



Tehnici de monitorizare a deplasărilor animalelor sălbaticice

Manual

Laurențiu Rozylowicz | Florian P. Bodescu | Athanasios A. Gavrilidis | Iulia V. Miu |
Cristian Moale | Steluța Manolache | Andreea Niță | Marius L. Matache |
Cristiana M. Ciocănea

Universitatea din București | Multidimension R&D

**Proiect PN-III-P2-2.1-PED-2016-0568 - Argos based applications for real time
wildlife monitoring in Romania (BioMoveFix), finanțat de UEFISCDI**

București 2018

<https://github.com/rlaurentiu/BioMoveFix>

Manual publicat de Universitatea din Bucureşti, Centrul de Cercetare a Mediului și Efectuare a Studiilor de Impact

Rozylowicz, L., Bodescu, F. P., Gavrilidis, A. A., Miu, I. V., Moale, C., Manolache, S., Nita, A., Matache, M. L., Ciocanea, C. M. (2018). Tehnici de monitorizare a deplasărilor animalelor sălbaticice. Manual. Bucuresti: Universitatea din Bucuresti. Centrul de Cercetare a Mediului și Efectuare a Studiilor de Impact. [doi:10.5281/zenodo.1321250](https://doi.org/10.5281/zenodo.1321250)

resurse suplimentare: <https://github.com/r laurentiu/BioMoveFix>

www.ccmesi.ro | www.multidimension.ro

Acest manual este produs în cadrul proiectului PN-III-P2-2.1-PED-2016-0568 "Argos based applications for real time wildlife monitoring in Romania (BioMoveFix)", finanțat de Unitatea Executivă pentru Finanțarea Învățământului Superior, a Cercetării, Dezvoltării și Inovării (UEFIS-CDI) prin programul PNCDI III - P2 - Creșterea competitivității economiei românești prin CDI, Proiect experimental demonstrativ (PED)

Copyright © 2018 Universitatea din Bucureşti & Multidimension SRL

This work is licensed under the Creative Commons Attribution-NonCommercial 4.0 International License. To view a copy of this license, visit <https://creativecommons.org/licenses/by-nc/4.0/> or send a letter to Creative Commons, PO Box 1866, Mountain View, CA 94042, USA.

Bucuresti, Mai, 2018

Cuprins

1 Obiective monitorizare în timp real a deplasărilor animalelor sălbatrice	2
2 Tehnologii de monitorizare	4
2.1 Radiotelemetrie prin unde de foarte înaltă frecvență (VHF)	4
2.2 Localizare GNSS	5
2.3 Localizare Doppler Argos	8
2.4 Geolocație prin măsurarea nivelului de lumină	10
3 Selectarea tehnologiei optime pentru localizare	11
4 Costurile echipamentelor și transmisiei	17
5 Producători	20
6 Capturarea indivizilor de monitorizat	21
7 Prelucrarea datelor brute Argos	22
8 Pachete software pentru prelucrare avansată a datelor	29
9 Literatură recomandată	31
10 Mulțumiri	33

1. Obiective monitorizare în timp real a deplasărilor animalelor sălbaticе

Tehnologiile moderne de monitorizare a indivizilor de la distanță permit cercetărilor să răspundă la probleme fundamentale de ecologie cum ar fi utilizarea habitatelor, selecția resurselor și migrații etc. (Wilmers et al., 2015). Studiul deplasării animalelor permite abordare multor obiective de cercetare, din care cele mai comune sunt (Hooten et al., 2017):

Dinamica populațiilor reprezintă o informație cheie pentru determinarea gradului de vulnerabilitate a unei specii sau populații dintr-un anumit spațiu geografic (Hooten et al., 2017). Aceasta poate fi calculată prin integrarea datelor de natalitate, mortalitate și emigrare (Begon et al., 2006). Acești parametrii pot fi determinați cu ajutorul telemetriei prin extrapolarea datelor de la indivizi studiați. Telemetria oferă informații la o scară temporală redusă și poate evidenția existența unei perturbări apărută relativ spontan. Odată identificată problema se creează cadrul necesar investigării aprofundate a cauzelor generatoare (Gaillard et al., 1998; Bowler and Benton, 2005).

Analiza distribuirii spațiale a populațiilor reprezintă un alt obiectiv care poate fi abordat cu ajutorul telemetriei, prin determinarea indirectă a densității populației și analiza deplasărilor indivizilor într-un areal (Hooten et al., 2017). Expansiunea teritorială a unei specii poate fi legată de o serie de factori precum lipsa prădătorilor sau abundența de resurse care permit creșterea densității populației (Blondel et al., 1988; Mitani et al., 2010; Christensen and Radford, 2018). Pe de altă parte scăderea densității populației dintr-un spațiu poate semnală o degradare a habitatelor sau mortalitate ridicată. Tehnicile de monitorizare actuale au capacitatea de a furniza informații cu privire la distribuția spațială a indivizilor, facilitând demararea investigațiilor ulterioare legate de amenințări existente și planificarea conservării (Guisan and Thuiller, 2005).

