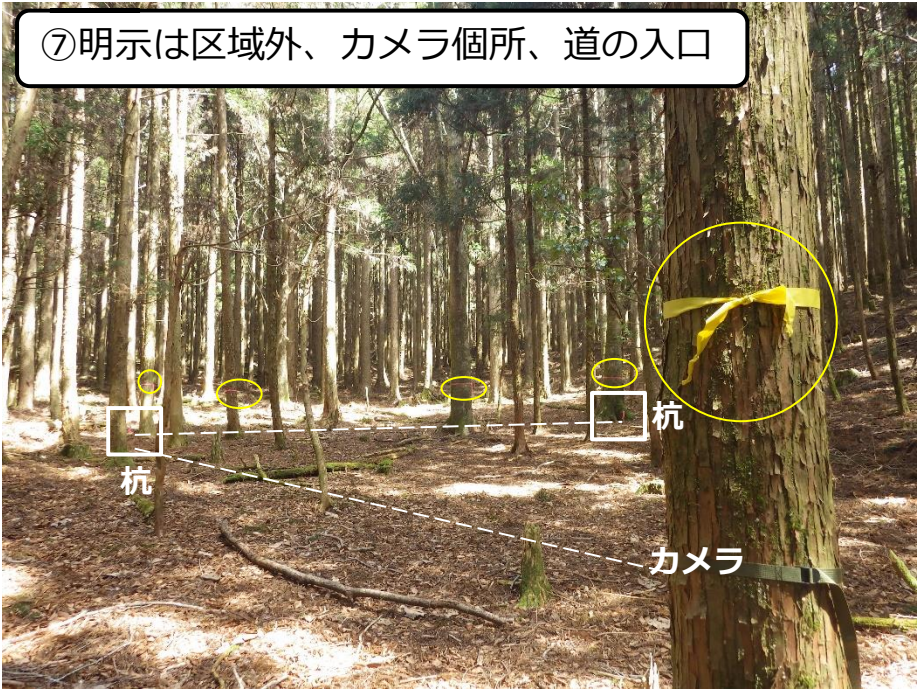
※有効撮影面積の測定を簡便にするため、
機械高 1 m、2 辺を 15m としている。

6 現地設置

(2) カメラの設置及び撮影面積の測量（手順）

- ① 地表面から水平に、原則 1 mの高さにカメラを取り付ける。
※カメラがズレないように棒をかませる。
- ② 撮影範囲の画角を確認（約 40～50度）するため、左右にポールを立て試験撮影をする。
方向が決まるで試験撮影を繰り返す。
- ③ 方向が決まったら、カメラを起点とした 2 辺15mを測る。なお、調査を簡便にするため、傾斜があっても15mとする。試験撮影を行い撮影範囲を確認する。
- ④ 撮影範囲が決まったら、左右及び中央に杭を打つ。
- ⑤ 左右の杭の間の長さを測り、野帳に記入する。
- ⑥ カメラの緯度経度（十進法）を測り野帳に記入。
- ⑦ テープで明示（カメラ設置個所、杭、区域外周）。
- ⑧ カメラを設定し、チェックシートにより確認したうえで、撮影開始の電源スイッチを押す。

番 所 名 :			調査年月日 : 令和 年 月 日								
国有林名 :			調 査 員 :								
カメラ情報野帳 ※AI解析後に獣種を判定をする際、有効撮影面積が分かるように、換算等で表示をし、センサーカメラで撮影しておく。											
林小班名 ※数字半角	林相	地点名(id) (=ファイル名) ※半角英数	緯度(Lat) (東西) ※10進法	経度(Lon) (南北) ※10進法	設置高 (Height) (地上からの 高さ 約1m)	有効撮影面積の計測				地点の特徴	設置時間 (分)
						1辺 (15m)	2辺 (15m)	3辺 (〇m)	面積(m ²) ヘロンの公式 小数点第3位四捨五入 少数点2位止め		
			機種の表示が60進法 (〇°〇'〇") の場合は、後で変換する。								
記載例 123い	スギ	iwa1	36.5770	139.109	100	15.0	15.0	10.2	71.94	間伐後、コナラ近く	

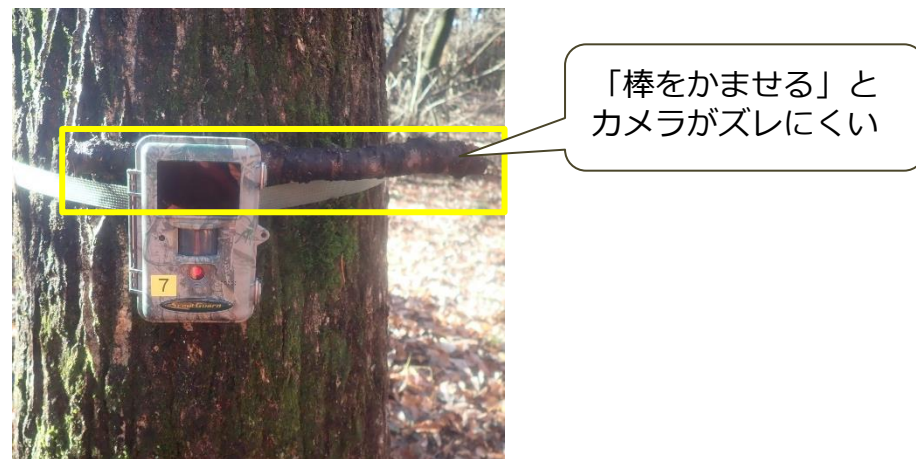
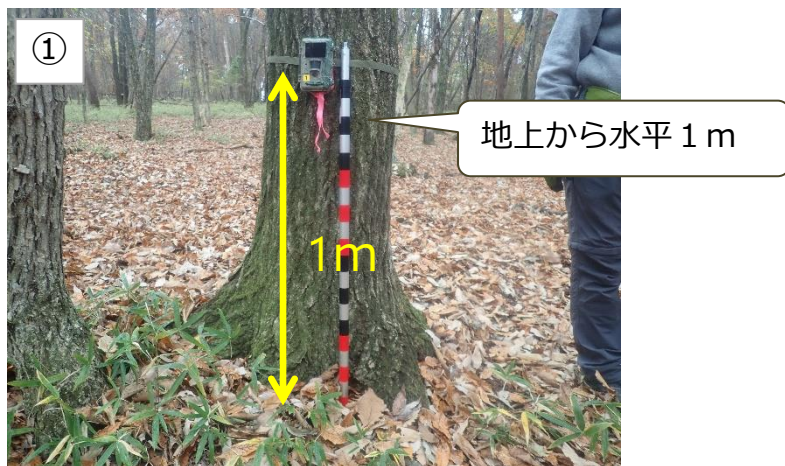


