Modelos de marcação e recaptura: delineamento robusto

Contents

Preparação		 	•	 •	٠	•	•
Ajuste dos modelos		 					
Seleção de modelos		 					. 4
Valores das estimativas		 					. 4
Coda: refinando a seleção de modelos $\ \ldots \ \ldots \ \ldots \ \ldots \ \ldots$. 6
Para saber mais		 					. (
	_						
• Arquivo em pdf							
• Arquivo em markdown (para executar os comandos no R studio)							

Preparação

Vamos usar o *RMark*, que é um pacote do R para usar o programa MARK. Siga as instruções do site do RMark para instalação.

Com o RMark instalado, abra o R e carregue-o:

library(RMark)

Usaremos dados de marcação e recaptura de albatrozes (*Phoebastria immutabilis*) no atol de Midway. Foi usado o delineamento robusto de Pollock, com quatro ocasiões primárias com duas ocasiões secundárias cada. Aqui há mais informações sobre este caso de estudo.

Os dados estão no formato nativo do MARK (.inp). Use os comandos abaixo para importá-lo para o R:

```
## Link dos dados na página da disciplina
url <- "http://ecologia.ib.usp.br/bie5703/lib/exe/fetch.php?media=roteiros:albatroz.inp"
## Importa arquivo inp
## use.comments=TRUE usa os rótulos das linhas (id dos indivíduos)
alb.raw <- convert.inp(url, use.comments=TRUE)</pre>
```

Ajuste dos modelos

Processamento dos dados

O primeiro passo é usar a função process.data para criar um objeto com as informações que o Mark precisa para ajustar o modelo. Uma delas é o tipo de modelo, que é indicado no argumento model.

Vamos usar o modelo robusto para populações fechadas, cuja a sigla no RMark é "Robust" ¹.

Para esta classe de modelos indique os intervalos de tempo com um vetor em que os zeros indicam os momentos em que a população é considerada fechada. Os elementos diferentes de zero indicam a duração de cada intervalo. Neste exercício os intervalos entre as ocasiões são todos de um ano, com duas instâncias secundárias cada, o que representamos com um vetor de valores 1 e 0. Note que omitimos o último valor, que é sempre não zero, por definição.

```
## Vetor de intervalos (zero = fechamento)
ti <- c(0, 1, 0, 1, 0, 1, 0)
## Processa os dados
alb <- process.data(data=alb.raw, model="Robust", time.intervals=ti)</pre>
```

O objeto resultante é uma lista, na qual podemos conferir o número de ocasiões primárias e secundárias, por exemplo:

```
## N de ocasiões primárias alb$nocc
```

[1] 4

```
## N de ocasiões secundárias em cada primária
alb$nocc.secondary
```

[1] 2 2 2 2

Ajuste dos modelos

Para ajustar os modelos, crie listas que especificam a fórmula de cada termo. No modelo Robust os nomes parâmetros são:

- S: probabilidade de sobrevivência aparente entre capturas (S),
- p : probabilidade de recaptura (c),
- Gamma Prime : probabilidade de permanecer não amostrável entre duas amostragens (γ')
- Gamma Double Prime : probabilidade de tornar-se não amostrável entre duas amostragens (emigração temporária, $\gamma'')$
- f0 : número de indivíduos que não foram registrados.

Quando processamos os dados o RMark já cria algumas covariáveis para cada tipo de modelo. No modelo robusto há uma covariável chamada session, com um nível para cada ocasião primária de captura, e outra chama time, com um nível para cada intervalo entre seções primárias ².

Podemos então criar objetos com as fórmulas para diferentes combinações dessas covariáveis. Algumas possibilidades:

¹A lista de modelos implementados no RMark está no diretório onde o R instalou o pacote. Você pode consultá-lo lá ou no repositório de desenvolvimento do RMark: (https://github.com/jlaake/RMark/blob/master/RMark/inst/MarkModels.pdf).

