

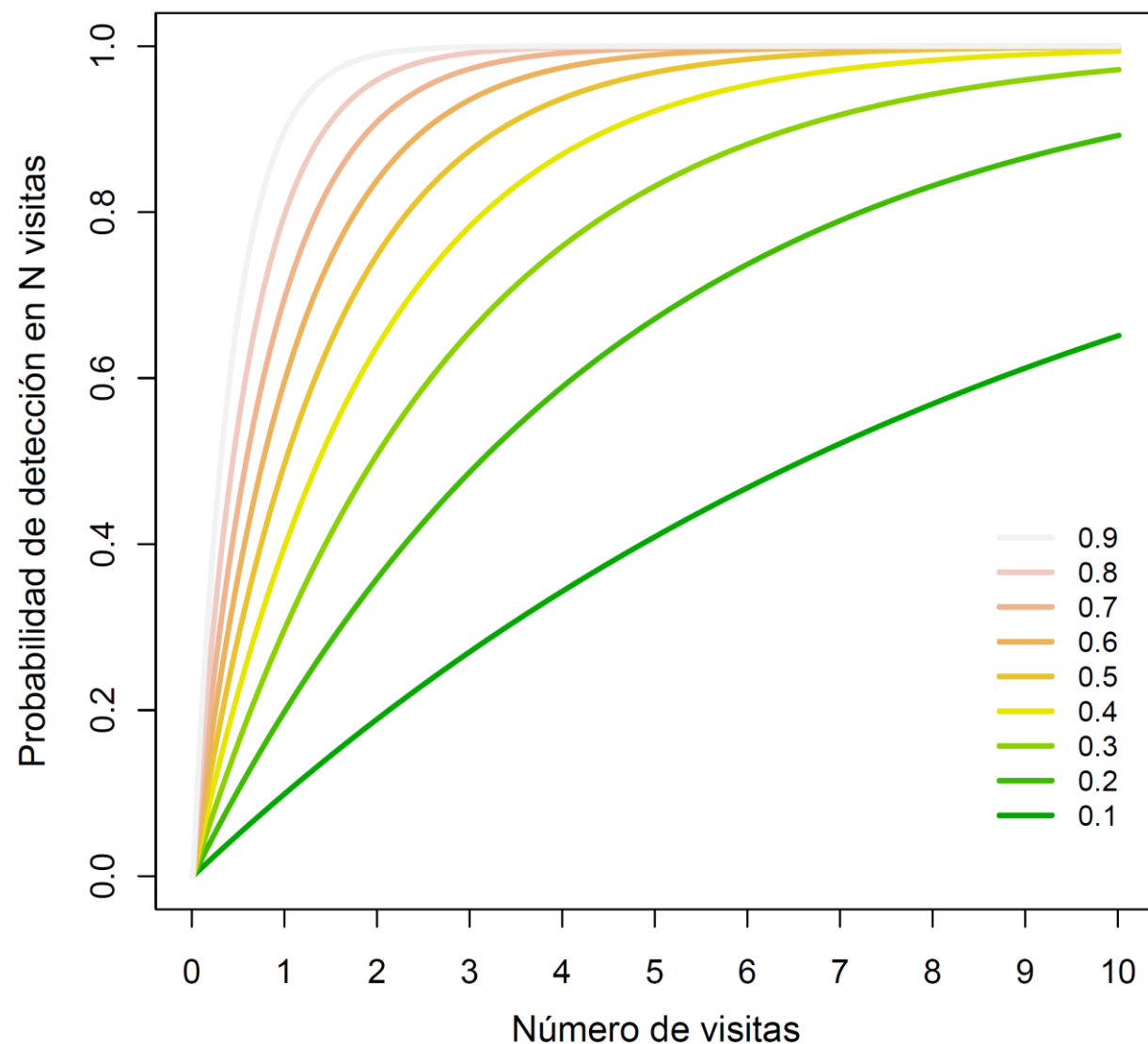
Métodos de captura- recaptura espacialmente explícitos

José Jiménez García-Herrera
IREC-CSIC

... y ¿Por qué hay que utilizar modelos?



PROBABILIDADES DE DETECCIÓN





¿ De que estamos hablando?

Como lo que vemos no es la realidad, usamos herramientas matemáticas para **estimar** la realidad

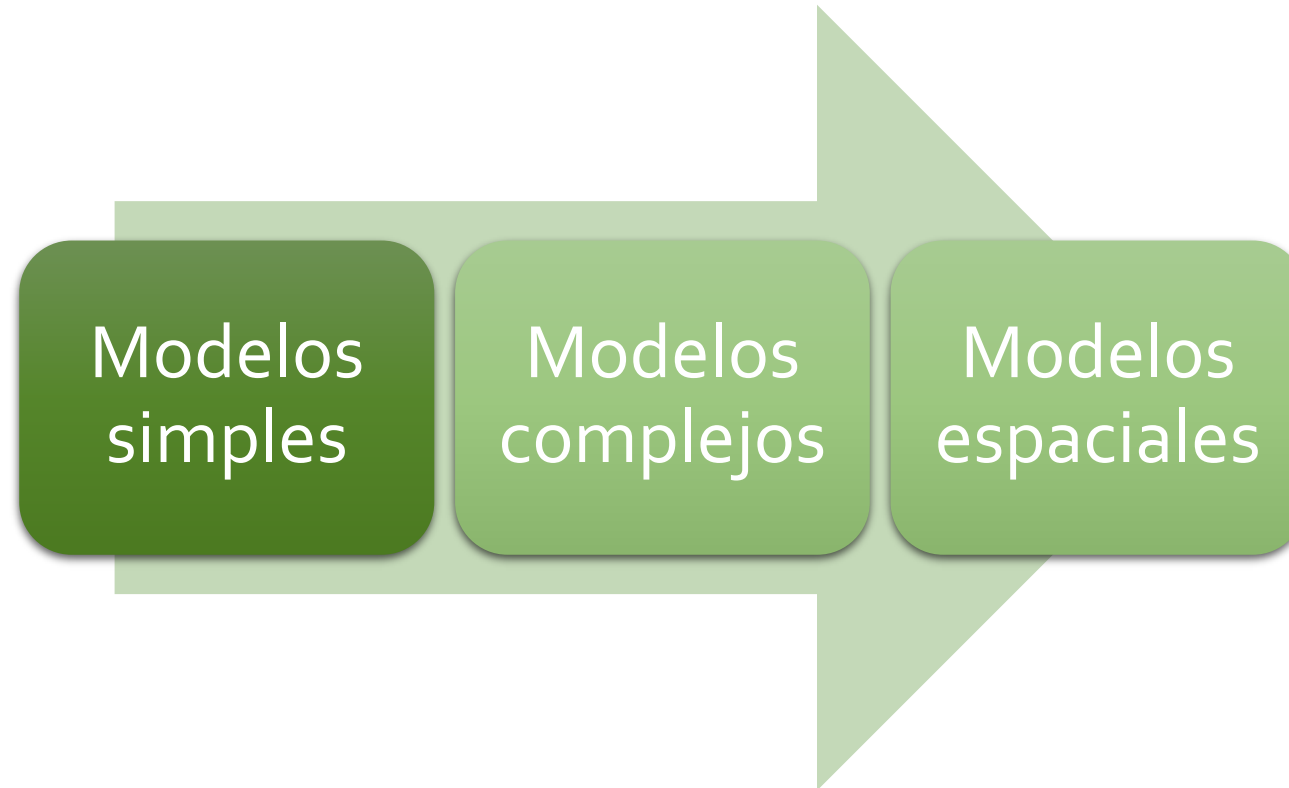
La mayoría de las cuestiones más importantes de la vida son sólo problemas de probabilidad

Laplace

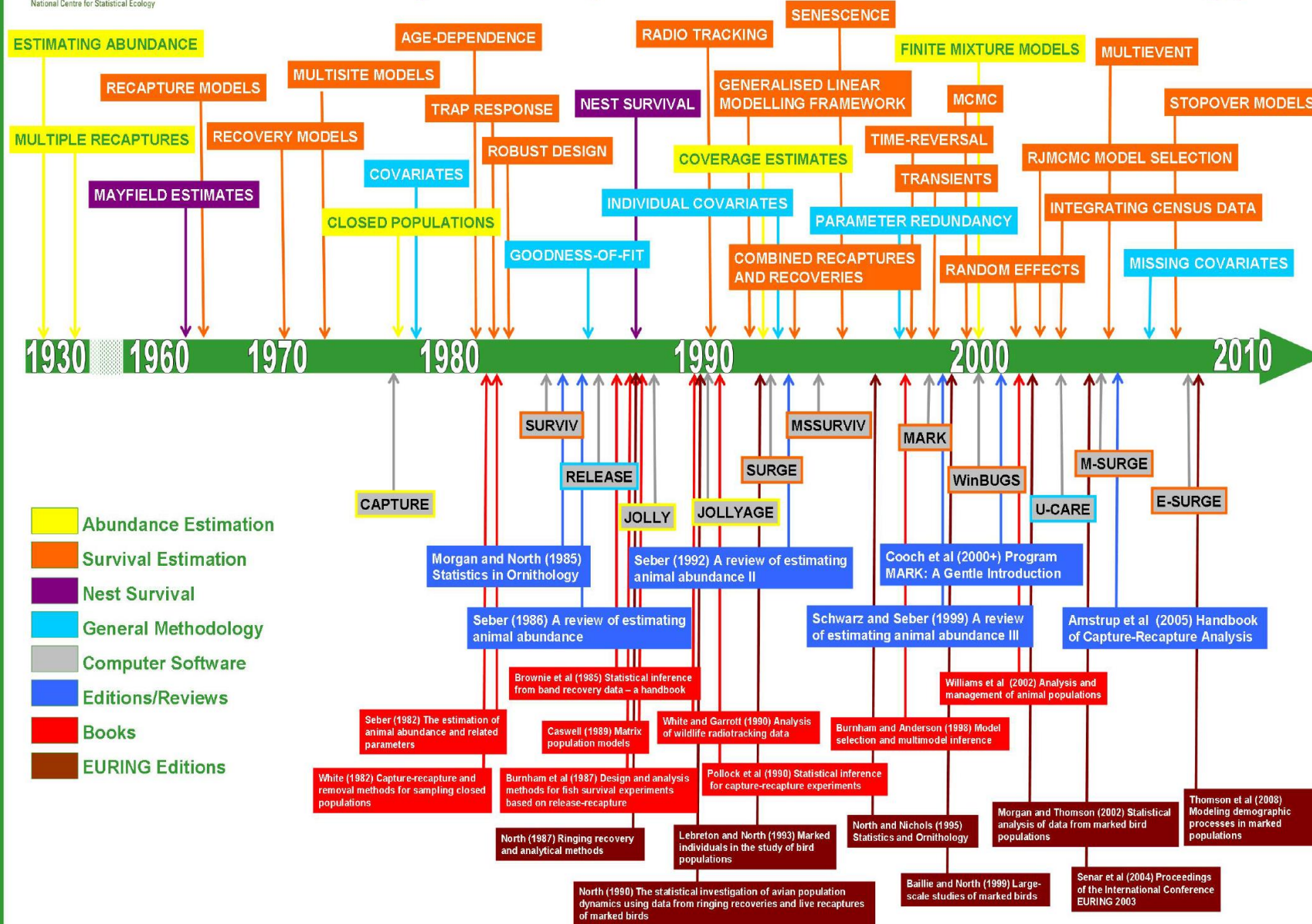
Métodos de estima de densidades

- Índices poblacionales  **Desaconsejados**
- Métodos jerárquicos (que calculan simultáneamente la detección y la ocupación):
 - Muestreo de distancias
 - Captura-recaptura  **Modelos de referencia**
 - Doble observador
 - Modelos de extracción
 - Modelos de ocupación (se emplean como sustitutos de estima de tamaños poblacionales)
 - Modelos binomiales mixtos (estiman tamaños poblacionales, pero sin relación a un ámbito espacial)