6 現地設置

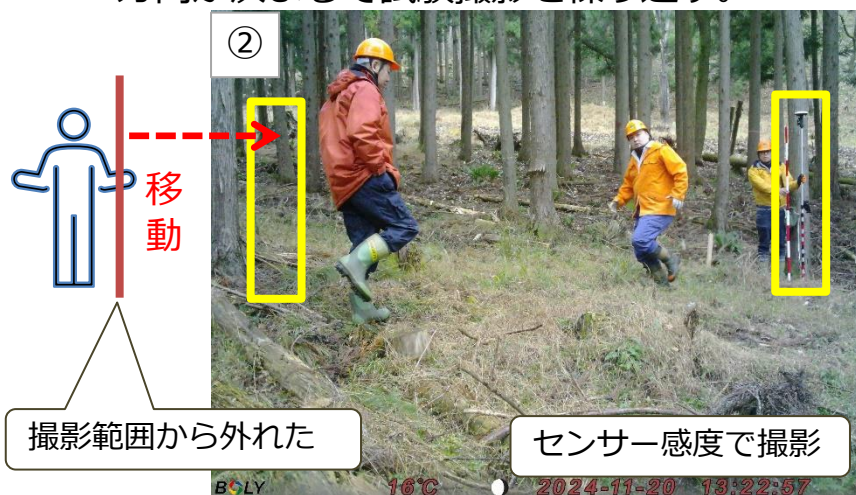
(2) カメラの設置及び撮影面積の測量（手順）

設置は3人程度で作業するのが望ましい

①地表面から水平に、原則1 mの高さにカメラを取り付ける。



②撮影範囲の画角を確認（約40～50度）するため、左右にポールを立て試験撮影をする。
方向が決まるまで試験撮影を繰り返す。



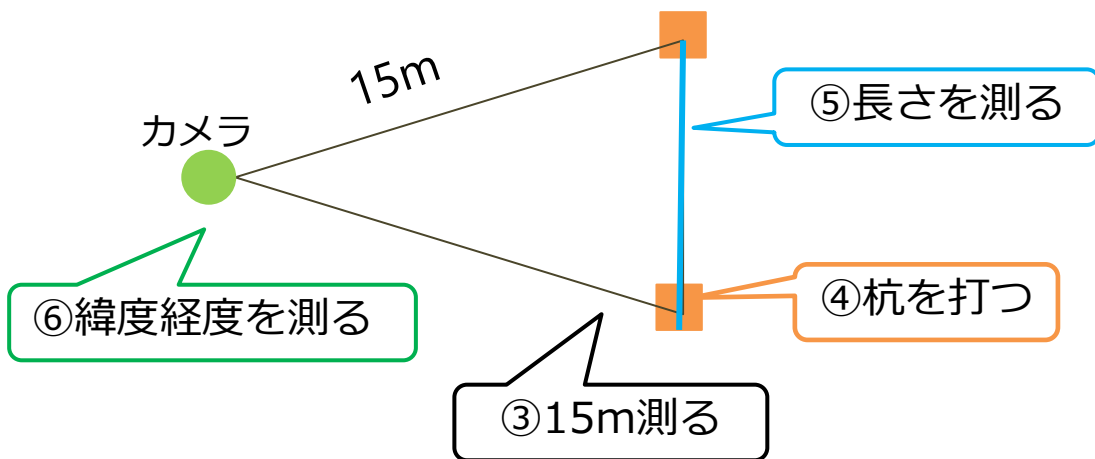
再度撮影

6 現地設置

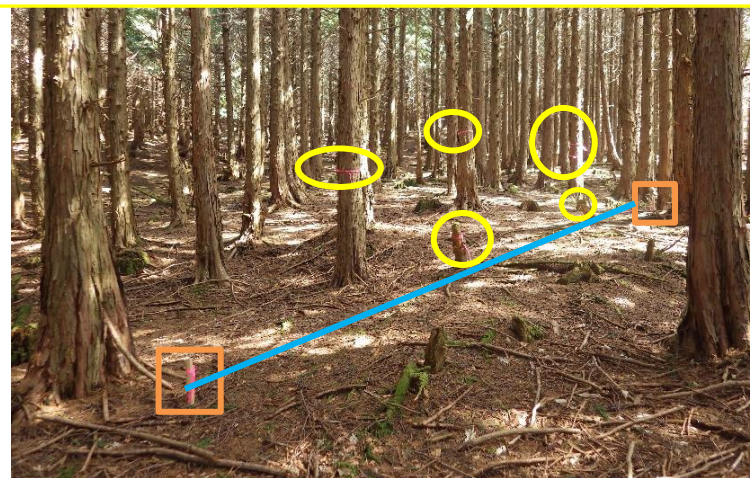
(2) カメラの設置及び撮影面積の測量（手順）

③方向が決まったら、カメラを起点とした2辺15mを測る。

なお、調査を簡便にするため、傾斜があっても15mとする。試験撮影を行い確認する。



⑦明示は区域外、カメラ個所、設置個所の入口



⑧カメラ設定 (p10参照)



注：カメラの機種により設定が異なるため、十分に確認すること。

チェックシート（瞬間サンプリング法）【設置用／1-2】									
		点検日：令和 年 月							
地点名	点検者	カメラ間隔 3.00m	見通せる	北向き (逆光なし)	シカ欄外 川産でない	地上から 1m	カメラ方向 水平	表示 カメラの上 木杭	設置個所の 特徴等
※例	八溝 太郎	☑	☑	☑	☑	☑	☑	☑	キツキの穴、 切り株あり