Unele din obiectivele majore ale analizei mișcării indivizilor sunt legate obținerea datelor despre **home range, arealul de distribuție, concentrarea indivizilor** (Hooten et al., 2017). Fidelitatea unor specii față de un teritoriu poate fi explicată în diverse moduri dintre care amintim prezența surselor de hrănă, favorabilitatea pentru activitățile de reproducere sau lipsa amenințărilor externe (Schjorring et al., 2000). Aceste areale pot fi perturbare de indivizi ai aceleiași specii (în cazul speciilor teritoriale) care pot intra în competiție cu speciile locale sau pot fi perturbate de factori externi (antropici sau naturali) (Frid and Dill, 2002). Astfel, mijloacele de monitorizare moderne își propun analizarea acestor modele comportamentale ale indivizilor prin identificarea modului în care indivizii accesează, utilizează sau se deplasează într-un

teritoriu. Se poate identifica și modul în care indivizi din cadrul aceleasi specii interacționează în cadrul unui teritoriu (Millspaugh, 2001).

Mișcările de grup (e.g., migrațiile) și deplasările locale indivizilor reprezintă informații cheie în conservarea biodiversității, în special pentru planificarea conservării și combaterea braconajului (Hooten et al., 2017). S-a demonstrat faptul că măsurile de conservare în teritoriile „destinație” ale speciilor migratoare sunt ineficiente dacă acestea nu sunt completate cu măsuri specifice pe rutele de migrație sau în teritoriile de odihnă (Singh and Milner-Gulland, 2010). Utilizarea mijloacelor de monitorizare prin telemetrie are ca obiectiv principal identificare rutelor de deplasare ale grupurilor de indivizi. Datele furnizate în urma acestui tip de analize reprezintă informații vitale în procesul de luare a deciziei cu privire la conservare (Martell et al., 2001; Hebblewhite and Haydon, 2010).

Dispersia indivizilor unei anumite specie este un alt obiectiv major al studiilor de mișcare a animalelor (Hooten et al., 2017). S-a demonstrat că indivizii sunt atrași de arealele în care condițiile reproductive sunt mai bune și accesibilitatea la hrana este mai mare (Begon et al., 2006). Informațiile pot fi transmise între indivizi din grupuri și teritorii diferite care ajung să interacționeze, cei din habitate cu condiții precare fiind atrași în teritoriile mai bune ((Hooten et al., 2017)).

Un alt obiectiv, mai actual, al tehnicilor de monitorizare de la distanță îl reprezintă studierea **memoriei indivizilor** (Hooten et al., 2017). De exemplu, monitorizarea unui individ pe parcursul a 5 ani poate furniza informații la modul în care acel individ se comportă în raport cu teritoriile noi pe care le accesează. Dacă acesta își schimbă ruta de migrație sau locul de cuibărit în funcție de teritoriile nou descoperite atunci tragerea unor concluzii pertinente cu privire la modul în care indivizii unei specii fac apel la memorie pentru selectarea habitatelor propice este înlesnit, dând posibilitatea cercetătorilor de a crea modele comportamentale specifice.

Conexiunea dintre condiția individului și modul de deplasare și teritoriu este alt obiectiv nou al monitorizării prin telemetrie. Aceste studii însă presupun recapturarea individului monitorizat pentru efectuarea analizelor morfologice și biologice (Hooten et al., 2017). Dezvoltarea biotelemetriei facilitează observarea unor aspecte fiziolegice ale individului monitorizat (e.g., puls sau temperatura corpului) care pot fi corelate cu accesarea anumitor teritorii (Wilmers et al., 2015). Astfel se desprinde un nou obiectiv al monitorizării și anume acela de evaluare a balanței energetice a indivizilor (Hooten et al., 2017).

2. Tehnologii de monitorizare

2.1. Radiotelemetrie prin unde de foarte înaltă frecvență (VHF)

Monitorizarea animalelor sălbaticice cu ajutorul transmitătoarelor radio de foarte înaltă frecvență constituie cea mai veche tehnică de înregistrare a poziției unui individ în mediul natural prin marcare (White and Garrott, 2012). Poziția individului nu este înregistrată automat ci necesită localizarea activă de către cercetător cu ajutorul unei antene direcționale (Yagi) și a unui receptor radio (Silvy, 2012). Sistemul de radiotelemetrie VHF trebuie să includă: emițător radio atașat de individul monitorizat, receptor radio VHF, antena Yagi (Figura 1).



Figura 1. Antena Yagi portabilă pentru recepție semnal VHF (© Shutterstock).

Emitătorul radio are dimensiuni ce pornesc de la câteva fracțiuni de la un gram la câteva kilograme. Dimensiunile depind de durata de viață a emitătorului și tipul de atașare pe animal (e.g., implant, guler, crotal, rucsac, lipit, atașat de pene, membre sau coadă). Emitătorul radio emite semnal radio de înaltă frecvență pe o lungime de undă unică pentru fiecare animal (e.g., 150 MHz, cu alocări de frecvență pentru fiecare individ din circa 20 în 20 KHz) (White and Garrott, 2012). Lungimea de undă alocată trebuie să fie cât mai aproape de 150 MHz din

considerente de mărime a antenei. Cu cât durata de viață este mai mare, cu atât dimensiunile emițătorului sunt mai mari (Thomas et al., 2012). Pentru speciile care pot fi recapturate fără efort mare (e.g., țestoase) se pot selecta modele cărora li se pot schimba bateriile în teren. Unele emițătoare au microcontrolere care opresc transmisia în anumite perioade din zi, an etc și controlează durata transmisiiei (e.g., puls de 20 msec la fiecare secundă). Microcontrolerul poate schimba și durata pulsului atunci când transmițătorul nu se mișcă pe o perioadă de timp predeterminată (senzor de moralitate) (Silvy, 2012). Caracteristicile finale ale emițătorului trebuie să fie discutate cu producătorul pentru a fi adaptate mediului și speciei de interes (de exemplu, nu se activează senzorul de mortalitate la speciile care stau o perioadă mare în vizuină).