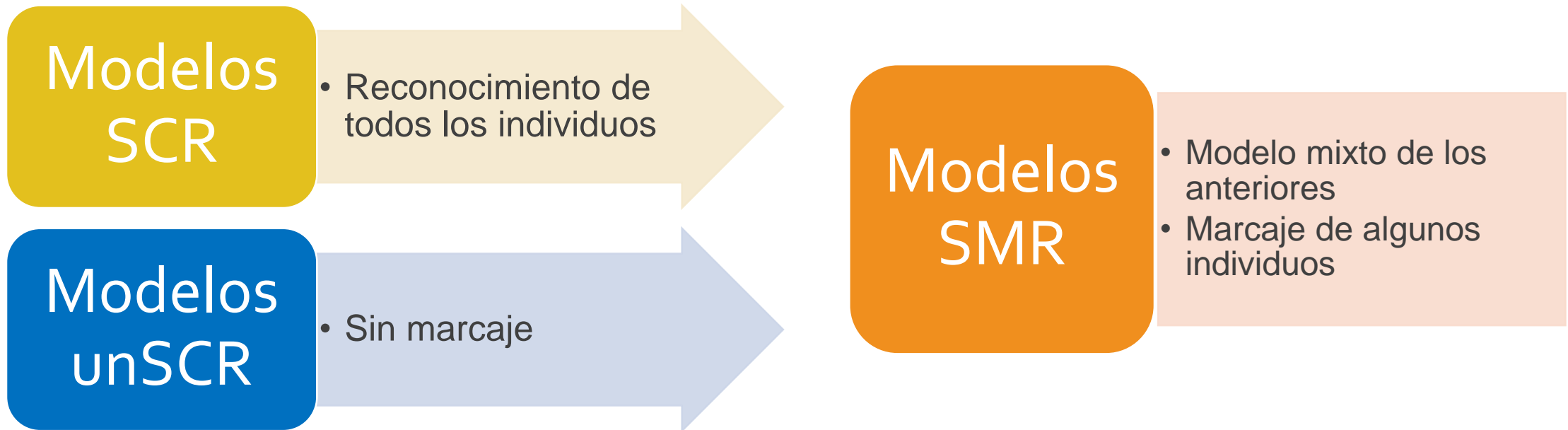
Captura-recaptura



A History of Capture-Recapture in Ecology

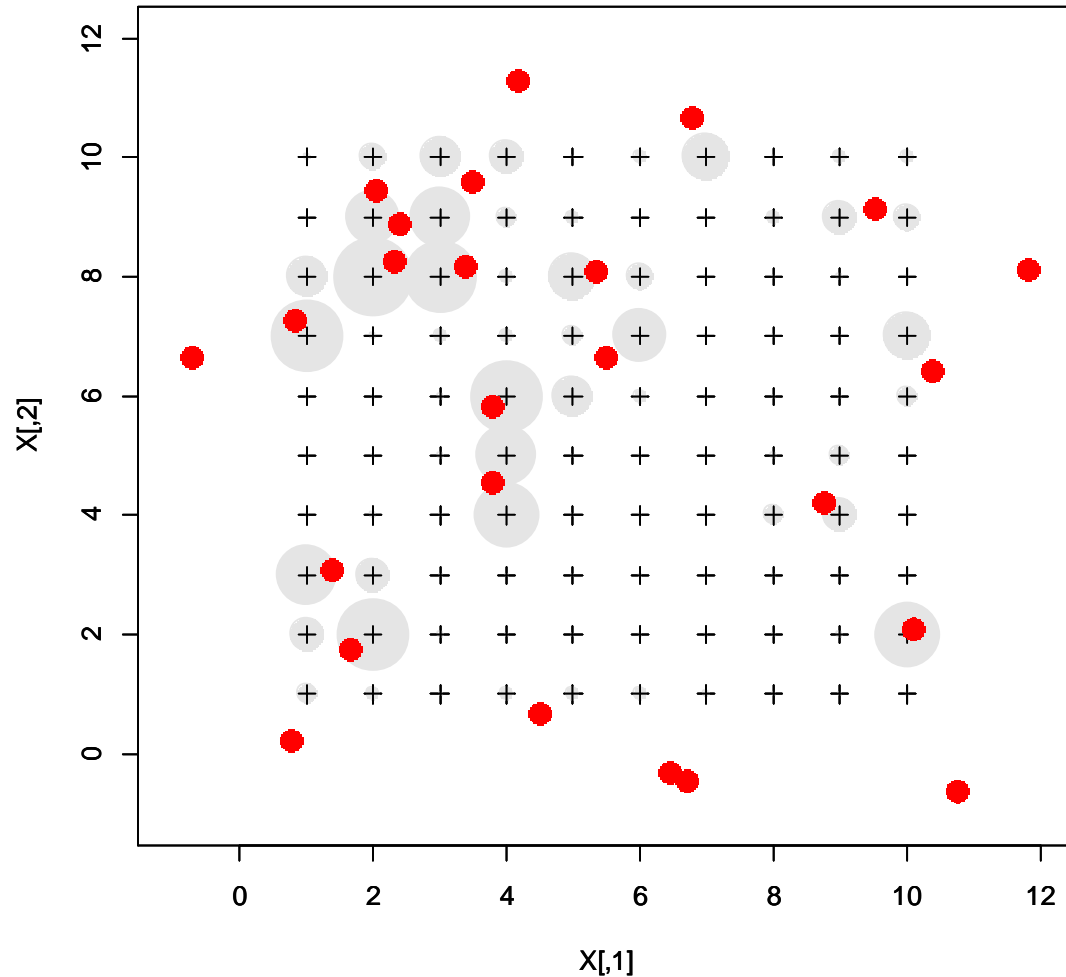


Modelos de captura espaciales



Debilidades de la captura-recaptura no espacial

Heterogeneidad en la probabilidad de detección



En la CR no espacial hay una heterogeneidad intrínseca, consecuencia de la diferente probabilidad de captura de los animales en las diferentes cámaras/trampas

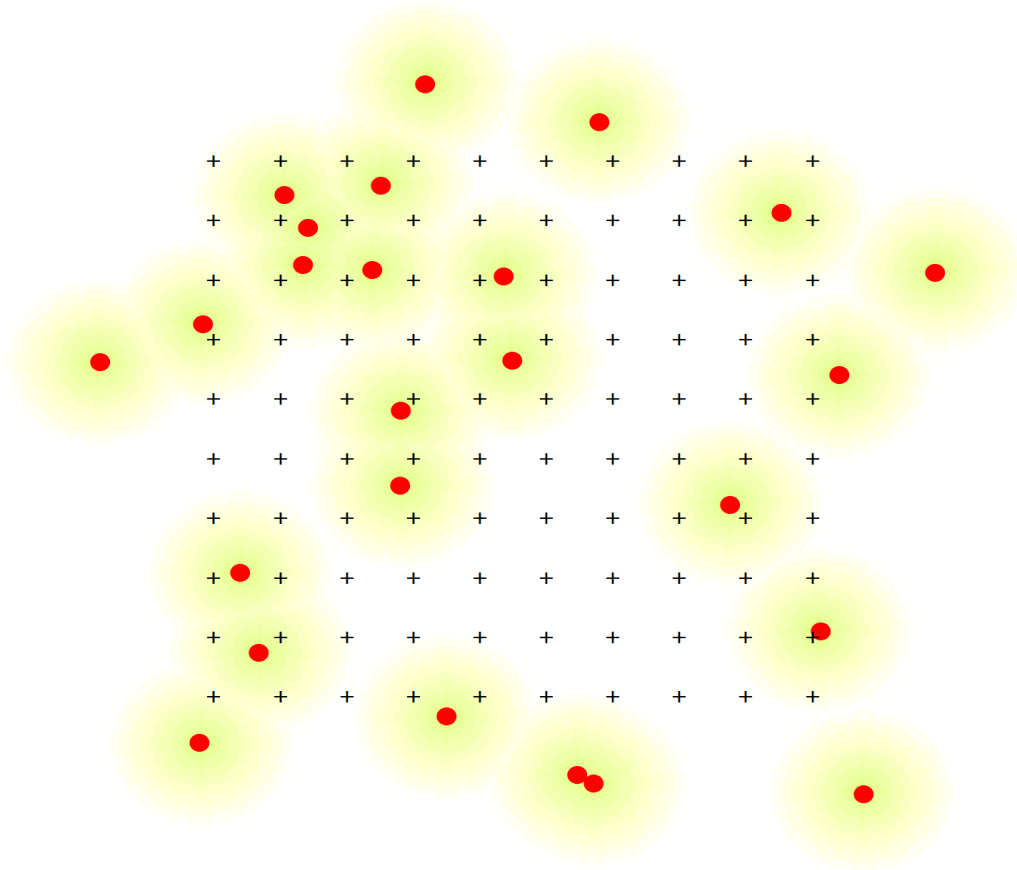
Indefinición del área de muestreo efectiva



En la CR no espacial se calcula el “área de muestreo efectiva” mediante asunciones *ad hoc* sobre el movimiento de los animales, de forma externa al modelo