²Para entender completamente isso estude o comando make.design.data e o objeto que ele cria, que é a uma lista de matrizes de delineamento do modelo. Se você entender este objeto saberá quais covariáveis estão disponíveis e como manipulá-las. Veja também o apêndice sobre o RMark no guia online do MARK.

```
## Fórmulas estatísticas para cada parâmetro do modelo
## formula para expressar um parâmetro constante
f.dot <- list(formula=~1)
## formula para expressar um parametro que varia em funcao das ocasiões primarias
f.occ <- list(formula=~-1+session)
## formula para expressar um parametro que varia a cada ano
f.time <- list(formula=~-1+time)
## formula para expressar os parâmetro fixos em zero
f.zero <- list(formula=~1, fixed=0)</pre>
```

Para indicar que dois parâmetros devem ser iguais, acrescente à lista share=TRUE ³:

```
## Fórmulas estatísticas para parametros relacionados iguais
## (usa-se para fazer
## GammaPrime = GammaDoublePrime e c = p)
## formula para expressar dois parâmetros relacionados constantes
f.dot.s <- list(formula=~1, share=TRUE)
## formula para expressar que os parametros variam em funcao das ocasiões primarias
f.occ.s <- list(formula=~-1+session, share=TRUE)
## formula para expressar parametros que variam a cada ano
f.time.s <- list(formula=~-1+time, share=TRUE)
## formula para expressar parametros que variam entre ocasioes secundárias
## Para os parametros de captura/recaptura
f.time2.s <- list(formula=~-1+session:time, share=TRUE)</pre>
```

E usamos a função mark para fazer os ajustes, usando os objetos com as fórmulas:

Note: only 17 parameters counted of 20 specified parameters
##
AICc and parameter count have been adjusted upward

```
##
## Note: only 16 parameters counted of 18 specified parameters
##
## AICc and parameter count have been adjusted upward
```

 $^{^3}$ O RMark permite reduzir pares de alguns parâmetros a uma só estimativa. No caso do modelo robusto, pode-se substituir os parâmetros γ' e γ'' por um só ($random\ emigration\ model$); e também subsituir os parâmetros p e c por um único (modelo sem resposta comportamental à captura). Veja final da seção C.3 e exemplo na seção C.19 do apêndice sobre o RMark no guia online para mais detalhes.

Seleção de modelos

A função abaixo retorna a tabela de seleção de modelos:

```
collect.models(lx=c("alb1", "alb2", "alb3", "alb4", "alb5"))
```

```
##
                                                                                                         model
## 3
                        S(\sim-1 + time)Gamma''(\sim1)Gamma''(\sim1)p(\sim-1 + session:time)c()f0(\sim-1 + session)
## 4
                          S(\sim-1 + time)Gamma''(\sim1)Gamma''()p(\sim-1 + session:time)c()f0(\sim-1 + session)
## 2
                 S(\sim-1 + time) \\ Gamma''(\sim-1 + time) \\ Gamma''() \\ p(\sim-1 + session:time) \\ c() \\ f0(\sim-1 + session)
## 1 S(\sim-1 + time)Gamma''(\sim-1 + time)Gamma'(\sim-1 + time)p(\sim-1 + session:time)c()f0(\sim-1 + session)
## 5
                        S(\sim 1 + time)Gamma''(\sim 1)Gamma''(\sim 1)p(\sim -1 + session:time)c()f0(\sim -1 + session)
                       DeltaAICc
##
                 AICc
                                          weight Deviance
     npar
## 3
        17 -103394.1
                          0.00000 9.999996e-01 -10978.60
## 4
       16 -103363.6
                         30.44502 2.448768e-07 -10946.16
       18 -103363.0
                         31.03527 1.822955e-07 -10949.57
## 2
        20 -103312.9
                         81.14670 0.000000e+00 -10903.47
## 1
        15 -102135.0 1259.01033 0.000000e+00 -9715.58
```

Valores das estimativas

Os objetos dos modelos ajustados são uma lista com todo o output do Mark. Esta lista tem um elemento results, com os valores dos coeficientes e muito mais ⁴:

names(alb3\$results)

```
"deviance"
##
    [1] "lnl"
                                                 "deviance.df"
    [4] "npar"
##
                             "n"
                                                 "AICc"
   [7] "beta"
                             "real"
                                                 "beta.vcv"
## [10] "derived"
                             "derived.vcv"
                                                 "covariate.values"
## [13] "singular"
                             "real.vcv"
```

⁴Consulte o apêndice sobre o RMark no guia *online* do MARK.