設定ミスは良く起こる。
チェックシートにより
十分に確認しよう！

設定後に必ず
撮影開始の電源スイッチを押す

よくある失敗…
指差し呼称で予防

6 現地設置

(3)カメラの向きの例

可



可



6 現地設置

(4)カメラの向きとフラッシュの関係

カメラの向きと機種により撮影範囲が異なる。カメラの向きは重要。カメラの特性を知ったうえで設定すること。



赤外線ノーグロー、水平



赤外線ノーグロー、下向



赤外線ノーグロー、上向



カラー（ストロボ）、水平



カラー（ストロボ）、下向



カラー（ストロボ）、上向



7 見回り（電池・SDカード交換）

① 電池交換

② SDカード交換

※交換後はパソコンの画面で撮影に問題ないか（カメラ設定が適切か）を確認する。

③ 撮影範囲がズレていないかの確認

※カメラとデジカメの画角が同じ場合は、カメラケースの上にデジタルカメラを置いて撮影し、撮影範囲を確認すると便利。

④ 設定の再確認

- ・電池切れの場合は日時がズレるので、正しい日時を設定する。
- ・前回の設定が間違っている場合もあるのでP10の設定を再確認する
- ・設定確認後は必ず「電源をON」

※チェックシート（見回り用）を見ながら、指さし呼称をして、複数人により確認する。

チェックシート（瞬間サンプリング法）【見回り用】											
点検日：令和 年 月 日											
地点名	点検者	SDカード 交換	電池交換	電池残量	チェック項目						異常の有無 他 気づいたこと
					日時	有効 撮影 範囲	タイムラ プス 5分	センサー 感度 オフ	ON 確認	カバー 施錠	
※例	八溝 太郎	済・不要	済・不要		☒	☒	☒	☒	☒	☒	電池切れ

8 AI解析

(1) 撮影画像の概要

AddaxAIによるAI解析後（名称のみ変更：旧「EcoAssist」）

<https://addaxdatascience.com/addaxai/>



① 動物の有無を判定

有効撮影面積の獣種、頭数を数える。
※一部でも写っていれば1頭



② 判定した画像のリストが出力

③ 画像のリストに獣種・頭数外を手入力

② 画像のリスト

	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O	P	Q	R
	absolute_path	relative_path	data_type	label	有効撮影面積外	獣種	不明	オス	メス	confidence	man_verify	bbox_left	bbox_top	bbox_right	bbox_bottom	file_height	file_width	DateTimeOriginal
1	C:/kamera1/g2	IMAG0001.JPG	img	animal		ニホンジカ	1	1		0.87	FALSE	0	1002	298	2151	3024	4032	2024-11-20 13:47:09
12	C:/kamera1/g2	IMAG5877.JPG	img	animal		イタチ	1			0.891	FALSE	3395	2250	4024	2863	3024	4032	2024-12-10 20:18:46
13	C:/kamera1/g2	IMAG5952.JPG	img	animal		テン	1			0.842	FALSE	3244	1604	3732	1834	3024	4032	2024-12-11 02:31:07
14	C:/kamera1/g2	IMAG6577.JPG	img	animal		不明	0			0.351	FALSE	2400	1073	2685	1359	3024	4032	2024-12-13 06:31:18

8 AI解析

(2) インストール

AddaxAI (アダックスAI)

カメラトラップ画像分析し、AI（機械学習モデル）を使用して自動検出と選別を行う。オープンソース。

<https://addaxdatascience.com/>

※注1: GSS端末ではセキュリティによりインストールできない。

※注2: PCにインストールされているセキュリティやファイヤーウォール関係のソフトが邪魔をしてインストールできない場合は、一時的にそれらのソフトをオフにして再度インストールを試す。

☆ポイント6 ☆AI解析は、パソコンの仕様により処理速度が変わる。

パソコンの仕様(例)

- ・ プロセッサ : @2.30GHz
- ・ 実装RAM : 64.0GB



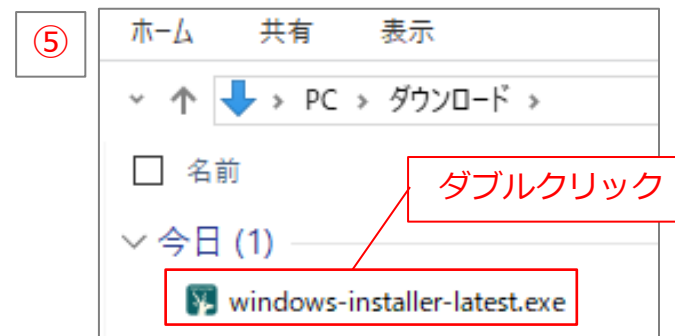
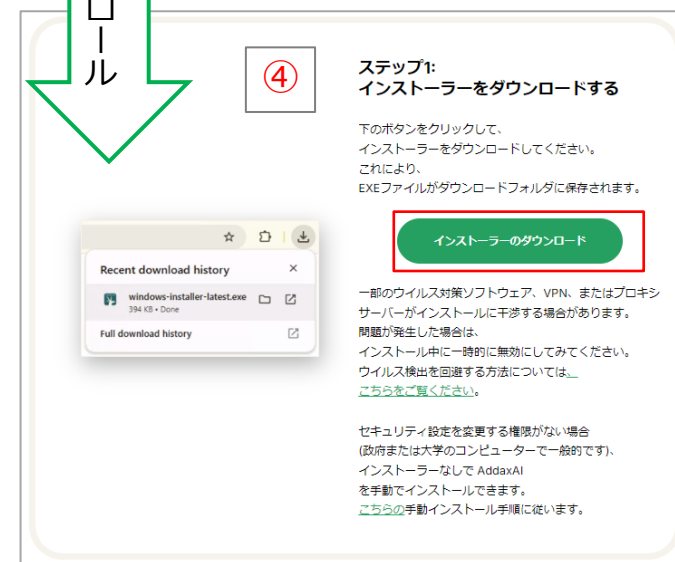
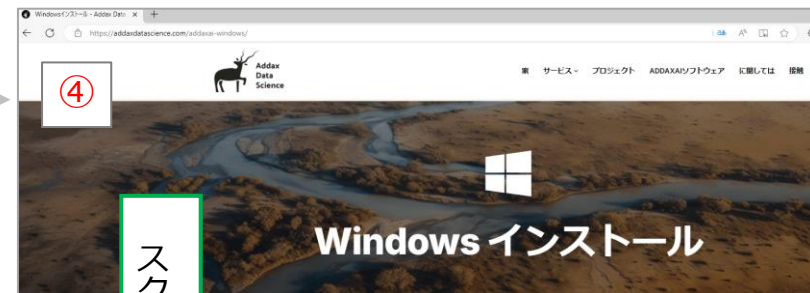
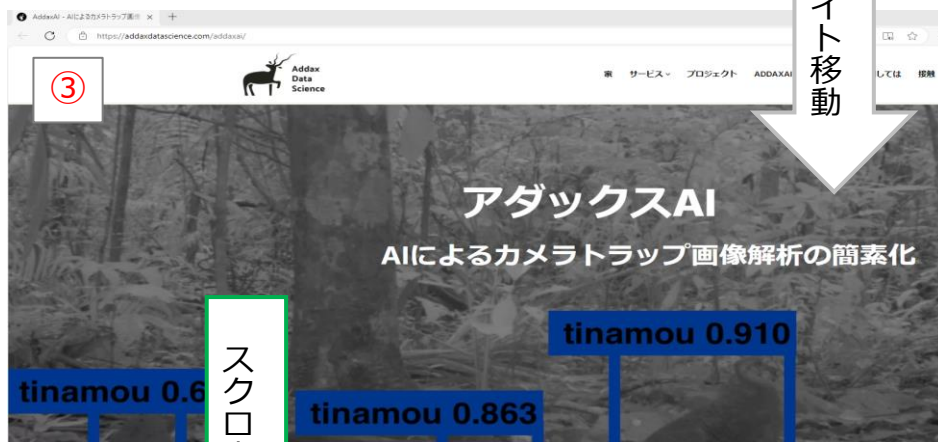
処理速度の例