**¿Y si se añade la información espacial a la
captura-recaptura?**

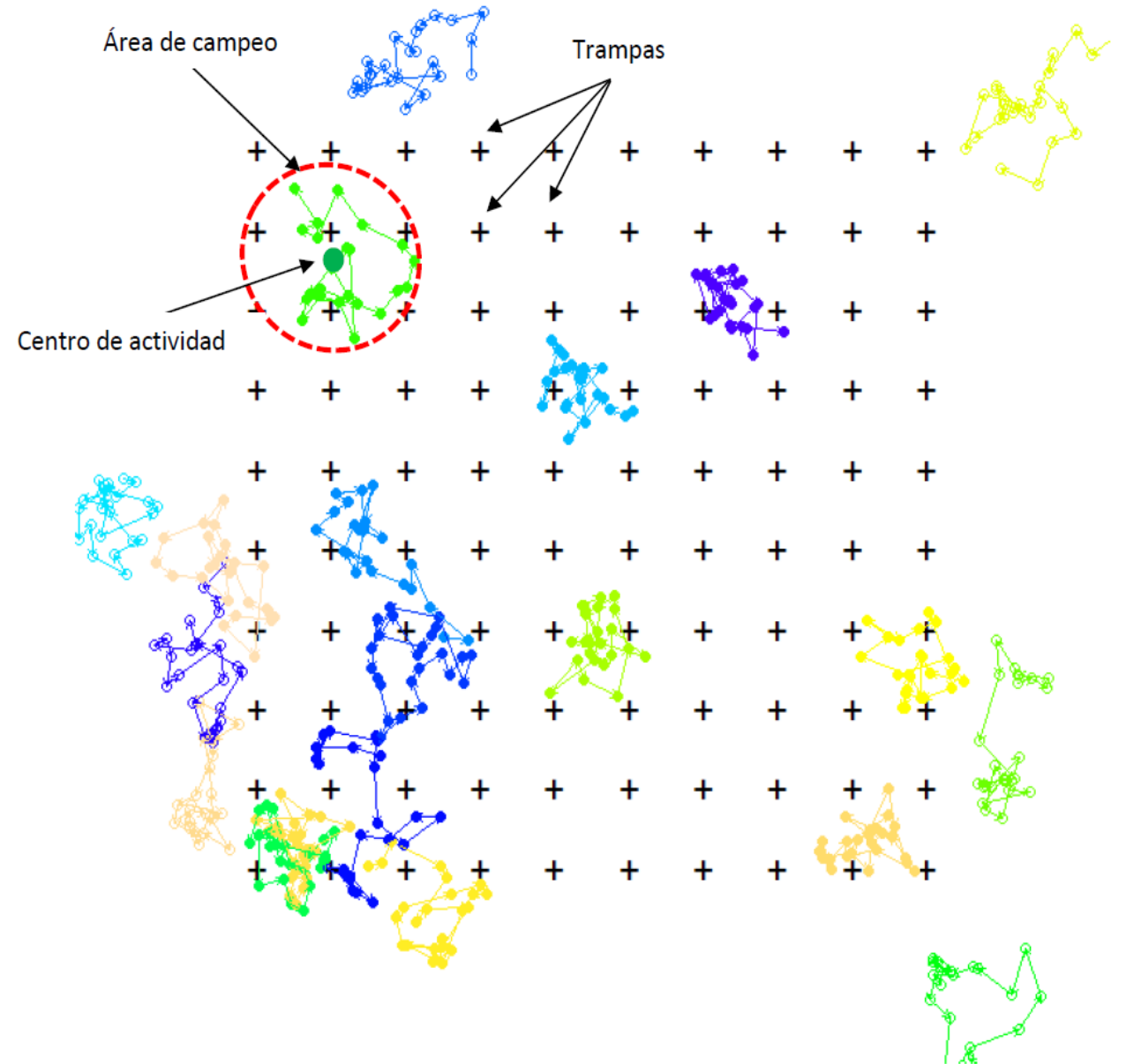
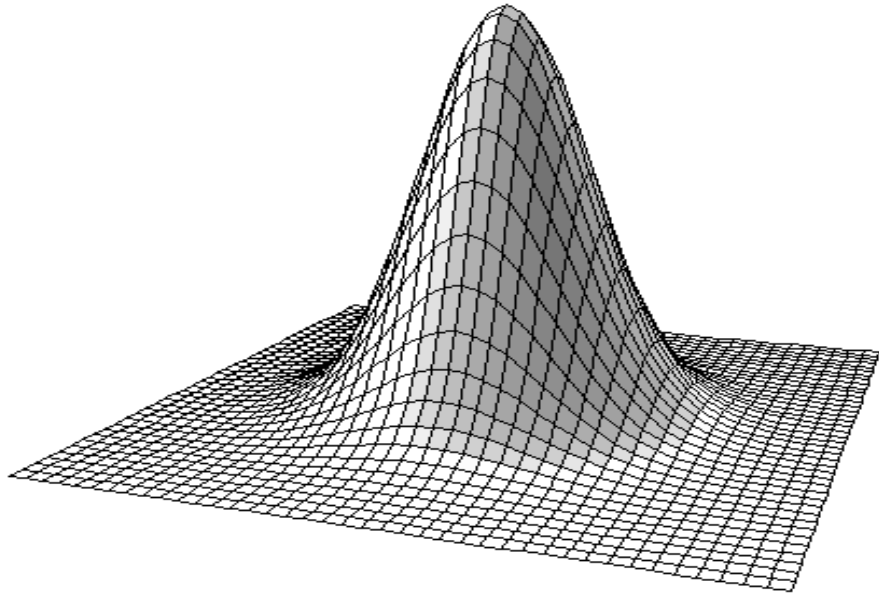
Detección como una distribución seminormal bivariada

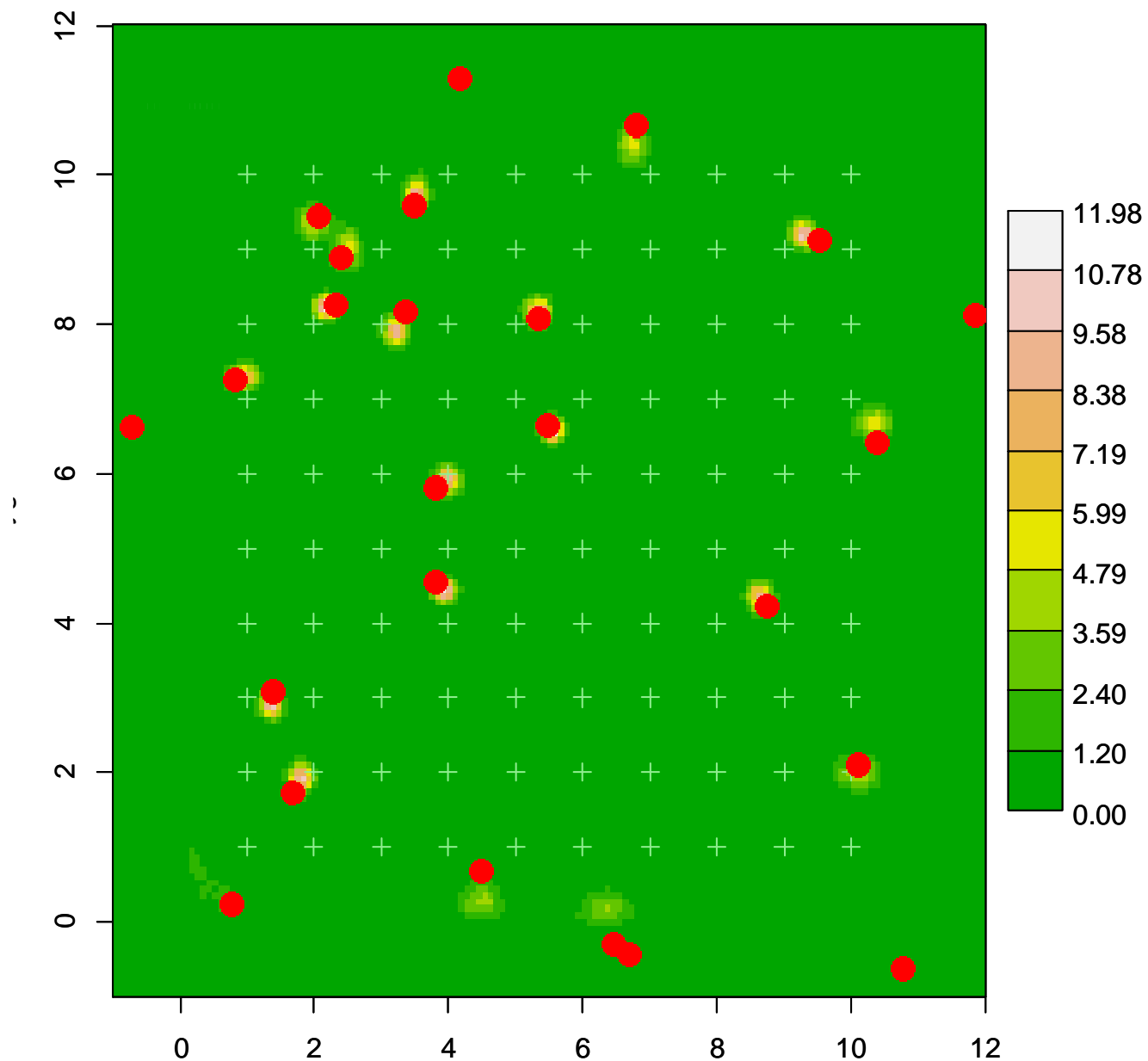


Si consideramos que la probabilidad de detección es una función seminormal, dependiente de la distancia euclídea entre la trampa y el centro de actividad, podemos deducir estos centros a partir de los historiales de captura de las trampas en el espacio

... tenemos los SCR

$$\lambda_{ijk} = \lambda_o e^{\left(-\frac{d_{ijk}^2}{2\sigma^2}\right)}$$





Con el muestreo del espacio de estados se obtienen un ráster de probabilidades de ubicación de los centros de actividad/centros de áreas de campeo

¿Y para que sirven estos modelos?

... no sólo para estimar densidades

Número y densidad

```
> summary(out[,c("N", "D", "alpha0", "alpha1")])
```

```
Iterations = 101:500  
Thinning interval = 1  
Number of chains = 3  
Sample size per chain = 400
```

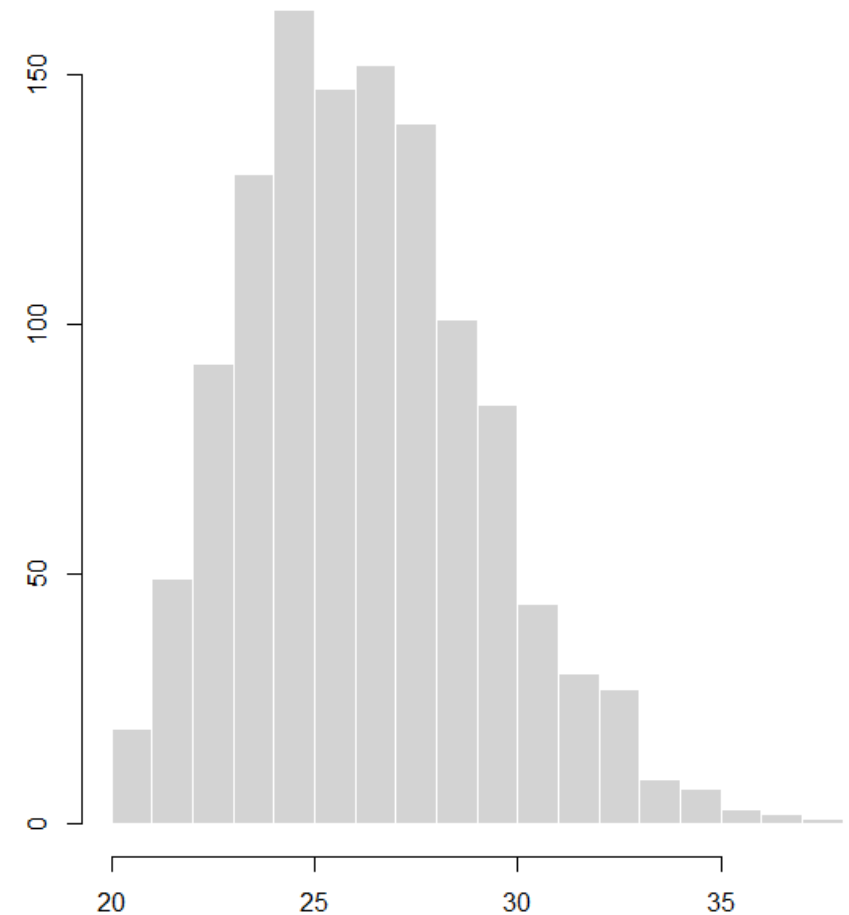
1. Empirical mean and standard deviation for each variable,
plus standard error of the mean:

	Mean	SD	Naive SE	Time-series SE
N	26.7225	2.95400	0.0852746	0.1212628
D	0.1581	0.01748	0.0005046	0.0007175
alpha0	-2.3841	0.09729	0.0028085	0.0057464
alpha1	2.1453	0.14701	0.0042439	0.0100634