Receptorul radio și antena Yagi sunt special construite pentru frecvențele emițătoarelor și sunt indispensabile pentru localizarea indivizilor. Cu receptorul radio fixat pe frecvența de interes se înregistrează coordonatele poziției din care se face înregistrarea și azimutul direcției unde semnalul este cel mai puternic. Pentru o locație validă trebuie cel puțin 3 înregistrări din 3 poziții diferite (White and Garrott, 2012). Localizarea este calculată manual pe hartă sau într-o aplicație dedicată prin triangulație. Azimuturile pentru o localizare trebuie luate în timp relativ scurt (maxim câteva ore). Acuratețea este variabilă deoarece semnalul poate fi reflectat de elemente din mediu (Boitani and Fuller, 2000). Precizia localizării este în general de circa 200-600 m atunci când cercetătorul este experimentat (Silvy, 2012).

Localizarea prin radiotelemetrie VHF se poate face pe jos, din mașină, din avion ușor sau din turn de recepție. Localizarea se poate face și prin urmărirea intensității semnalului până la contactul vizual cu individul cu emițător radio (Silvy, 2012) (homing, vezi demonstrarea metodei la țestoasa lui Hermann, <https://www.youtube.com/watch?v=fdZV7kDmfRQ>)

Costurile echipamentelor sunt reduse dar costurile finale cercetării sunt mari deoarece necesită prezență în teren pentru fiecare triangulație. Astfel, costurile includ salariul echipelor de radiotelemetrie pe perioada monitorizării, transport și cazare. Numărul de locații obținut este de regulă mic, mai ales la speciile foarte mobile. De altfel, aceste studii sunt recomandate pentru specii care au deplasări mici deoarece semnalul este recepționat până la 5km în condiții de recepție bune (Silvy, 2012).

2.2. Localizare GNSS

Dispozitivele de navigare prin sateliți (GNSS-Global Navigation Satellite System) localizează indivizii monitorizați prin conectarea la una din cele trei rețele globale de poziționare: GPS

(rețeaua SUA, cea mai dezvoltată), GLONASS (rețeaua Federației Ruse), Galileo (rețeaua Uniunii Europene) (Madry, 2015). Dispozitivele de navigare (numite ușor GPS deși pot obține locații și prin GLONASS și Galileo) de pe animale sunt vizibile în orice moment pentru cel puțin 4 sateliți din constelația GPS. Fiecare satelit vizibil receptorului GPS transmite către acesta semnale conținând poziția satelitului și timpul înregistrării poziției, semnale cu care receptorul își calculează poziția (Figura 2). Precizia estimării depinde de numărul de sateliți vizibili și de caracteristicile mediului, dar în general este sub 10m (Silvy, 2012; Madry, 2015).