- ・ インストール (AddaxAI) : 約30分
- ・ AI解析と結果出力 : 約30分



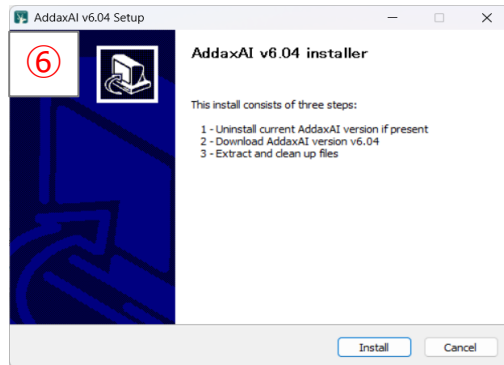
8 AI解析

(2) インストール

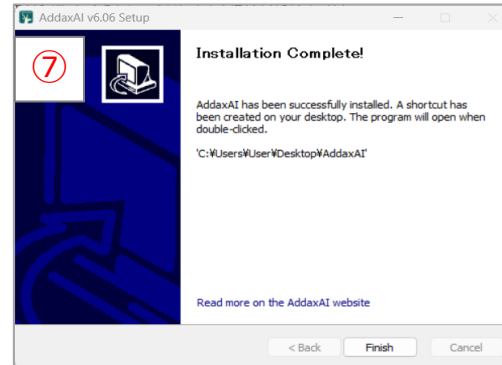


8 AI解析

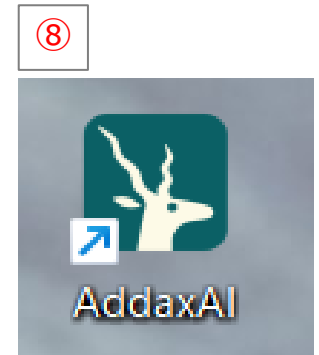
(2)インストール



インストーラーを立ち上げた状態



インストールが完了した状態

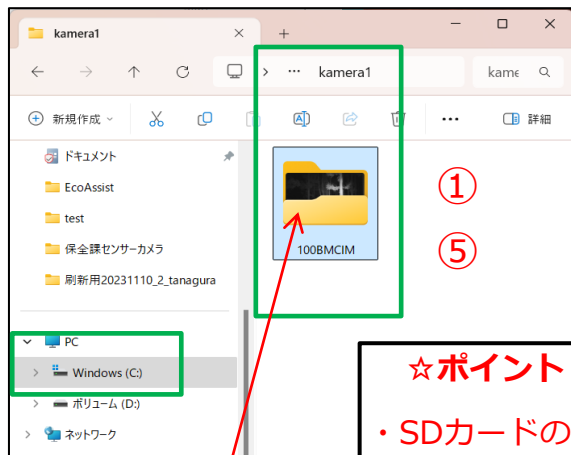


デスクトップにアイコンが表示

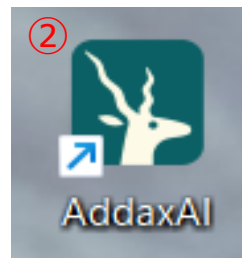
8 AI解析

(3) AI解析 「addaxAI (アダックスAI)」

①SDカードをパソコンに保存