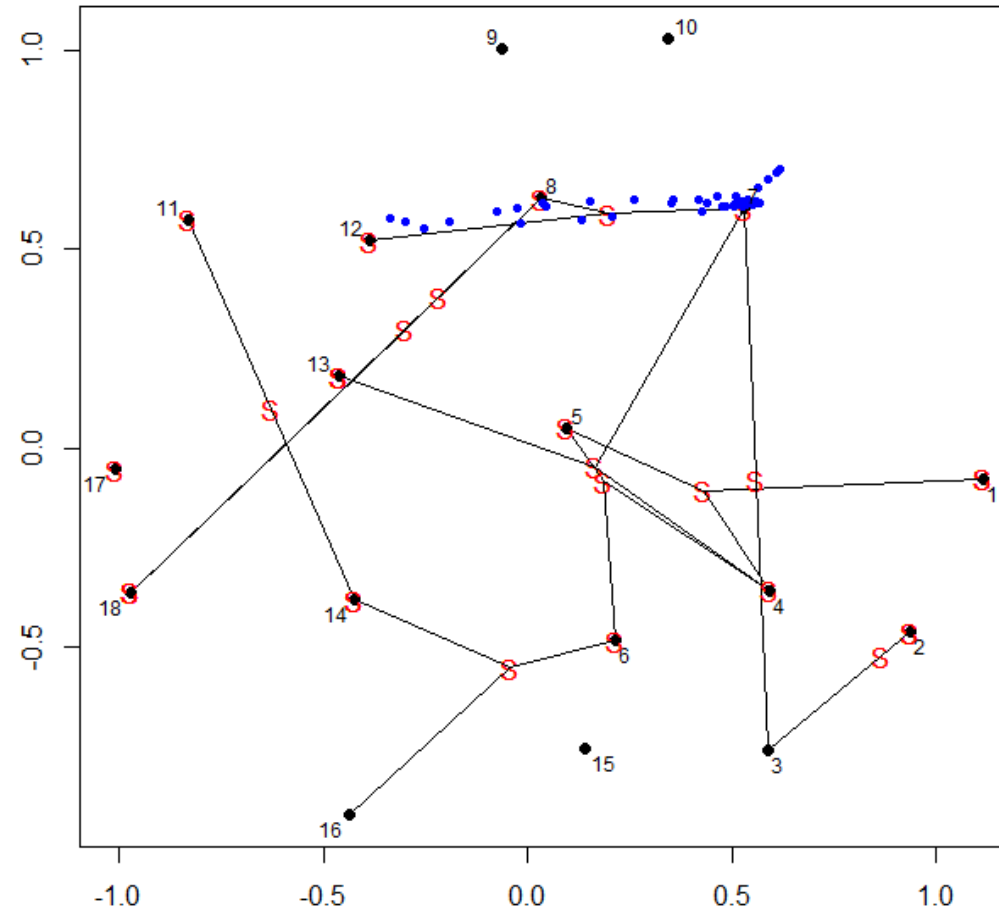
2. Quantiles for each variable:

	2.5%	25%	50%	75%	97.5%
N	22.0000	25.0000	26.5000	29.0000	33.0000
D	0.1302	0.1479	0.1568	0.1716	0.1953
alpha0	-2.5791	-2.4440	-2.3827	-2.3189	-2.2069
alpha1	1.8440	2.0508	2.1431	2.2462	2.4233

```
> |
```

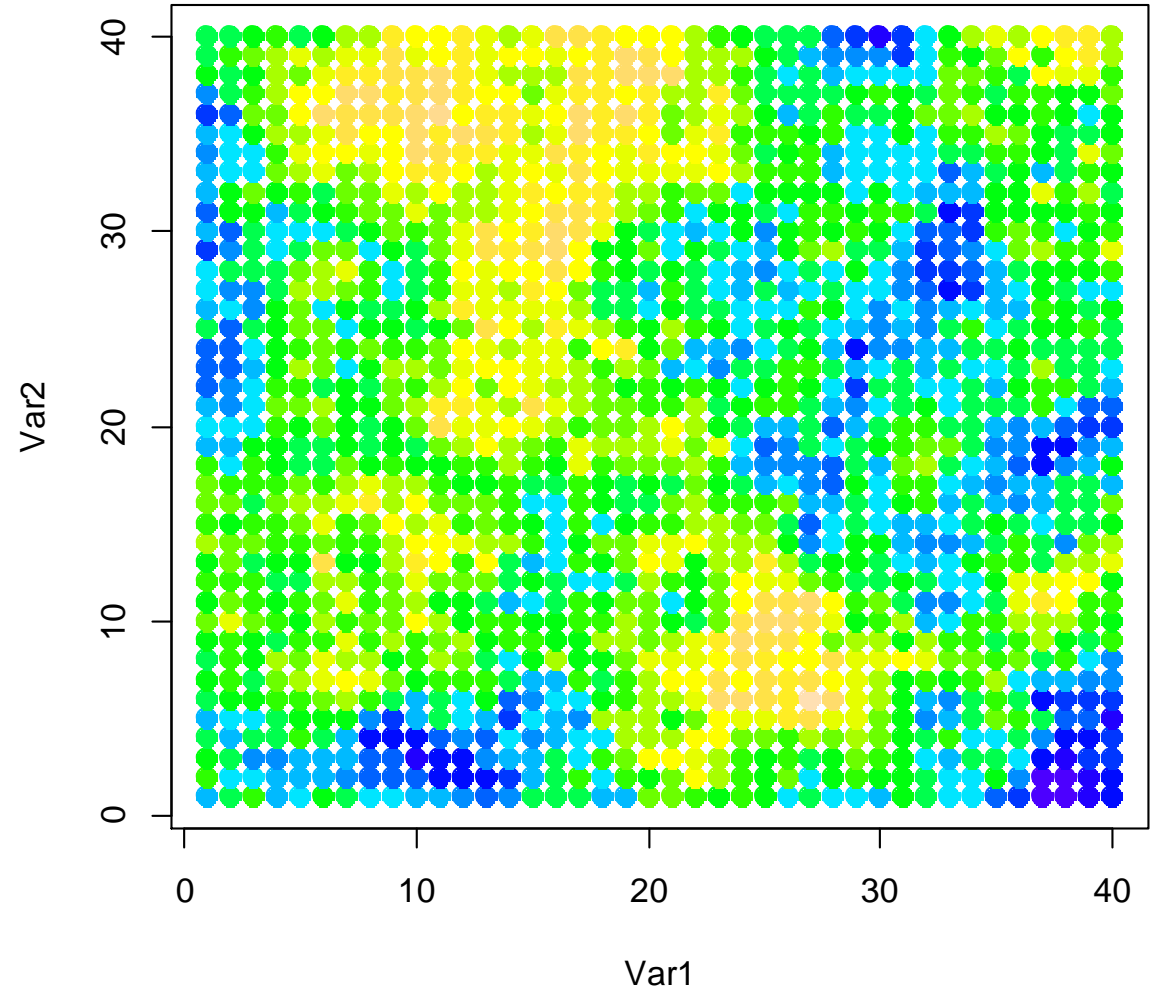


Análisis del movimiento



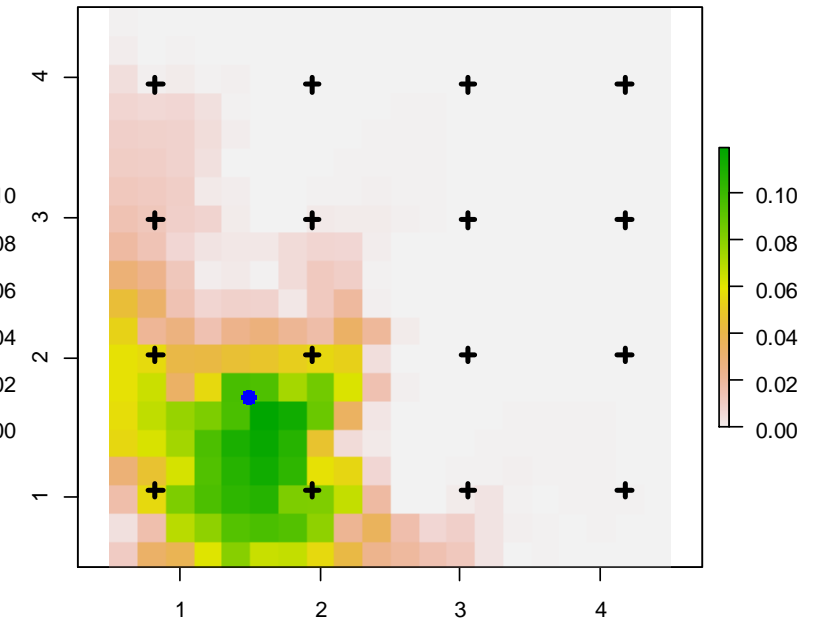
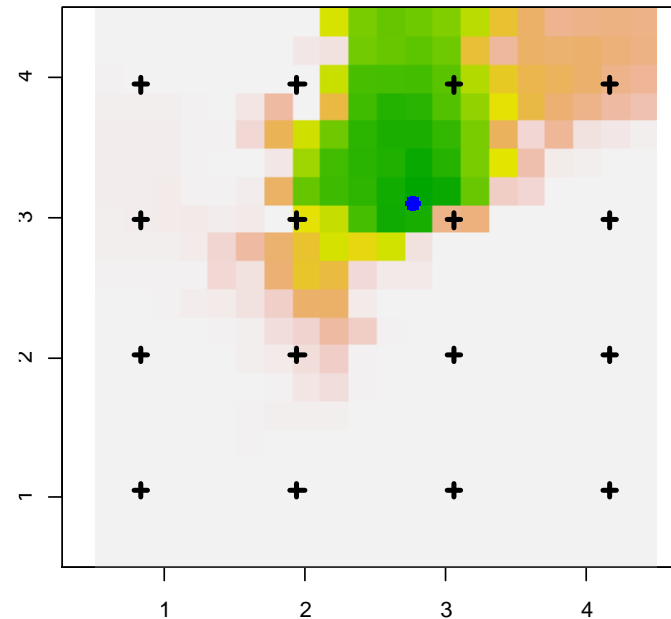
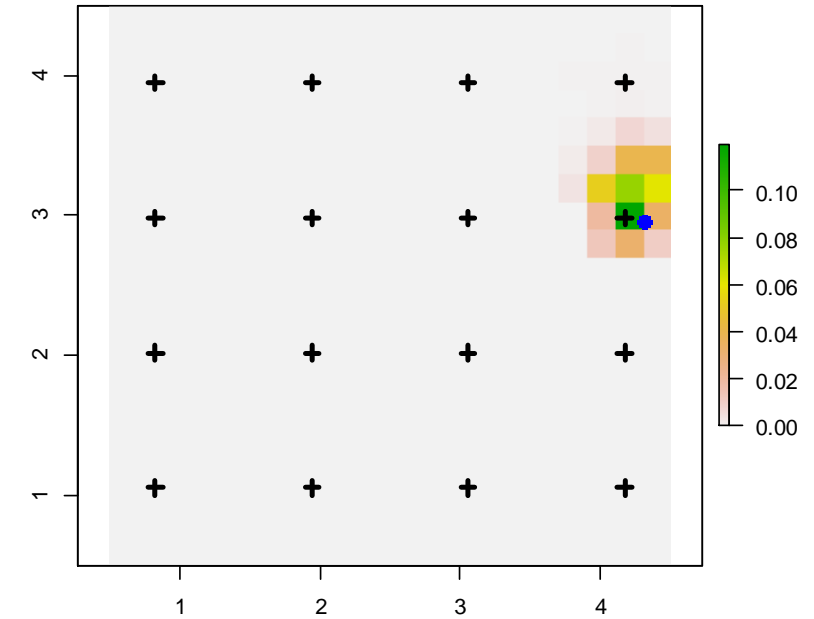
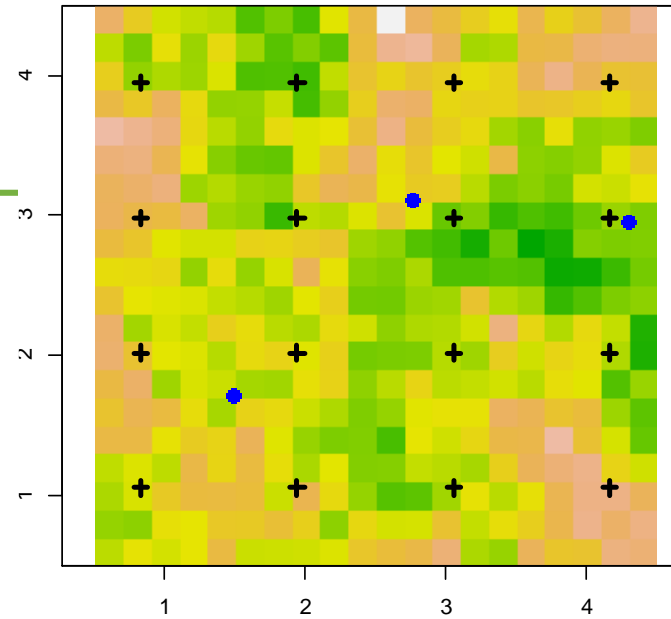
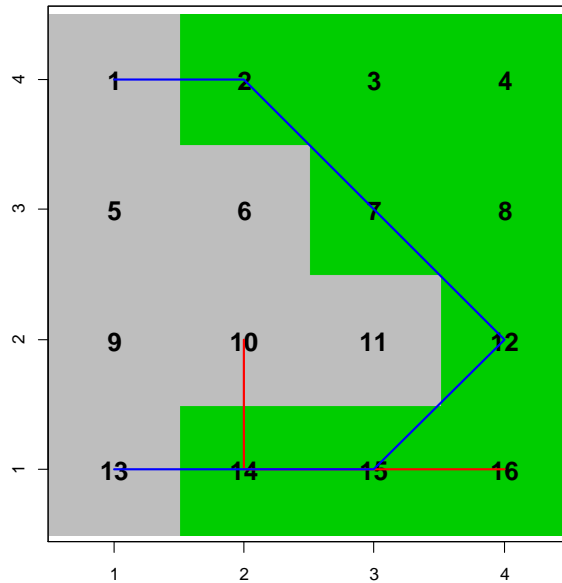
Selección de recursos