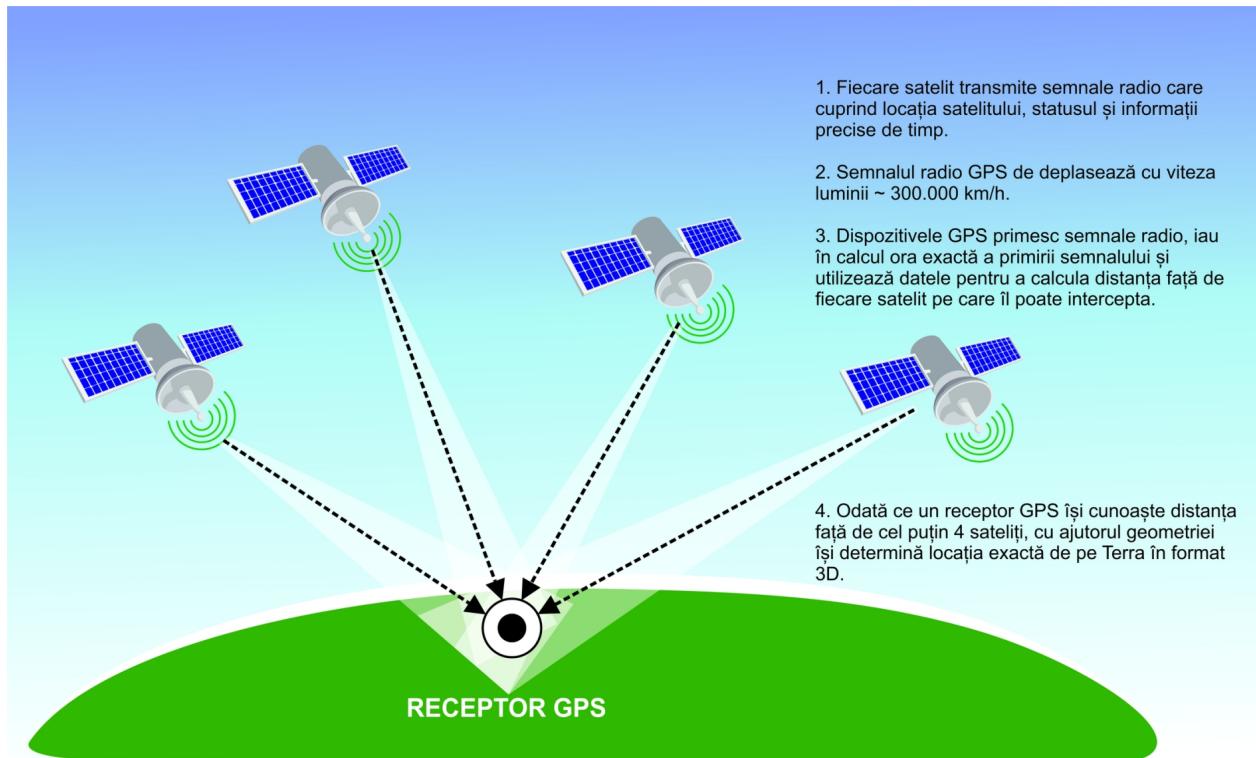


Figura 2. Localizarea GPS (Madry, 2015)

Sursa de energie (care crește greutatea acestor dispozitive) este baterie cu litiu permanentă sau detașabilă sau panou solar și baterie de avarie pentru datele stocate în memoria internă. Greutatea este variabilă, de la câteva grame pentru dispozitive care iau câteva poziții la câteva sute de grame (GPS Iridium) la circa 25g (GPS PTT) sau chiar mai mici (5g PinPoint GPS). Receptoarele sunt de tip colier, guler, crotal, atașat de membre, lipit pe carapacea sau pielea mamiferelor marine sau peștilor de dimensiuni mai mari (Thomas et al., 2012).

Frecvența cu care sunt înregistrate pozițiile depinde de setările dispozitivului de navigare, dar odată cu creșterea frecvenței cresc și necesitățile de energie și deci mărimea dispozitivului. După modul de recuperare a datelor, dispozitivele GPS pot fi (Thomas et al., 2012):

- **GPS store on board.** GPS cu date stocate permanent în memoria internă. Necesită recapturarea animalului pentru recuperarea datelor sau un sistem drop-off ce se activează la o anumită dată sau la consumarea energiei).
- **GPS VHF/UHF.** Datele sunt stocate în memoria on board pentru o perioadă de timp și transmise prin unde radio (UHF, VHF) atunci când cercetătorul se apropie de animal și comandă activarea transmițătorului radio, similar sistemului wireless. Mai rar se întâlnesc și versiuni cu Bluetooth. Necesită receptor UHF/VHF cu capacitate de receptie și stocare date și antenă.
- **GPS Iridium/Globalstar/Argos.** Datele sunt stocate în memoria on board și transmise prin uplink către o constelație de sateliți predefinită (Iridium/Globalstar/Argos) și apoi utilizatorului. Necesită plata receptiei datelor și abonament.
- **GPS GSM.** Datele sunt stocate în memoria on board și transmise prin uplink către rețeaua GSM/GPRS atunci când intră în aria de recepție a unui turn GSM. Necesită cartela SIM activă și plata abonamentului date. Se poate configura și pentru transmisiile GSM/GPRS către sateliți geostaționari (pentru zonele cu acoperire GSM/GPRS slabă).

Un sistem experimental care va fi disponibil în anii următori este ICARUS. Acesta va permite construirea unui GPS utilizabil pentru o perioadă mai lungă cu o greutate mică, de circa 5g (Bridge et al., 2011). Sistemul va permite localizare GPS, achiziția de alte date prin senzori precum temperatură, accelerometru 3D, magnetometru. Greutatea mai mică este posibilă datorită faptului că datele vor fi transmise către senzorii ICARUS de pe International Space Station (ISS) care este mai aproape de Terra și ulterior de pe sateliți cu orbită joasă (<https://icarusinitiative.org>).

Dispozitivele GPS pot fi echipate cu microcontrolere ON/OFF (pentru activarea la o anumită perioadă), senzor drop-off (mai ales pentru cele tip colier), panou solar, transmițător VHF/UHF pentru senzor de mortalitate și localizare în teren inclusiv după drop-off, senzori cum ar fi accelerometru, temperatură, lumină etc (Madry, 2015).

Costurile echipamentelor sunt ridicate dar nu necesită prezență permanentă în teren. Numărul de locații precise este de regulă mare. Sistemele cu uplink prin satelit se pretează pentru studiu animalelor care se deplasează mult.

2.3. Localizare Doppler Argos

Dacă sistemul GPS utilizează poziția sateliților din constelațiile GPS, GLONASS sau Galileo pentru a calcula poziția receptorului în interiorul receptorului, localizarea Doppler Argos (Advanced Research and Global Observation Satellite) utilizează variația frecvenței sunetului emis de receptor la diferite momente pentru a calcula poziția receptorului într-un centru de date (Thomas et al., 2012). Platforma Argos (Platform Transmitter Terminal sau PTT) este un dispozitiv care are încorporat un transmîtător radio pe o frecvență unică. Frecvența unică este în banda de $401.650\text{ MHz} \pm 30\text{ kHz}$ și este înregistrată în centrul de date Argos ca identificator unic a platformei. Fiecare platformă transmite semnalul radio la intervale de 90-200 secunde, funcție de setările inițiale în formă de mesaj. Mesajul conține id-ul platformei, data mesajului și date de la senzorii încorporați (temperatură, lumină, accelerometru, etc). Semnalul codat este transmis către unul din cei 5 sateliți ce au instrumente Argos (SARAL, METOP-B, NOAA-N', METOP-A, NOAA-18, NOAA-15), unde se adaugă frecvența mesajului, poziția satelitului și data receptiei și apoi este retransmis către centrul de procesare date (de exemplu, CLS). O locație este stabilită din cel puțin 1 mesaj, dar în principiu cu cât sunt mai multe mesaje pentru o locație, cu atât locația este mai precisă (CLS, 2016). În principiu, fiecare din cei 5 sateliți sunt vizibili de circa 14 ori pe zi din orice zonă de pe Terra, iar fereastra de vizibilitate este de circa 10 minute pentru 1 PTT. Sateliții au instrumente Argos din generațiile 2 sau 3, astfel că mesajele venite de la sateliții cu instrumente din generația 3 sunt mai precise (Figura 3), (CLS, 2016).

