

## 日本動物行動学会要旨

ミナミハンドウイルカの群れ生態解明におけるドローンモニタリングの有効性

○青木拓哉<sup>1</sup>, 澁谷未央<sup>1</sup>, 小濱剛<sup>1</sup>, 小木万布<sup>2</sup>

<sup>1</sup>千葉科学大学・危機管理学部, <sup>2</sup>一般社団法人御蔵島観光協会

ミナミハンドウイルカ (*Tursiops aduncus*) の群れ構造は、繁殖や移動、採餌等の各イベントによって変動すると考えられており、群れ構造の違いによって各イベントに費やす時間が異なることも報告されている。伊豆諸島の御蔵島では、当該種の水中観察調査も行われているが、水中では可視範囲が限定されるため、群れ範囲やサイズ、群れの全体的な動き、群れ構成などを明確に捉えることは難しい。そこで本研究では、当該種の群れ生態解明ツールとしてのドローンの有効性を検証することを目的とし、2020年7月～10月に御蔵島個体群の空撮調査を実施した。本解析では群れサイズに加えて個体の体長推定も試み、各群れ構成について検証した。また、可能な範囲で群内での社会行動のレパートリーとその回数、頻度等を算出した。その結果、群れサイズは平均  $8.6 \pm 2.4$  個体、最大で 39 個体、推定体長は平均  $238.4 \pm 2.7$  cm だった。群れの発見頻度は朝よりも夕方に高く、ラビング等の頻度も高かった。ドローンでの個体識別は難しいが、群れサイズや体長、全体的な行動等の把握には有効であることが示唆された。

(449/450 字以内)