Utilizamos el ráster de recursos (vegetación, altitud, inundación...) como covariable para la ubicación de los centros de actividad

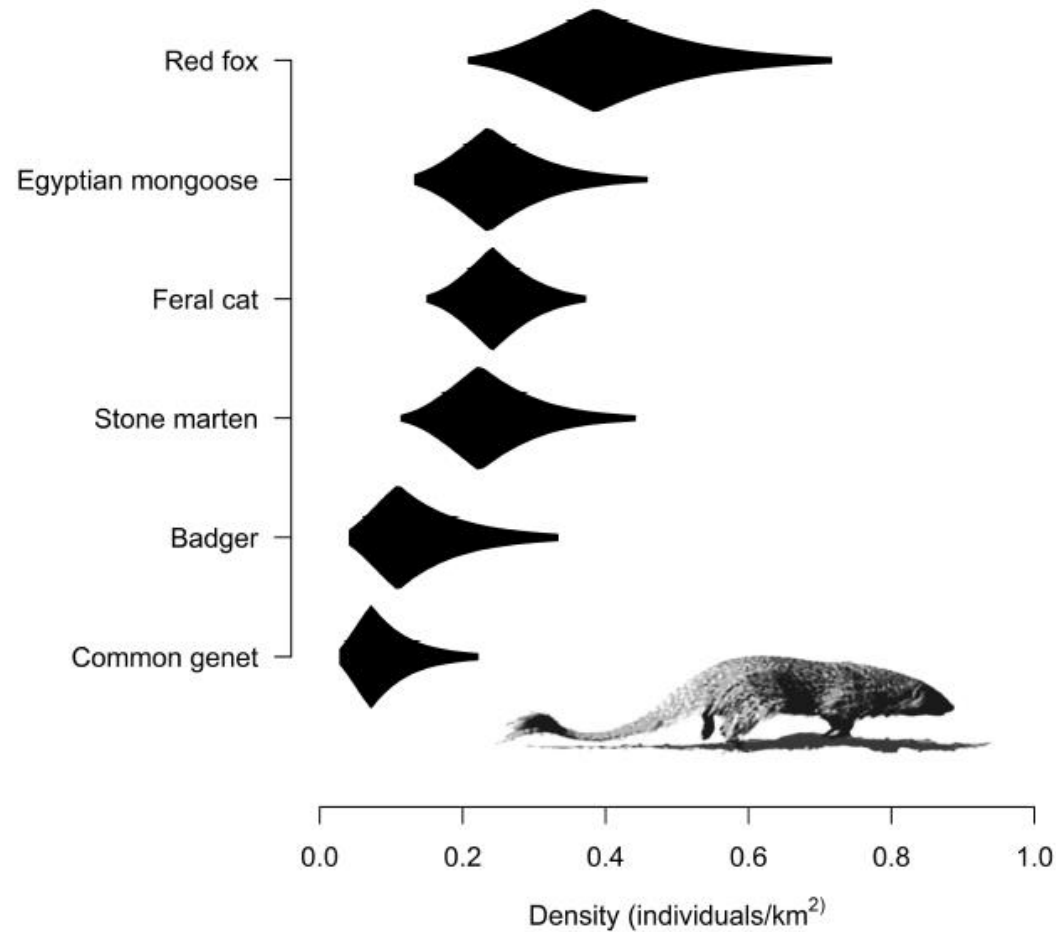


Conectividad

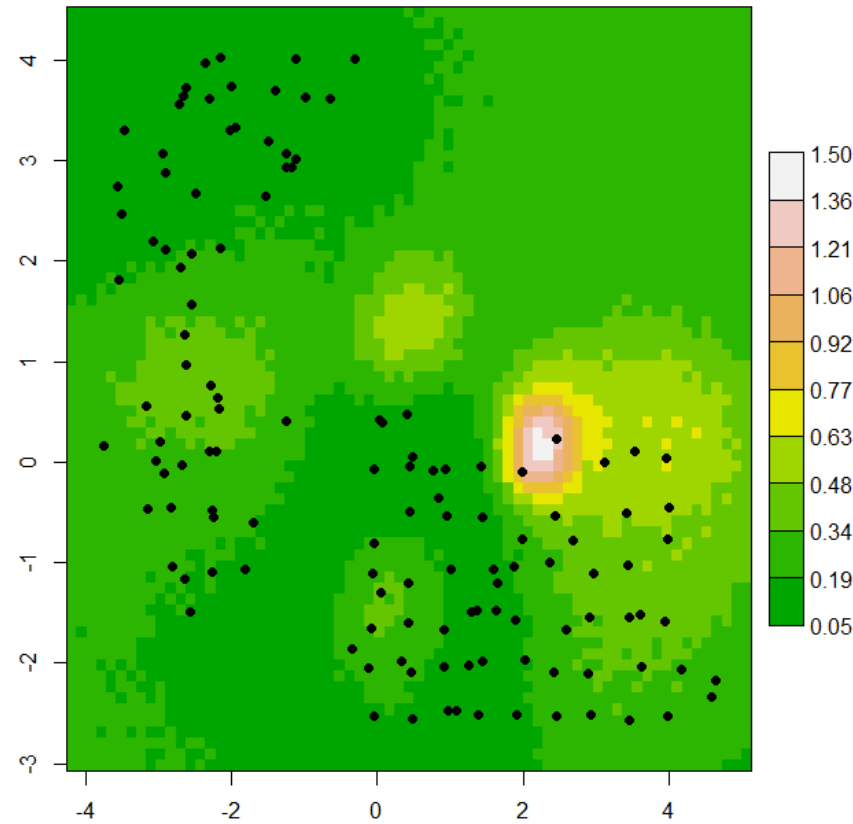
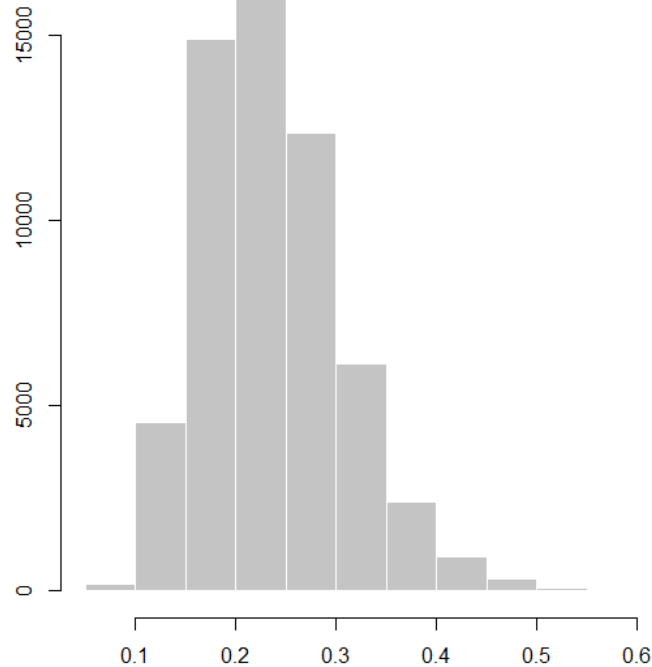
Generando un ráster de costes, lo usamos como covariable de la probabilidad de la ubicación de los centros de actividad



Estima de comunidades completas



... y gestión. Ejemplo: gato asilvestrado



$D=0.234$

área=71.37, entonces

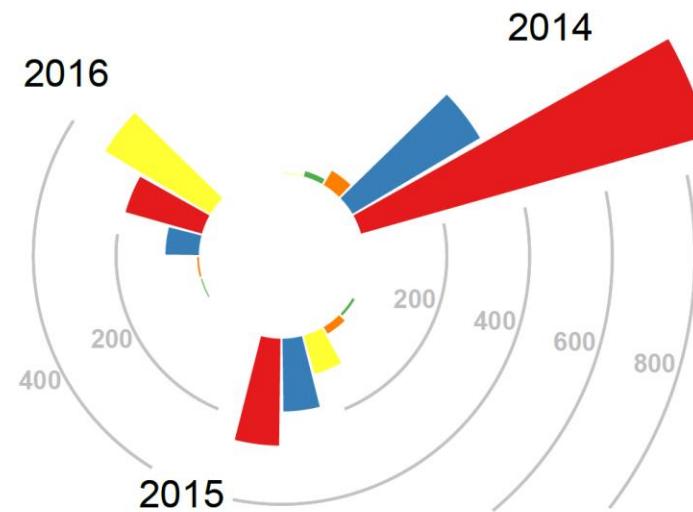
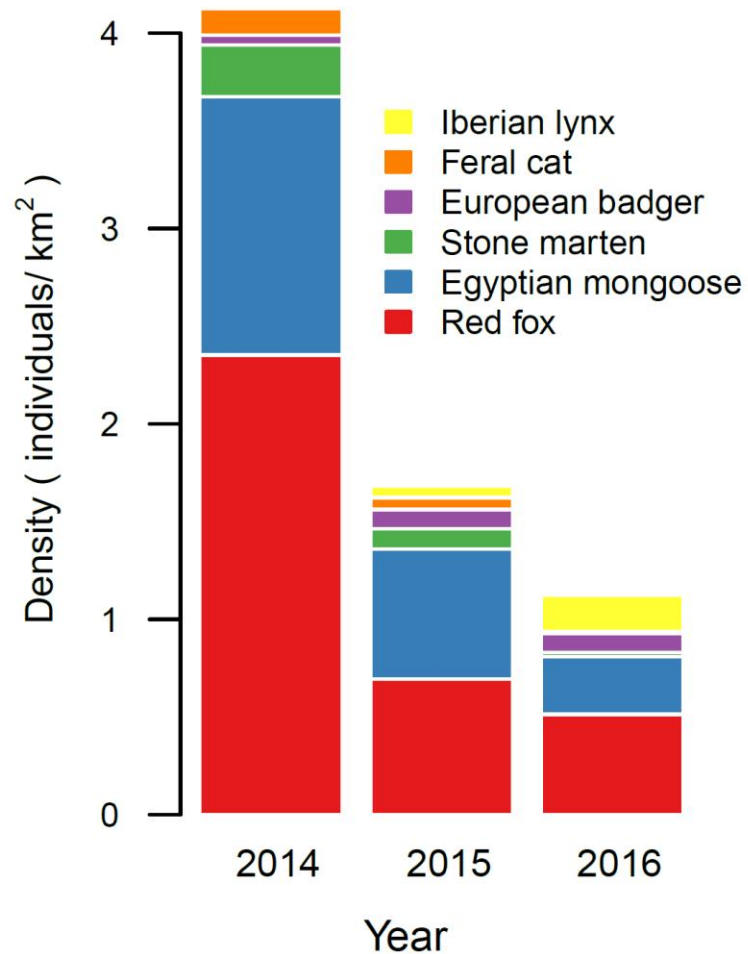
$N=16.71$

Sí se han capturado 15, sólo quedan 1-2 sin capturar...