Pozitia platformei este calculată prin unul din cele doi algoritmi disponibil (Least-squares sau filtru Kalman, recomandat fiind Kalman datorită acurateței mai mari), funcție de viteza maximă/h estimată a platformei, adică a individului monitorizat (informație ce trebuie introdusă de utilizator la activarea platformei) (Lopez et al., 2015; Lowther et al., 2015). Localizarea este returnată utilizatorului prin platforma CLS cu informații precum: clasa de localizare, coordonatele geografice primare, soluția 2 de coordonate geografice (circa 3% din coordonate se potrivesc mai bine soluției 2), diferenții parametri de estimare a erorii, altitudinea pe DEM USGS GTOPO30, valori ale senzorilor) (Douglas et al., 2012). În cazul în care nu se poate stabili o locație, atunci coordonatele geografice nu sunt transmise odată cu mesajul - localizare invalidă. Cea mai la îndemâna măsură a acurateței este clasa de locație: **LC3** (eroare estimată < 250m), **LC2** (eroare estimată 250m « 500m), **LC1** (eroare estimată 500m « 1500m), **LC0** (eroare estimată > 1500m, livrată la cerere), **LCA** (fără eroare estimată), **LCB** (fără eroare estimată), **LCZ** (locație invalidă, livrată la cerere prin interpolare) și **LCG** (mesaje cu localizare GPS, dacă PTT-ul are