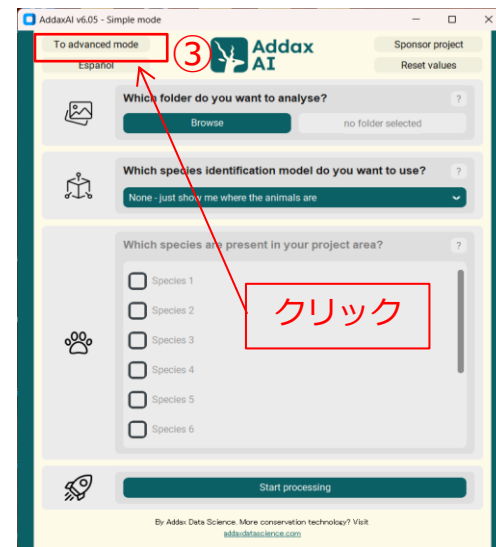
⑤解析したい画像が含まれるフォルダ (SDカードの保存先) を選択。



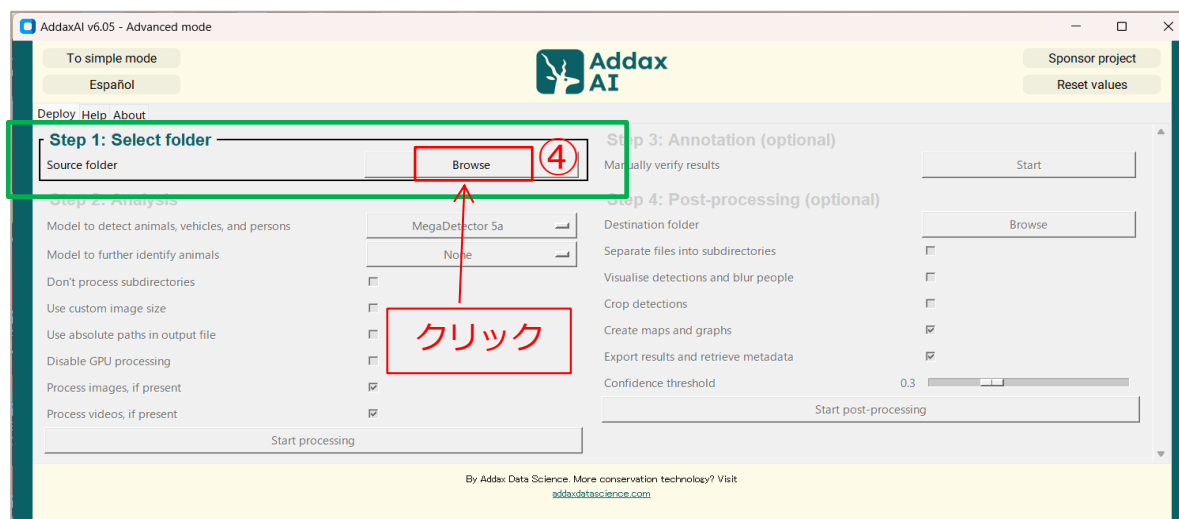
②アイコンをクリック

☆ポイント7☆

- ・SDカードのフォルダ名は地点名 (半角英数字)
- ・フォルダ名は全て日本語 (2バイト文字) を含めない (解析エラーとなる)



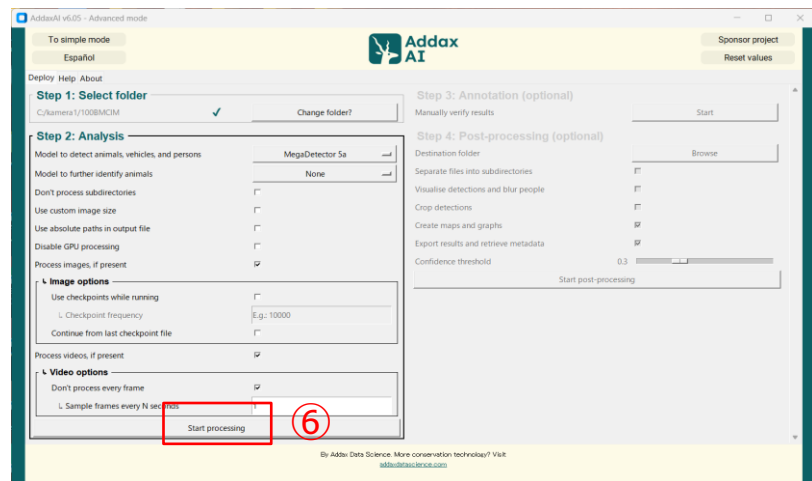
③「To advanced mode」をクリック



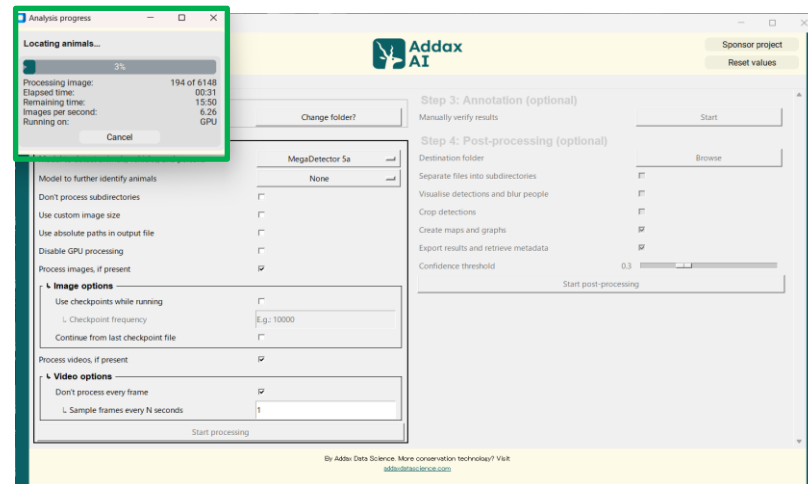
④「Browse」をクリック

8 AI解析

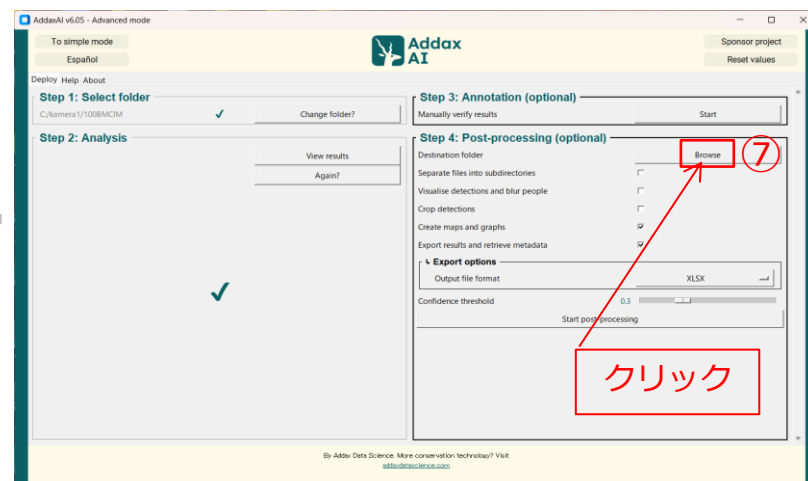
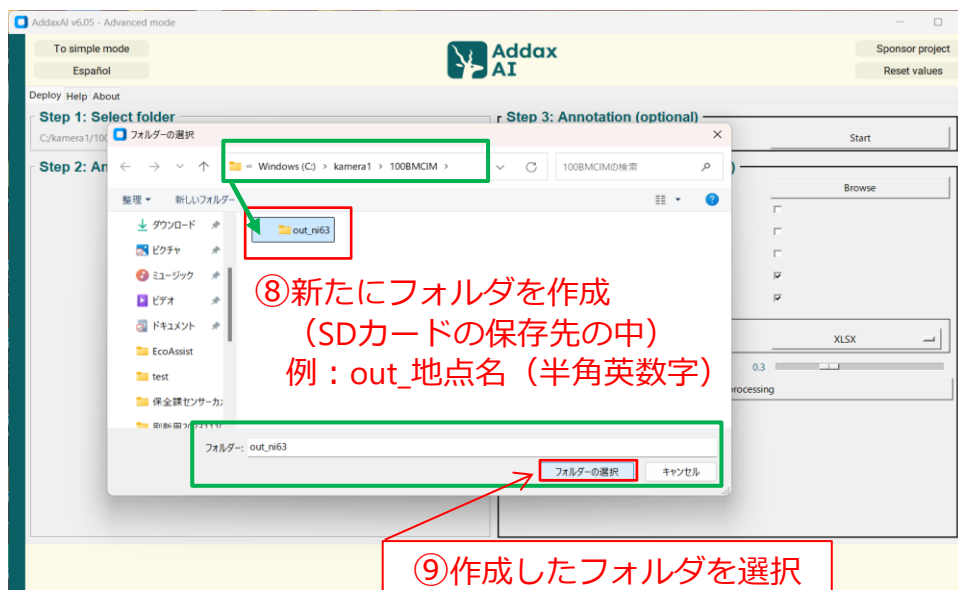
(3) AI解析