Os coeficientes na escala da função de ligação estão no dataframe beta desta lista. Verifique estes valores para o modelo selecionado:

alb3\$results\$beta

```
##
                                  estimate
                                                            lcl
                                                                       ucl
## S:time1
                                 2.7013443 0.1430024
                                                      2.4210595
                                                                 2.9816291
## S:time2
                                 3.0507041 0.3157838
                                                      2.4317679
                                                                 3.6696404
## S:time3
                                 5.1538522 4.3323440 -3.3375422 13.6452470
## GammaDoublePrime:(Intercept) -0.6238018 0.0384548 -0.6991732 -0.5484303
## GammaPrime:(Intercept)
                                -1.4274964 0.1773193 -1.7750421 -1.0799506
## p:session1:time1
                                 1.5319563 0.0820832 1.3710733
                                                                 1.6928394
## p:session2:time1
                                 2.1758718 0.0929140
                                                      1.9937604
                                                                 2.3579832
## p:session3:time1
                                 1.6228615 0.0714008 1.4829159
                                                                 1.7628070
## p:session4:time1
                                 0.6567638 0.0635849
                                                      0.5321374
                                                                 0.7813902
## p:session1:time2
                                -0.2980583 0.0456685 -0.3875686 -0.2085480
## p:session2:time2
                                -0.1161159 0.0409353 -0.1963490 -0.0358827
                                -0.1888300 0.0401241 -0.2674733 -0.1101867
## p:session3:time2
## p:session4:time2
                                -0.6902724 0.0455277 -0.7795067 -0.6010380
## f0:session1
                                 5.4922234 0.1085583 5.2794491 5.7049977
## f0:session2
                                 4.9626018 0.1284600
                                                      4.7108201
                                                                 5.2143834
## f0:session3
                                 5.5807828 0.0979300 5.3888399
                                                                 5.7727257
## f0:session4
                                 6.6183176 0.0779625 6.4655112
                                                                 6.7711240
```

Os coeficientes na escala original de probabilidades estão no dataframe real

alb3\$results\$real

```
##
                             estimate
                                                          lcl
                                                                      ucl
## S g1 c1 c1 a0 t1
                            0.9371059
                                       0.0084283
                                                    0.9184192
                                                                0.9517373
## S g1 c1 c1 a1 t2
                                       0.0136246
                                                    0.9192179
                            0.9548129
                                                                0.9751477
## S g1 c1 c1 a2 t3
                            0.9942561
                                       0.0247417
                                                    0.0343055
                                                                0.9999988
## Gamma'' g1 c1 c1 a0 t1
                            0.3489173 0.0087359
                                                    0.3319956
                                                                0.3662287
## Gamma' g1 c1 c1 a1 t2
                            0.1934891
                                       0.0276709
                                                    0.1449164
                                                                0.2535154
## p g1 s1 t1
                            0.8222924
                                       0.0119946
                                                    0.7975535
                                                                0.8445972
## p g1 s1 t2
                            0.4260322 0.0111673
                                                    0.4043028
                                                                0.4480511
## p g1 s2 t1
                            0.8980618
                                       0.0085060
                                                   0.8801404
                                                                0.9135667
## p g1 s2 t2
                            0.4710036
                                       0.0101994
                                                    0.4510698
                                                                0.4910303
                                                                0.8535609
## p g1 s3 t1
                            0.8351894
                                       0.0098282
                                                   0.8150126
## p g1 s3 t2
                            0.4529323
                                       0.0099421
                                                    0.4335275
                                                                0.4724812
## p g1 s4 t1
                            0.6585330
                                       0.0142982
                                                    0.6299815
                                                                0.6859796
## p g1 s4 t2
                            0.3339725
                                       0.0101270
                                                    0.3144262
                                                                0.3541062
## f0 g1 a0 s1 t0
                          242.7964400 26.3575730 196.3840200 300.1777500
## f0 g1 a0 s2 t0
                          142.9652700 18.3653230 111.2577600 183.7091600
                          265.2792000 25.9788040 219.0495100 321.2655100
## f0 g1 a0 s3 t0
## f0 g1 a0 s4 t0
                          748.6844300 58.3692770 642.7414800 872.0899400
                          fixed
##
                                   note
## S g1 c1 c1 a0 t1
## S g1 c1 c1 a1 t2
## S g1 c1 c1 a2 t3
## Gamma'' g1 c1 c1 a0 t1
## Gamma' g1 c1 c1 a1 t2
## p g1 s1 t1
```

```
## p g1 s1 t2
## p g1 s2 t1
## p g1 s2 t2
## p g1 s3 t1
## p g1 s3 t2
## p g1 s4 t1
## p g1 s4 t2
## f0 g1 a0 s1 t0
## f0 g1 a0 s2 t0
## f0 g1 a0 s3 t0
## f0 g1 a0 s4 t0
```