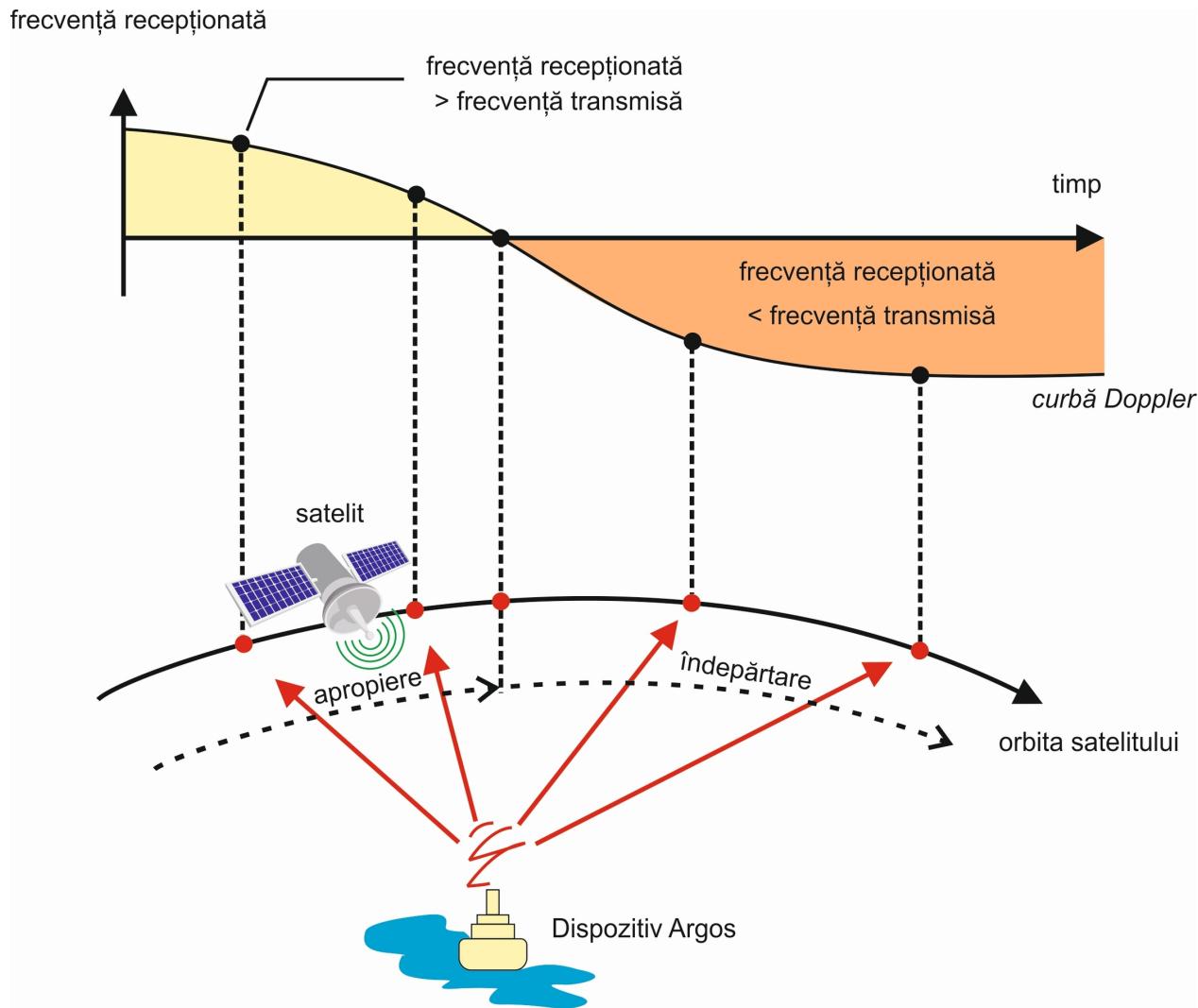


Figura 3. Funcționarea dispozitivelor pentru localizare Argos Doppler. Localizarea se face de unul din cei 6 sateliți cu instrumente Argos (© seaturtle.org).

și GPS încorporat) (CLS, 2016). Locațiile LC3-LC0 sunt derivate din 4 sau mai multe mesaje, locațiile LCA din 3 mesaje, iar locațiile LCB din 1-2 mesaje (CLS, 2016), (Figura 4).

Platforma Argos poate avea înglobat un GPS (PTT-GPS), astfel că unele mesaje (clasa G) sunt de precizie GPS, sub 10m. Platformele cu GPS sunt mai grele, cele mai mici au peste 25g, comparativ cu sub 5g în cazul PTT-ului simplu. CLS va procesa mesajele Argos folosind locațiile GPS dacă din punct de vedere temporal sunt compatibile, crescând precizia localizărilor Doppler (CLS, 2016).

Platformele Argos sunt echipate cu microcontrolere ON/OFF (pentru activarea la o anumită după un număr de ore în care semnalul radio se oprește), pot avea panou solar, transmițător VHF/UHF pentru senzor de mortalitate și localizare în teren după desprinderea de animal,

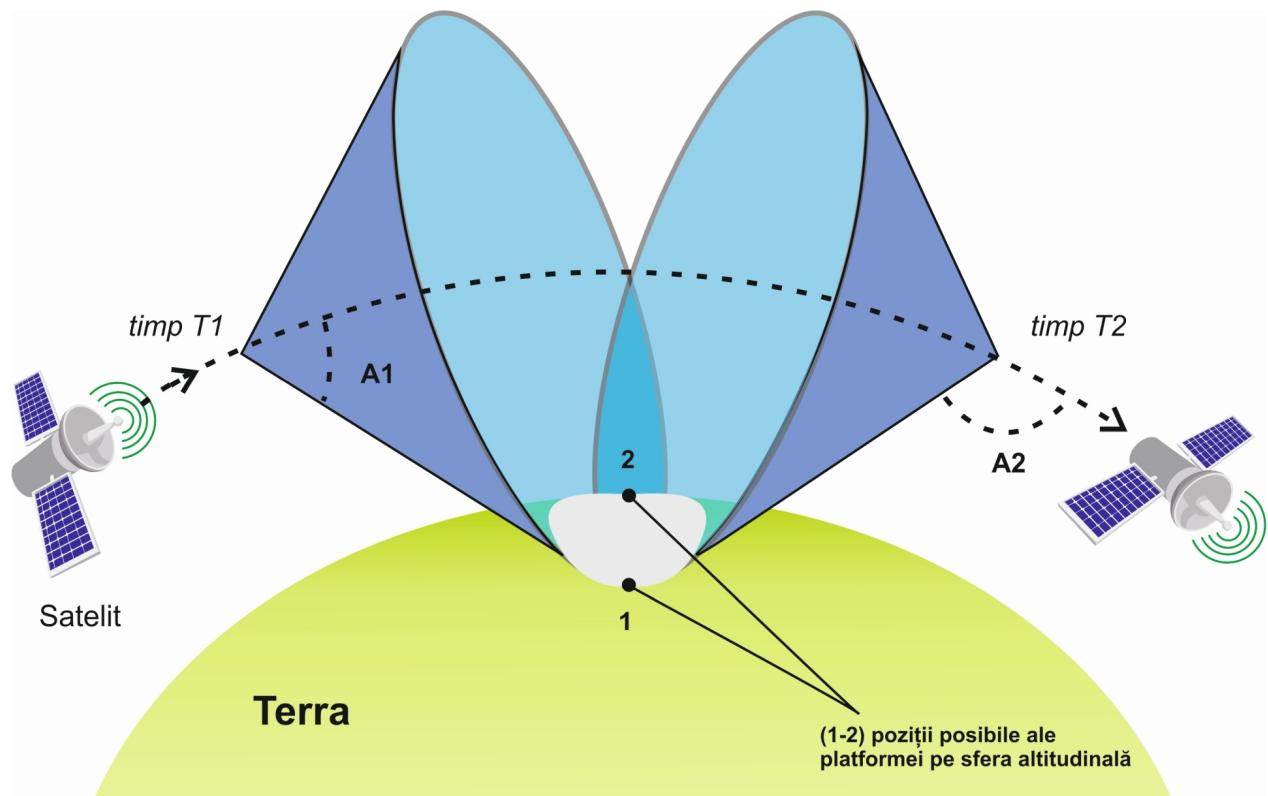


Figura 4. Localizarea Argos Doppler. Sistemul se bazează pe frecvența semnalului transmis de PTT și produce două soluții de localizare (© CLS Argos).

senzori cum ar fi accelerometru, temperatură, lumină, presiune, GPS etc. Pentru speciile marine GPS-ul este de tip FastLock care pot produce locații GPS într-o perioadă foarte scurtă de timp, când individul ieșe la suprafață (Lowther et al., 2015). Sunt disponibile cu prindere tip rucsac (Figura 5), lipite, atașate de membre, pene, colier.