Pero... ¿Cuánto se pueden desplazar desde el exterior del espacio de estados?

Si $\sigma=1$, el desplazamiento es de hasta 3 km, y podemos pensar que van a seguir apareciendo

... Ejemplo: respuesta de los mesopredadores al lince



Premisas (y otras cosas...)

Premisas, diseño u otras cosas...

- Los dispositivos de detección deben estar ubicados de forma que se permita la captura de los individuos en más de uno de estos dispositivos. Las capturas deben estar correlacionadas espacialmente
- La población debe ser cerrada, demográfica y geográficamente
- Los individuos deben tener una distribución uniforme en el espacio (o debe modelarse esa distribución no homogénea)
- La detectabilidad entre individuos debe ser independiente (atención al gregarismo, y al movimiento no independiente entre individuos)
- Hay que realizar siempre test de bondad del ajuste. La sobredispersión puede ser abordada mediante el uso de la binomial negativa
- Mucho cuidado en SMR con el **estatus de marcaje desconocido**
- Hay posibilidad de realizar modelos SCR integrados. En ellos, prestad atención a las características de la información a integrar

Variantes

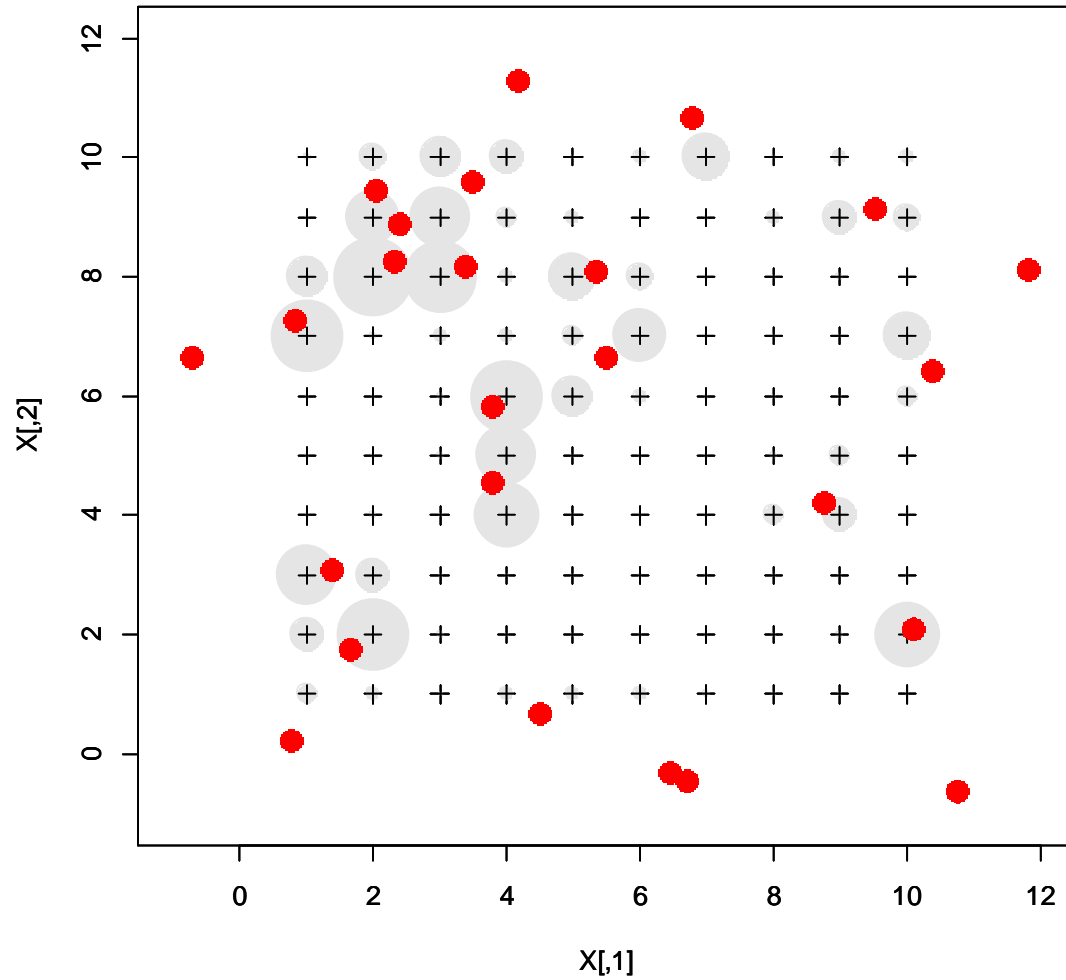
- Todos estos modelos admiten modificaciones o variantes para incorporar:
 - Tipología de la trampa o de los atrayentes
 - Operatividad de los dispositivos
 - Heterogeneidad (en detección) por individuo, por sexo, por tamaño del área de campeo)
 - Evolución temporal en la detectabilidad por los dispositivos
 - Comportamiento global de la población ante los dispositivos
 - Comportamiento local frente a cada tipo de dispositivo
 - Extracción de individuos de la población
 - En el caso de SMR se pueden incorporar:
 - Animales reconocibles por marcas naturales
 - Fracción de población marcada con marcaje no reconocibles (collares con numeración invisible por crecimiento del pelo, por ejemplo)