⑥「Start processing」をクリック



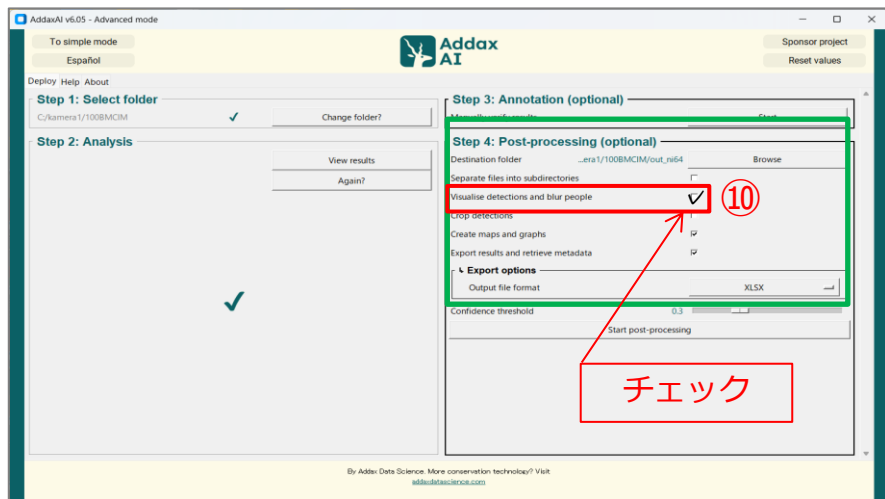
AI解析中



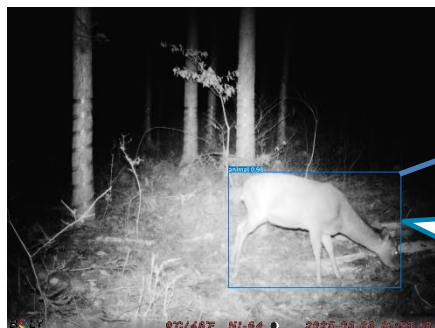
⑦「Browse」をクリックし、
結果の出力先のフォルダを作成し選択する。

8 AI解析

(4) AI解析結果の出力

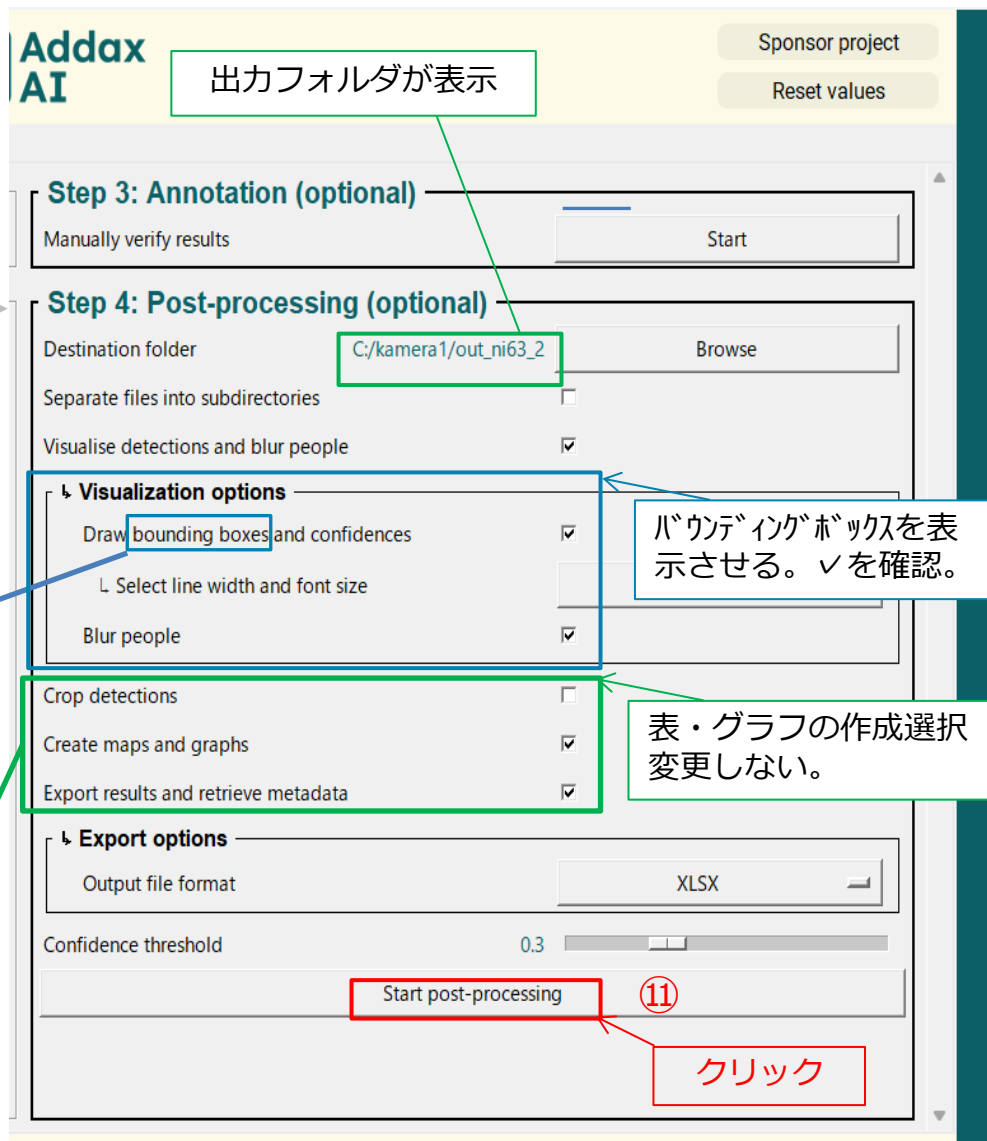


⑩ 「Visualise detections and blur people」にチェックを入れる。



青枠は
バウンディングボックス
(bounding boxes)