Costurile echipamentelor sunt ridicate dar nu necesită prezență permanentă în teren. Numărul de locații precise este mai mic comparativ cu sisteme GPS, dar tehnologia este foarte utilă pentru studiul speciilor migratoare sau marine.

2.4. Geolocație prin măsurarea nivelului de lumină

Geolocalizarea prin măsurarea nivelului de lumină este o tehnică relativ recentă. Folosită inițial pentru specii marine a căpătat popularitate pentru monitorizarea speciilor de păsări migratoare de dimensiuni mici (Silvy, 2012). Geolocatoarele au un senzor electronic de lumină prin care înregistrează nivelul de lumină într-un moment predefinit, iar uneori senzori de temperatură, presiune, accelerometru etc. Datele sunt arhivate on board sau pot fi transmise prin uplink sau radio dacă dispozitivele sunt mai mari și au surse de energie mai puternice.



Figura 5. Dispozitiv PTT Argos 9.5g tip rucsac montat pe cormoran mic.

Dispozitivele mici pot avea și sub 2 grame și se pot monta lipite sau tip rucsac (Bridge et al., 2011) (Figura 6). Dispozitivele care au și senzori de presiune pot fi implantate (de exemplu, pentru pești).

Metoda principală de localizare este "threshold", care înregistrează când se produce răsăritura și apusul după care raportează datele la valorile specifice fiecărei zone de pe glob. O altă metodă este "template fit" care măsoară forma tranziției luminii între răsărît și apus. Astfel, aceasta necesită perioadă completă de observații, nu numai în două momente ale zilei ca la metoda threshold (Bridge 2013). Erorile spațiale produse de geolocatoare sunt mult mai mari decât la celelalte sisteme, în medie de circa 150 km și necesită cunoștințe speciale pentru prelucrare, calibrare (Silvy, 2012) (Figura 7).

Costurile echipamentelor sunt mici dar necesită recuperarea dacă nu au sisteme de transmisie date. Este o metodă utilă pentru studiul migrațiilor.

3. Selectarea tehnologiei optime pentru localizare

Deși fiecare cercetător și-ar dori un volum mare de date precise utilizând tehnologie actuală, acest lucru nu este întotdeauna posibil datorită unor constrângeri tehnologice, ecologice sau financiare. Principalele elemente de care trebuie ținut cont la selectarea tehnologiei de



Figura 6. Geolocator tip rucsac (© Kira Delmore, UBC).

monitorizare sunt (Silvy, 2012; Thomas et al., 2012):

- **Greutatea indivizilor de monitorizat.** Echipamentele precise de tip GNSS (GPS), mai ales cele cu sisteme de descărcare de date, necesită sursă mare de energie, crescând astfel greutatea echipamentelor. Cum echipamentele de localizare nu ar trebui să depășească 5% din greutatea individului monitorizat, opțiunile pentru speciile mici sunt limitate.
- **Comportamentul.** Unele specii petrec mult timp în spații închise (peșteri), fără soare (latitudini mari, pădure), în mare, etc. Aceste comportamente aduc restricții de localizare, de exemplu dacă există receptie Argos sau GPS, expunere la soare suficientă pentru încărcarea bateriei cu reîncărcare solară, posibilitatea recapturării, specii statice, distanțele parcuse etc. De exemplu, receptoarele Argos nu se pretează la specii care se mișcă puțin,