Modelos SCR

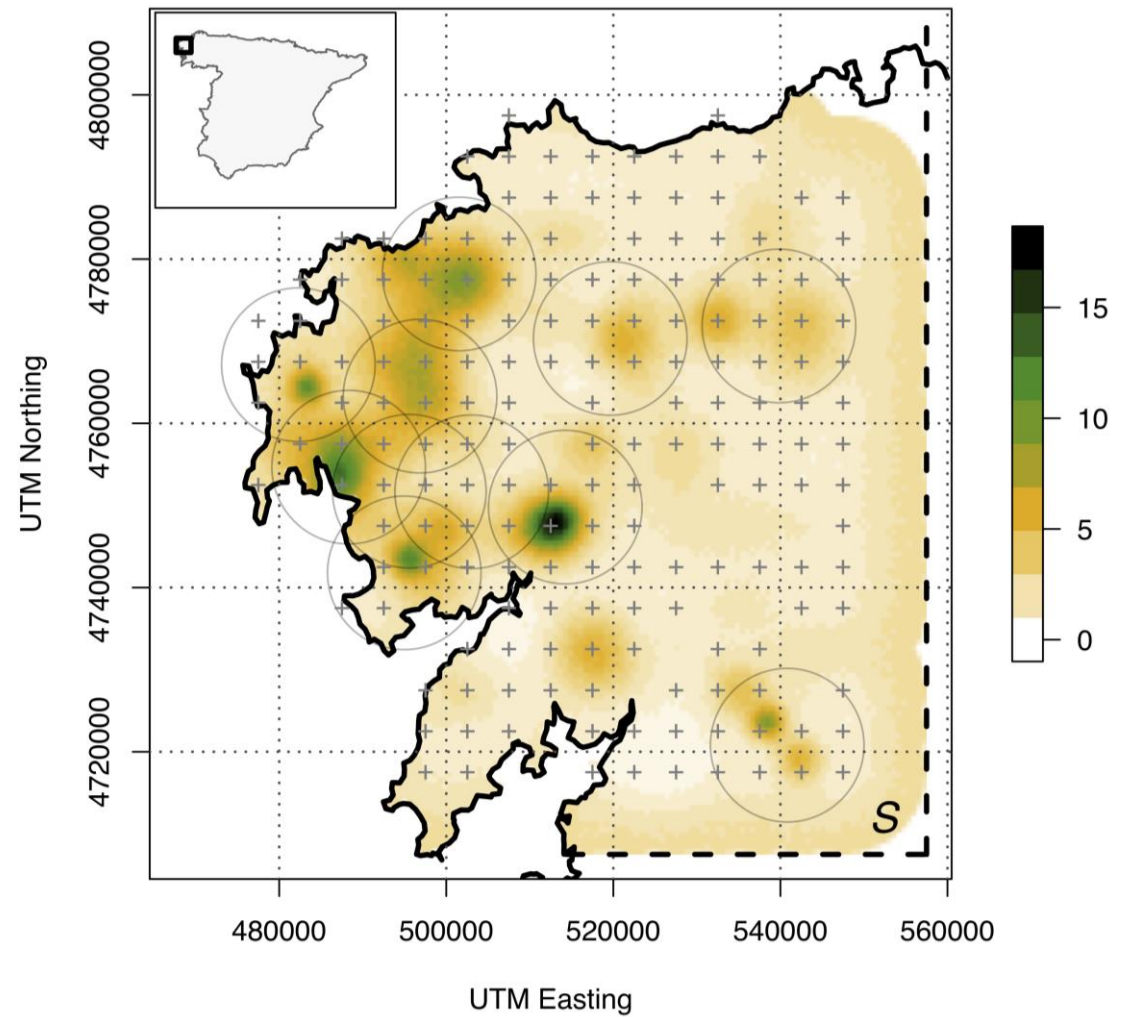
Reconocimiento de todos los individuos



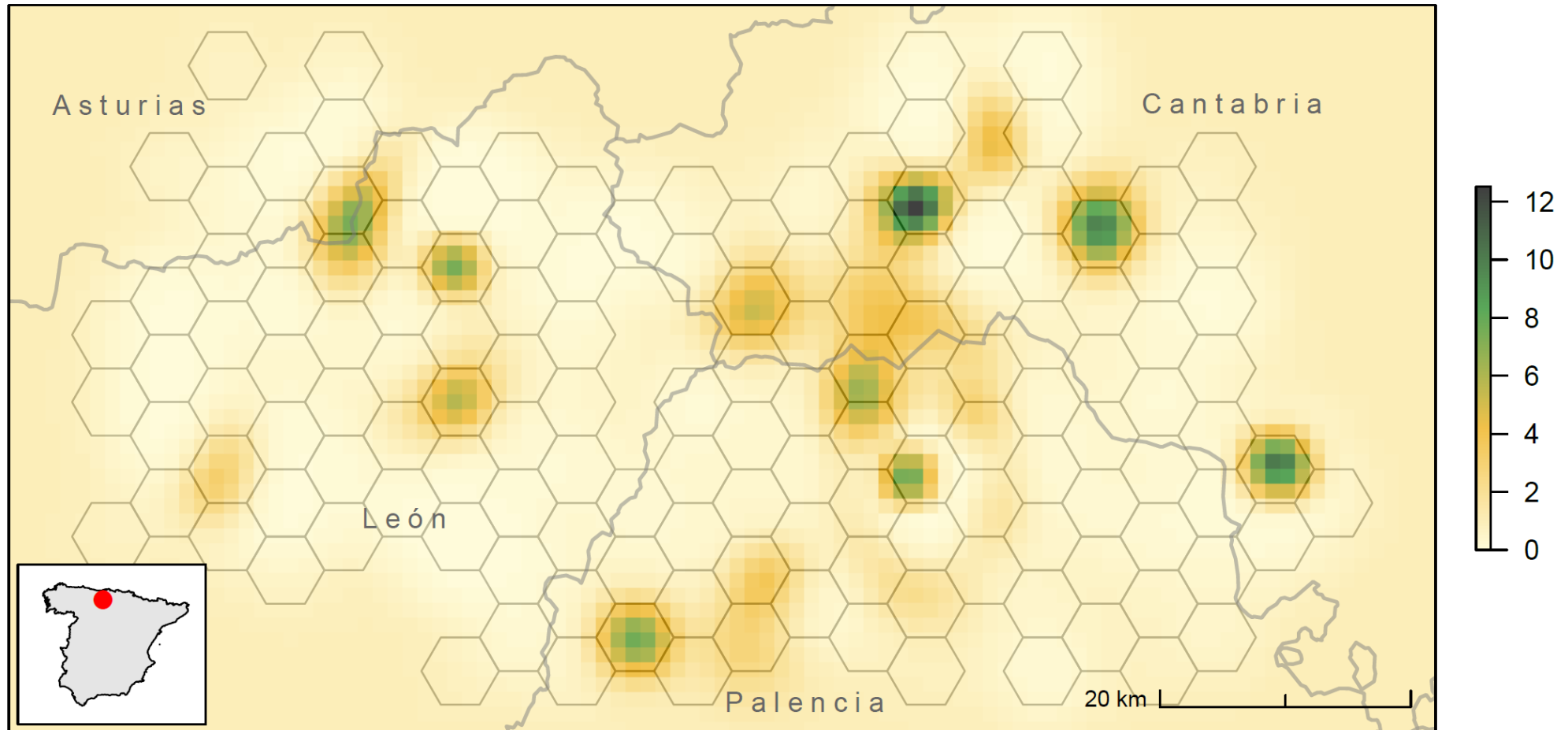
Modelos SCR



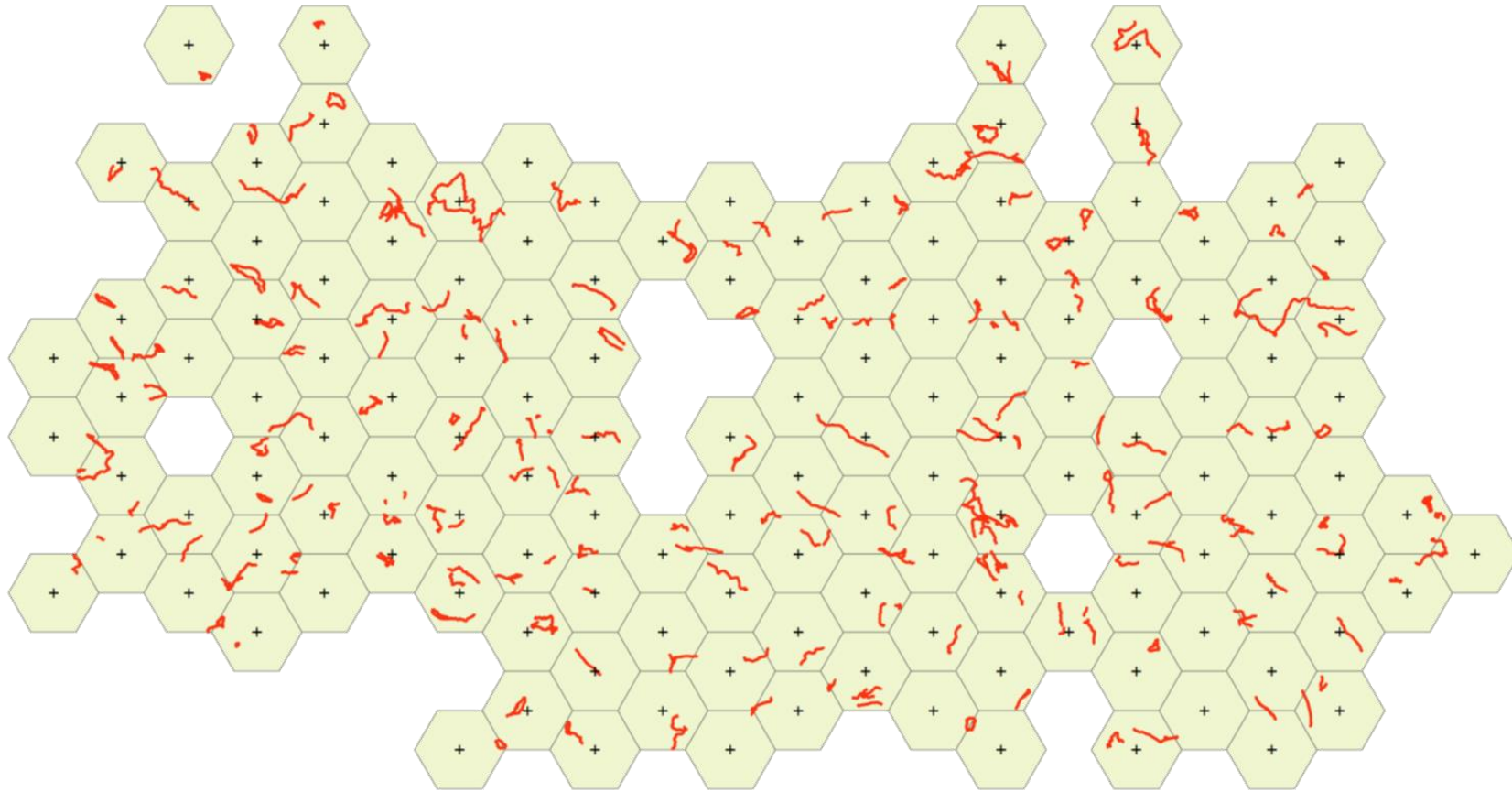
Genotipado



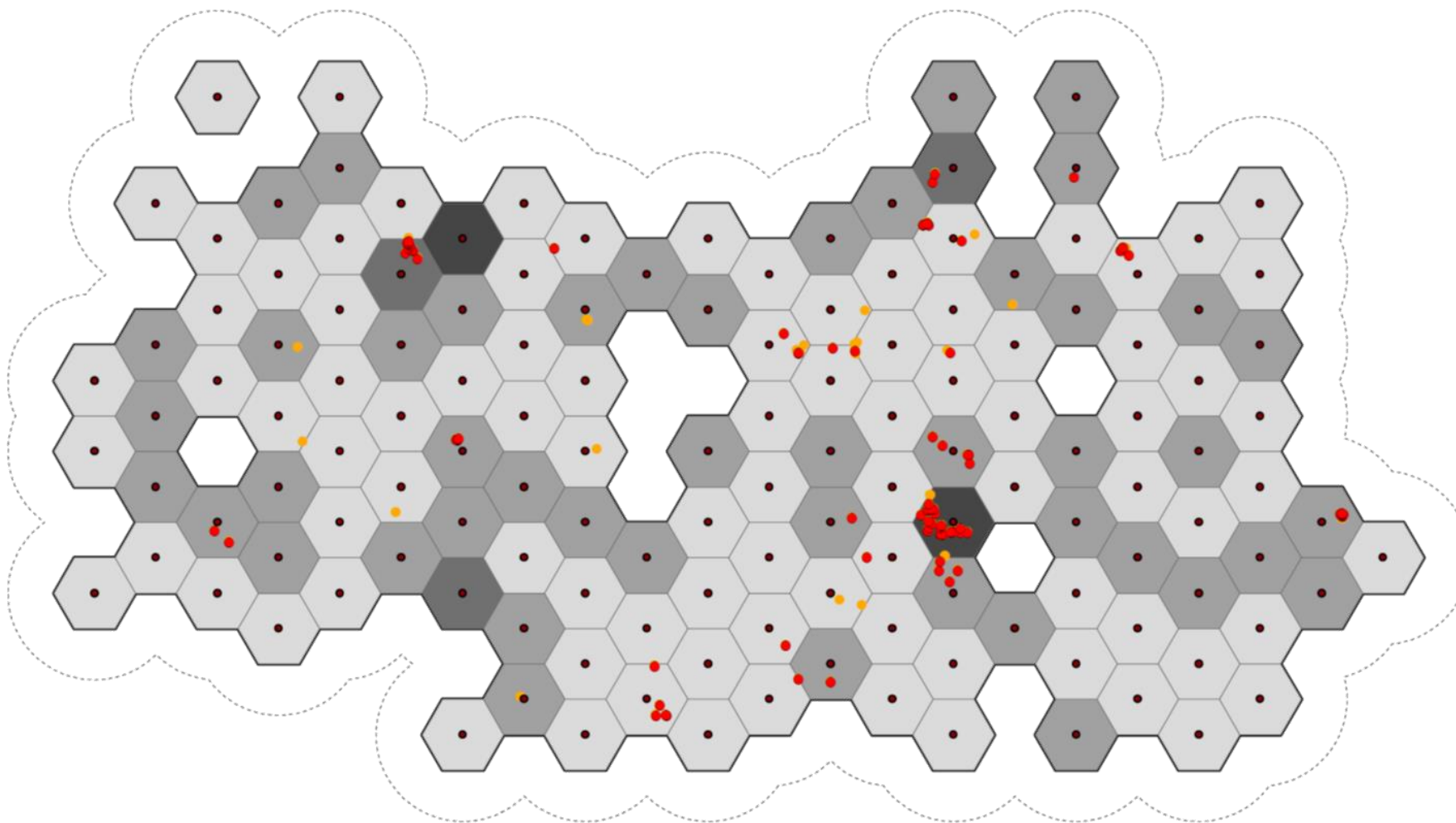
Genotipado



Genotipado

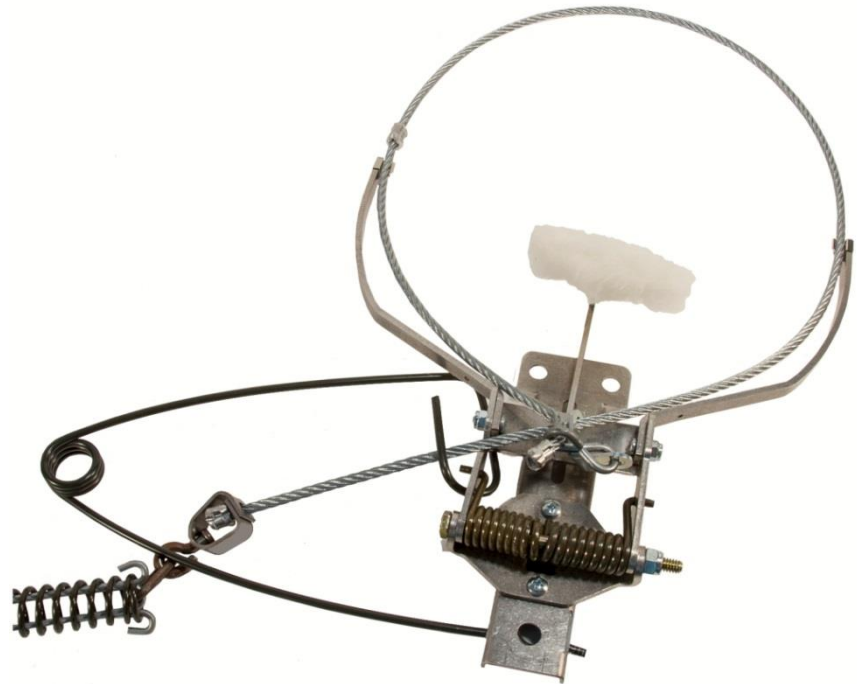


Genotipado



Modelos SMR

Dispositivos de captura y cámaras-trampa



+



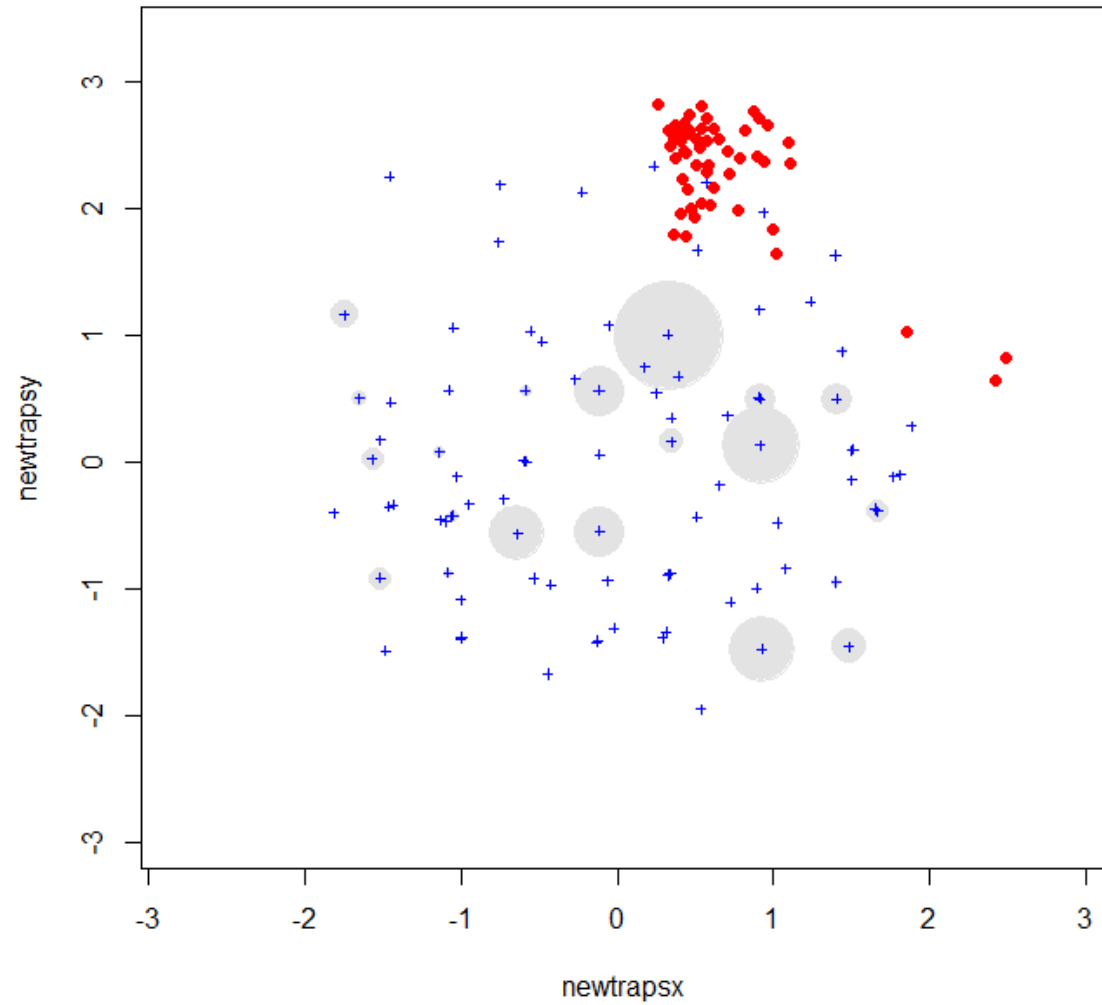
Modelos SMR

- Son modelos mixtos de conteos espaciales (unSCR) y de captura-recaptura espacialmente explícita (SCR)
- Se usan cuando sólo una parte de la población está marcada
 - La fracción marcada suele serlo a partir de capturas previas y marcaje, aunque también se pueden utilizar marcas naturales
 - La estima va ser tanto más precisa, cuanto más animales se marquen (con un 10-20% marcado, la estima ya es aceptable)
 - Nosotros vamos a estudiar una tipología avanzada de SMR, los modelos SMR generalizados (gSMR) que incorporan la información del proceso de marcaje
- Suelen mejorarse con telemetría de los animales marcados, que permite calcular de forma más precisa los parámetros de movimiento

Para obtener mas precisión en SMR ...