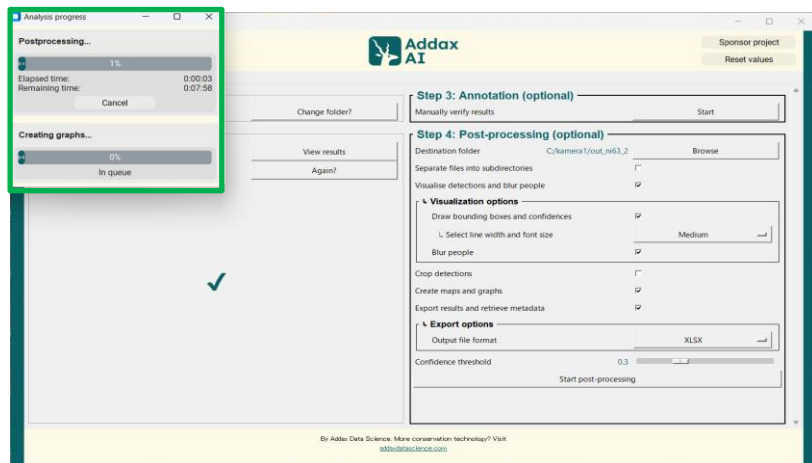
結果.xlsx										検索																	
ファイル ホーム 挿入 描画 ページレイアウト 数式 データ 校閲 表示 自動化 ヘルプ										JUST PDF S Acrobat																	
P17																											
	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O												
1	absolute	relative	path	data	type	label	confidence	man	verif	bbbox	left	bbbox	top	bbbox	right	bbbox	bottom	file	height	file	width	Date	Time	Original	Date	Time	Digitized
2	C:/kamera1/MAG0001	img	vehicle	0.623	FALSE	529	1352	556	1474	1944	5592	2025-02-12	10:42:17	2025-02-12	10:42:17	2025-02-12	10:42:17										
3	C:/kamera1/MAG0011	img	vehicle	0.701	FALSE	539	1398	539	1539	1944	5592	2025-02-14	10:12:19	2025-02-14	10:12:19	2025-02-14	10:12:19										
4	C:/kamera1/MAG0055	img	vehicle	0.326	FALSE	550	1309	503	1496	1944	5592	2025-02-14	12:12:20	2025-02-14	12:12:20	2025-02-14	12:12:20										
5	C:/kamera1/MAG0011	img	vehicle	0.83	FALSE	567	1414	517	1543	1944	5592	2025-02-14	13:32:19	2025-02-14	13:32:19	2025-02-14	13:32:19										
6	C:/kamera1/MAG0012	img	vehicle	0.887	FALSE	567	1415	519	1545	1944	5592	2025-02-14	13:37:19	2025-02-14	13:37:19	2025-02-14	13:37:19										
7	C:/kamera1/MAG0013	img	vehicle	0.865	FALSE	568	1417	517	1544	1944	5592	2025-02-14	13:42:20	2025-02-14	13:42:20	2025-02-14	13:42:20										
8	C:/kamera1/MAG0014	img	vehicle	0.851	FALSE	568	1416	517	1542	1944	5592	2025-02-14	13:47:19	2025-02-14	13:47:19	2025-02-14	13:47:19										
9	C:/kamera1/MAG0015	img	vehicle	0.868	FALSE	567	1416	517	1544	1944	5592	2025-02-14	13:52:19	2025-02-14	13:52:19	2025-02-14	13:52:19										
10	C:/kamera1/MAG0016	img	vehicle	0.718	FALSE	566	1417	518	1544	1944	5592	2025-02-14	13:57:19	2025-02-14	13:57:19	2025-02-14	13:57:19										
11	C:/kamera1/MAG0017	img	vehicle	0.842	FALSE	567	1415	517	1544	1944	5592	2025-02-14	14:02:19	2025-02-14	14:02:19	2025-02-14	14:02:19										