E os tamanhos populacionais a cada ocasião (um parâmetro derivado) estão no dataframe derived:

alb3\$results\$derived

```
## estimate se lcl ucl
## 1 2384.796 26.35757 2338.384 2442.178
## 2 2659.965 18.36532 2628.258 2700.709
## 3 2947.279 25.97880 2901.050 3003.266
## 4 3293.684 58.36928 3187.741 3417.090
```

Coda: refinando a seleção de modelos

As probabilidades de sobrevivência por ocasião estimadas pelo modelo selecionado são muito parecidas. Isso sugere que este parâmetro não varie entre ocasiões. Vamos incluir modelos com S constante em nossa seleção para verificar:

E repetimos a seleção de modelos:

```
## model  S(\sim-1 + time) Gamma''(\sim1) Gamma'(\sim1) p(\sim-1 + session:time) c() f0(\sim-1 + session)
```

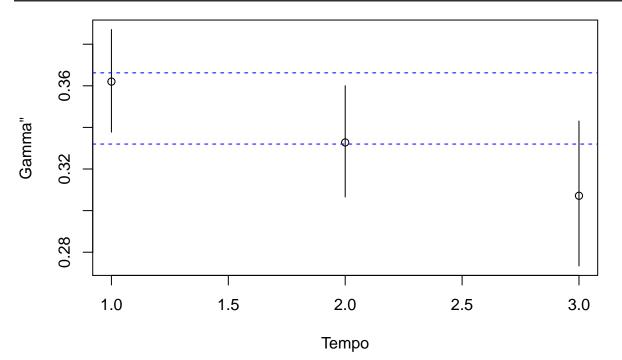
```
## 6
               S(^1)Gamma''(^1 + time)Gamma'(^1 + time)p(^1 + session:time)c()f0(^1 + session)
                                 S(\sim 1)Gamma''(\sim 1)Gamma'(\sim 1)p(\sim -1 + session:time)c()f0(\sim -1 + session)
## 8
##
                          S(\sim-1 + time)Gamma''(\sim1)Gamma'()p(\sim-1 + session:time)c()f0(\sim-1 + session)
                 S(\sim-1 + time)Gamma''(\sim-1 + time)Gamma'()p(\sim-1 + session:time)c()f0(\sim-1 + session)
##
  2
##
  7
                          S(^1)Gamma''(^{-1} + time)Gamma'()p(^{-1} + session:time)c()f0(^{-1} + session)
## 9
                                   S(~1)Gamma''(~1)Gamma'()p(~-1 + session:time)c()f0(~-1 + session)
      S(\sim-1 + time)Gamma''(\sim-1 + time)Gamma'(\sim-1 + time)p(\sim-1 + session:time)c()f0(\sim-1 + session)
## 1
                        S(\sim-1 + time)Gamma''(\sim1)Gamma''(\sim1)p(\sim-1 + session:time)c()f0(\sim-1 + session)
## 5
## 10
                                 S(\sim 1)Gamma''(\sim 1)Gamma'(\sim 1)p(\sim -1 + session:time)c()f0(\sim -1 + session)
##
      npar
                 AICc
                         DeltaAICc
                                           weight Deviance
##
   3
        17 -103394.1
                          0.000000 4.690098e-01 -10978.60
##
   6
         18 -103393.7
                          0.315273 4.006095e-01 -10980.29
##
   8
         15 -103391.5
                          2.560334 1.303804e-01 -10972.03
##
         16 -103363.6
                         30.445021 1.148497e-07 -10946.16
##
  2
         18 -103363.0
                         31.035273 8.549841e-08 -10949.57
##
         16 -103362.1
                         31.945021 5.425114e-08 -10944.65
## 9
         14 -103353.6
                         40.415942 7.851844e-10 -10932.17
        20 -103312.9
                         81.146700 0.000000e+00 -10903.47
##
## 5
         15 -102135.0 1259.010334 0.000000e+00
                                                   -9715.58
## 10
         13 -102033.3 1360.751842 0.000000e+00
                                                   -9609.83
```