- Captura y marcaje de una fracción de la población
- Maximizar datos de las fracciones marcadas y no marcadas
 - Maximizar las capturas (físicas y de fototrampeo): uso de atrayentes, selección de sitios para los dispositivos de captura, minimizar intrusión...
 - Obtención de datos de calidad (optimización de recursos, uso de tecnologías avanzadas, almacenamiento y gestión de datos)
- Marcaje con telemetría para facilitar la obtención del parámetro de movimiento
- Incorporación de otra información

SMR + telemetría

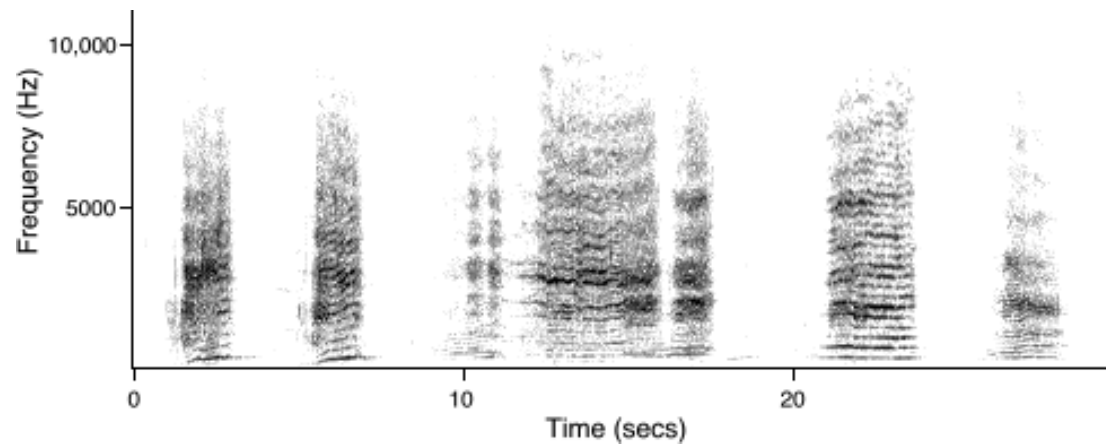


Modelos unSCR

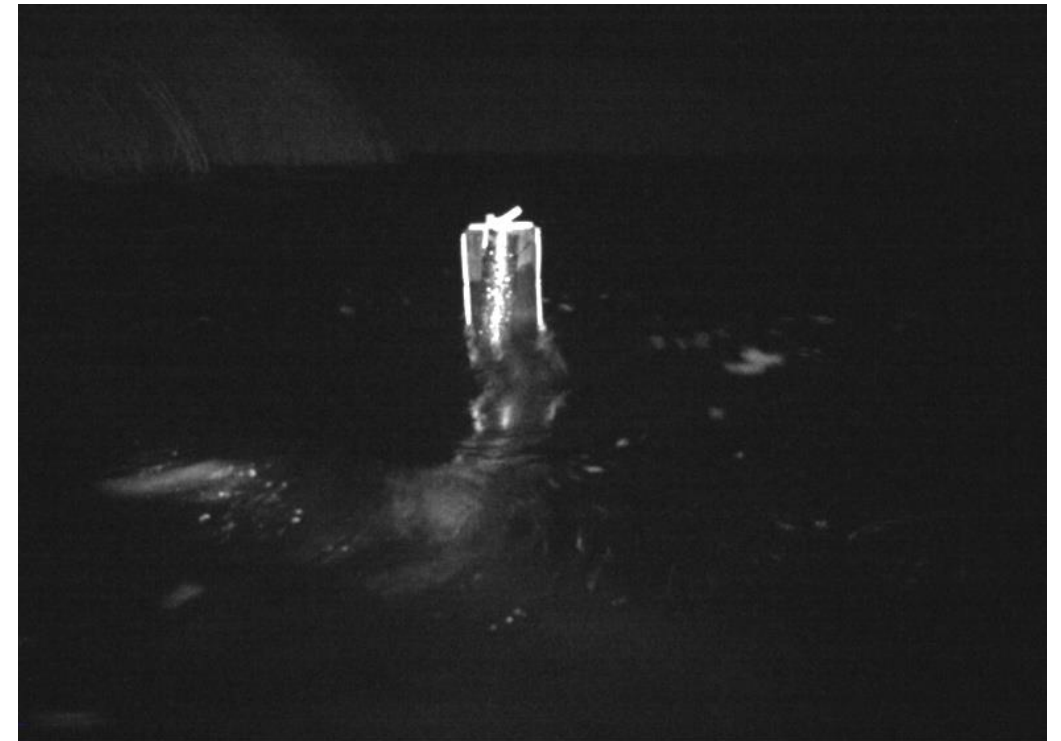
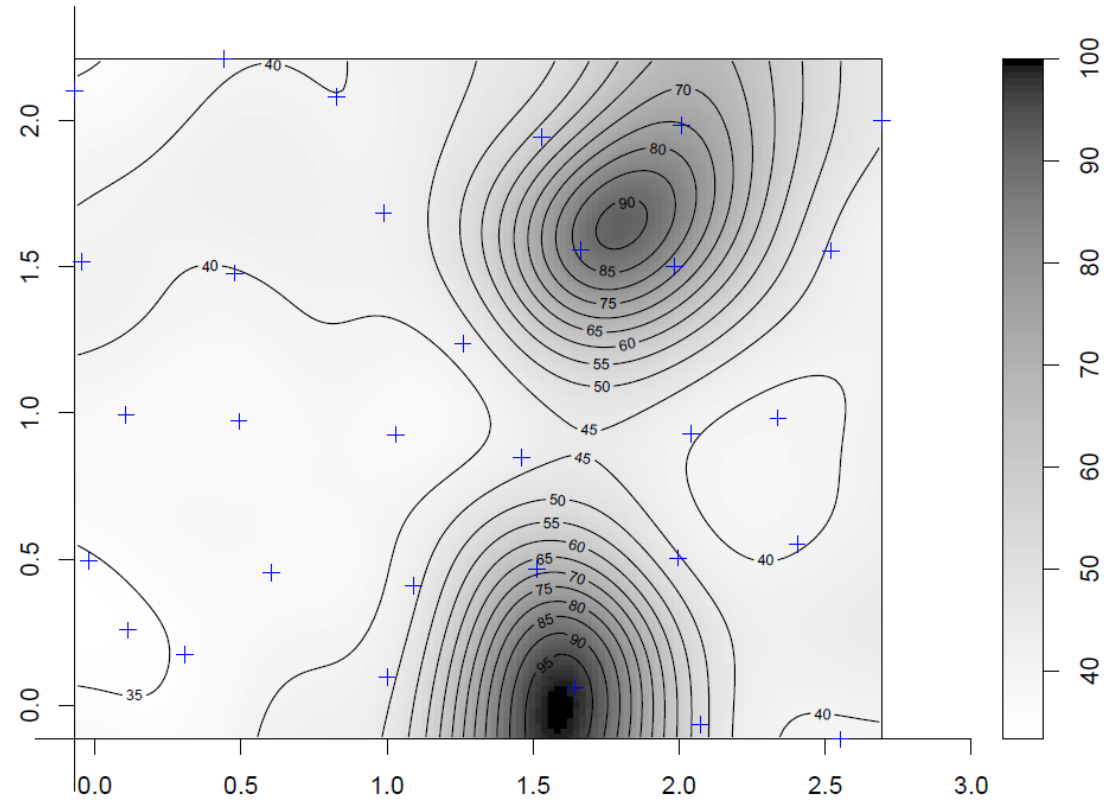
Huellas



... e incluso sonidos



Modelos unSCR



Ltl Acon 117A ● 075°F 024°C 07/22/2013 01:00:57

Conclusiones

- Los métodos espaciales requieren:
 - A nivel campo
 - Un nivel muy alto de conocimiento del medio y de las especies
 - Especialización en capturas y manejo de animales
 - Conocimiento y respeto de la normativa
 - Trabajo en equipo
 - Cierta destreza en el uso de herramientas modernas (cámaras trampa, GPS, antenas, etc.)
 - Uso de herramientas informáticas para la gestión de datos
 - En gabinete
 - Uso de herramientas informáticas complejas