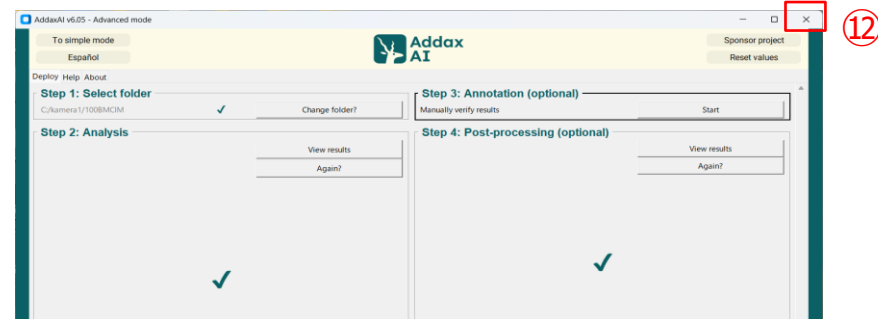
⑪ 「Start post-processing」をクリック。

8 AI解析

(3) AI解析結果の出力

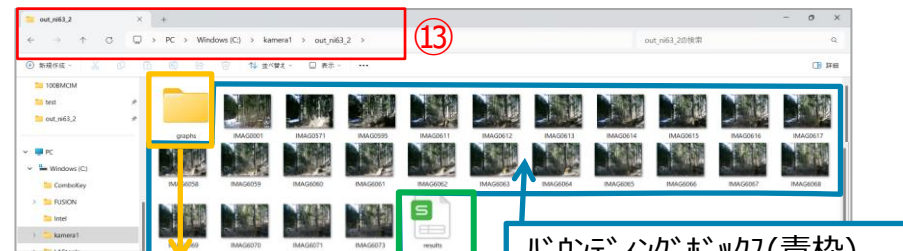


結果出力中



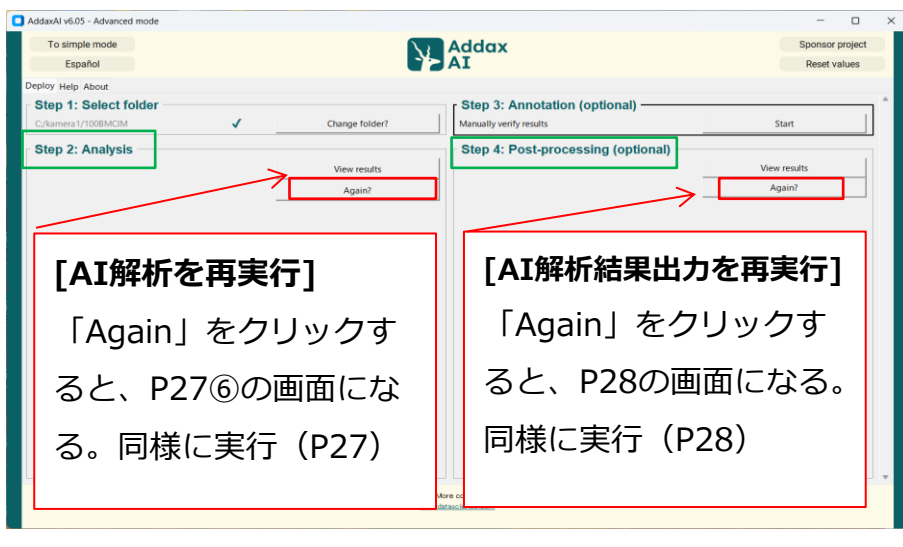
AI解析結果出力が終了した状態。
⑬「×」閉じる。

⑭AI解析結果の出力を確認する
P27⑧で作成したフォルダを開く



バウンディングボックス(青枠)
が付いた画像

☆ポイント8 ☆再度、AI解析・結果出力を行う場合

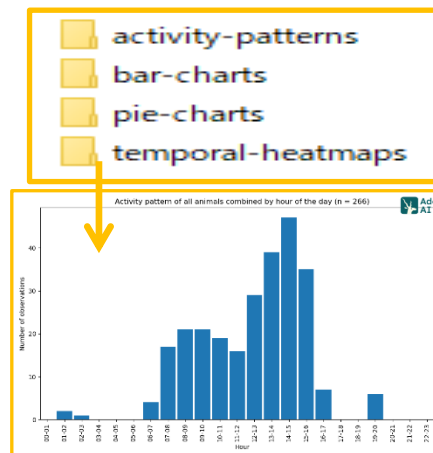


[AI解析を再実行]

「Again」をクリックすると、P27⑥の画面になる。同様に実行 (P27)

[AI解析結果出力を再実行]

「Again」をクリックすると、P28の画面になる。同様に実行 (P28)



	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
1	absolute	relative	partdata	type	label	confidence	man	verif	bbox	bbox
2	C:/kamen1/IMAG0001.jpg	img	vehicle	0.623	FALSE	629	1	352	596	1474
3	C:/kamen1/IMAG0071.jpg	img	vehicle	0.701	FALSE	0	1	388	539	1539
4	C:/kamen1/IMAG0095.jpg	img	vehicle	0.326	FALSE	560	1	309	503	1496
5	C:/kamen1/IMAG0061.jpg	img	vehicle	0.83	FALSE	567	1	414	117	1543
6	C:/kamen1/IMAG00612.jpg	img	vehicle	0.887	FALSE	567	1	415	118	1545
7	C:/kamen1/IMAG00613.jpg	img	vehicle	0.885	FALSE	568	1	417	117	1544
8	C:/kamen1/IMAG00614.jpg	img	vehicle	0.851	FALSE	568	1	416	117	1542
9	C:/kamen1/IMAG00615.jpg	img	vehicle	0.888	FALSE	567	1	416	117	1544
10	C:/kamen1/IMAG00616.jpg	img	vehicle	0.718	FALSE	566	1	417	118	1544
11	C:/kamen1/IMAG00617.jpg	img	vehicle	0.842	FALSE	567	1	415	117	1544

9 獣種判定

(1)AI解析結果の入力項目

absolute_path	relative_path	data_type	label	有効撮影面積外	獣種	不明	オス	メス	confidence
(記載例)									
C:/kamera1/g2	IMAG5877.JPG	img	animal		イタチ	1			
C:/kamera1/g2	IMAG5952.JPG	img	animal		ニホンジカ		1		
C:/kamera1/g2	IMAG5953.JPG	img	animal	外	不明	0			

列を追加し

- ・有効撮影範囲外
 - ・獣種
 - ・不明
 - ・シカの雄雌
- を入力する。

1回の撮影に2頭が写った場合、個体ごと1行ずつ表示される。

absolute_path	relative_path	data_type	label	有効撮影面積外	獣種	不明	オス	メス	confidence
C:/kamera1/100E	IMAG0102.JPG	img	animal		ニホンジカ			1	0.769
C:/kamera1/100E	IMAG0102.JPG	img	animal		ニホンジカ	1			0.906
C:/kamera1/100E	IMAG0102.JPG	img	animal		ニホンジカ	1		1	0.769

1回の撮影は1行にまとめる。

重要なのは、撮影日時と獣種、頭数のため他の列は気にしない。



獣種リスト

関東森林管理局版

ニホンジカ
ツキノワグマ
イノシシ
ニホンカモシカ
ノウサギ
タヌキ
アナグマ
アライグマ
テン
イタチ
ニホンザル
キョン
オコジョ
ハクビシン
ネズミ類
不明
哺乳類
鳥類
昆虫類
人間

(1) 原著論文

- ① Three novel methods to estimate abundance of unmarked animals
<https://esajournals.onlinelibrary.wiley.com/doi/full/10.1002/ecs2.2331>
- ② spaceNtime: an R package for estimating abundance of unmarked animals using camera-trap photographs
<https://link.springer.com/article/10.1007/s42991-021-00181-8>

(2) 計算式

$$\widehat{D} = \frac{1}{J} \cdot \frac{1}{M} \sum_{j=1}^J \sum_{i=1}^M \frac{n_{ij}}{a_{ij}}$$

n : 撮影頭数、a : 撮影面積、i=1~M : カメラ番号、j=1~J : 撮影回(occasion)

カメラ番号i→ ↓ 撮影回j	1	2	3	~	M
1	n11, a11	n21, a21	n31, a31	~	nM1, aM1
2	n12, a12	n22, a22	n32, a32	~	nM2, aM2
3	n13, a13	n23, a23	n33, a33	~	nM3, aM3
~	~	~	~	~	~
J	n1J, a1J	n2J, a2J	n3J, a3J	~	nMJ, aMJ