 ${\bf E}$ agora temos o empate com um modelo com S constante mas parâmetros de migração variando com o tempo.

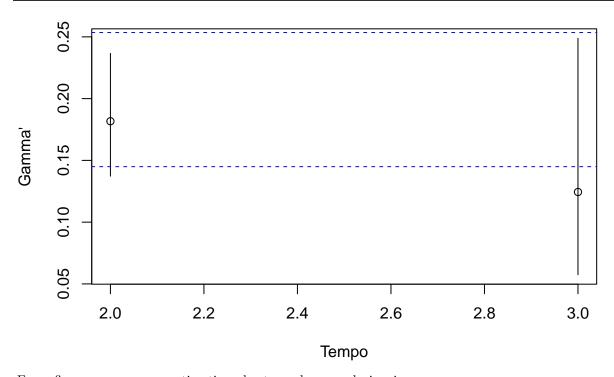
Será que os dois modelos plausíveis dão estimativas similares dos parâmetros de interesse? Vamos verificar.

O gráfico a seguir mostra os intervalos de confiança dos valores de γ'' estimados para cada tempo pelo modelo 6 (barras pretas) e o intervalo de confiança da estimativa de γ'' constante pelo modelo 3 (linhas azuis):

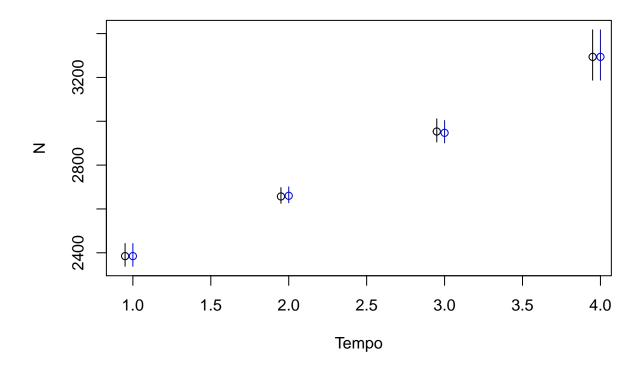
```
plot(1:3, alb6$results$real[2:4,1], xlab="Tempo", ylab="Gamma''",
    ylim=range(alb6$results$real[2:4,3:4]))
segments(x0=1:3, y0=alb6$results$real[2:4,3], x1=1:3, y1=alb6$results$real[2:4,4])
abline(h=alb3$results$real[4,3:4], lty=2, col="blue")
```



A mesma comparação para o parâmetro γ' :



E por fim comparamos as estimativas dos tamanhos populacionais



Para saber mais

- Para outro exemplo de ajuste do modelo robusto e outras funções úteis do RMark digite ?robust
- Veja também o pacote Rcapture