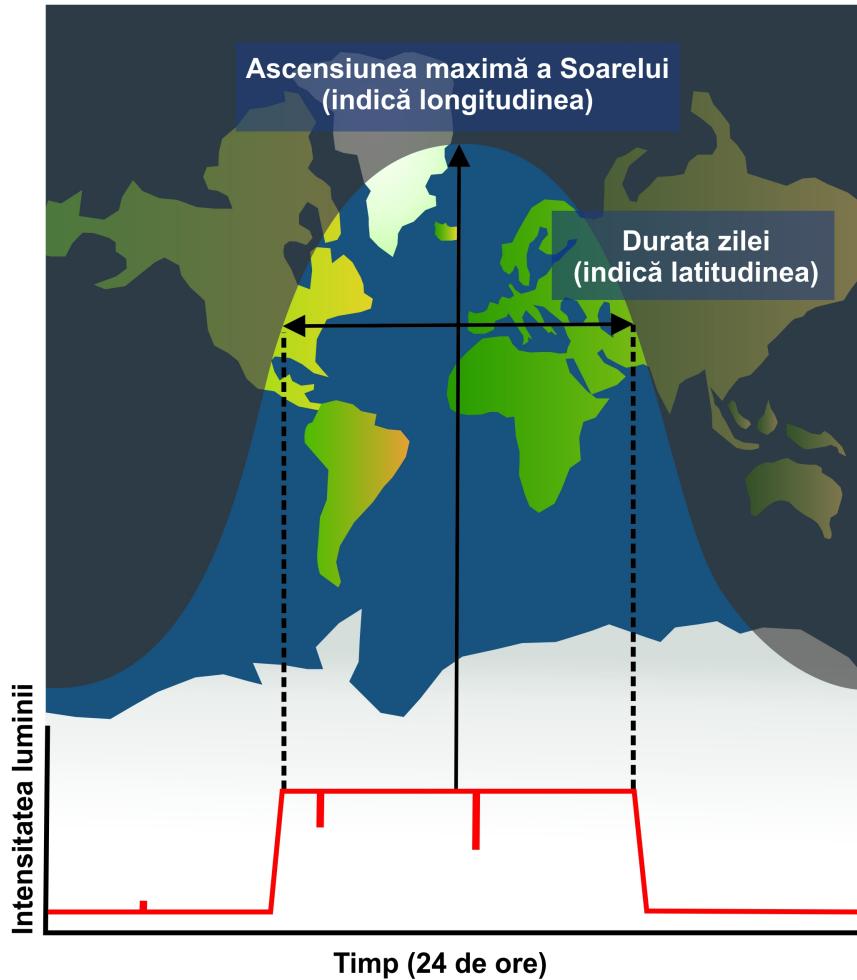


Figura 7. Principiul localizării prin geolocatoare de lumină (© University of Oklahoma, Animal Migration Research Group)

de exemplu țestoase terestre.

- **Numărul de poziții și calitatea acestora.** Dacă studiul necesită un număr mare de poziții sau o calitate bună a lor, atunci se vor alege echipamentele care generează acest lucru (e.g., GPS pentru multe poziții precise, Argos pentru multe poziții mai puțin precise). În unele cazuri se va constata că nu există nici un echipament care să poată asigura aceste lucruri (de exemplu, cele existente sunt prea grele), caz în care se vor studia metodele de postprocesare a datelor și se vor adapta obiectivele de cercetare în consecință.
- **Modalitatea de prindere a dispozitivelor de localizare.** Configurația dispozitivelor depinde și de conformația speciei de interes. Astfel, receptorul GPS trebuie să fie plasat o

perioadă cât mai îndelungată spre cer, panoul solar să nu fie obturat de pene sau blană, panoul solar să nu fie deteriorat de animal, să nu existe o creștere mare a individului (de exemplu a circumferinței gâtului, a volumului corpului).

- **Caracteristicile morfologice ale terenului și echiparea tehnică a arealului de studiu.** În unele zone receptia GPS sau Argos este foarte slabă (văi adânci), astfel că dacă indivizii stau o perioadă lungă acolo localizările vor fi cu precizie scăzută iar durata de viață a dispozitivelor mai mică datorită consumului mare de energie pentru localizarea GPS. Mai mult, în unele zone lipsește receptia GSM, astfel că dacă individul nu se deplasează către zone cu receptie datele vor fi pierdute.
- **Costurile și resursele umane necesare.** Studiile de localizare includ cinci categorii de costuri: costuri pentru capturarea indivizilor de monitorizat, costurile echipamentelor, costuri de transmisie-recepție, costuri de prelucrare a datelor, costuri cu permisele de lucru. Fiecare din aceste categorii necesită flux constant de bani. Costurile trebuie verificate întotdeauna cu producătorii, iar estimarea trebuie să acopere o perioadă suficient de mare pentru a îndeplini obiectivele. Estimarea trebuie să includă toate taxele (asigurări, TVA, taxe vamale, transport). În plus, în fiecare perioadă trebuie să avem resurse umane care să poată îndeplini obiectivele (e.g., personal cu expertiză în capturat animale care să poată călători perioadă îndelungată), echipamente (cuști, plase, tranchilizante, mașină, etc). Capturarea animalelor este poate cea mai dificilă etapă, astfel că pentru un număr mare de animale este necesară o perioadă lungă. Uneori se poate ajunge la peste 1 an, altfel că dispozitivele de localizare deja achiziționate nu mai au suficientă energie pentru a fi utilizate o perioadă mai mare de timp (de exemplu, un GPS drop-off montat la 1 an de la achiziție se poate descărca după 3-4 luni de funcționare). Astfel, decizia finală trebuie luată și în funcție de existența acestor resurse.

După greutate și sursa de energie, dispozitivele de localizare pot fi (Tabel 1, Figura 8) (Thomas et al., 2012):

După tipul de atașare pe animal, dispozitivele de localizare pot fi (Silvy, 2012):

- **Lipit.** Lipit cu epoxy, pe carapace, pe piele, pe penele unor pasări, în zona scapulară). Tip rucsac pe spate. Trebuie create bretele din bandă de teflon (se adaugă cel puțin 2 grame, Figura 9).

Tabela 1. Caracteristici ale dispozitivelor de localizare.

Tip echipament	Greutate minimă (g)	Sursa energie	Număr poziții	G. maximă specie (g)
VHF	0.2	Baterie	1 an	9
Geolocatorare	0.5	Baterie	Depinde de frecvența localizării	18
GPS store on board	1	Baterie	50	35
Argos Doppler	5	Solar	Nelimitat	170
GPS radio	5	Baterie	500	170
Argos Doppler GPS	17	Solar	Nelimitat	570
GPS GSM	25	Solar	Nelimitat	840
GPS Iridium/ Globalstar	130	Baterie	Depinde de frecvența localizării	4400

- **Subcutanat.** Se atașează prin implant chirurgical, antena trebuie să fie în afară.
- **Colier de gât sau picior.** Se atașează de gâtul sau piciorul animalului cu un colier de plastic sau lipit de picior cu epoxy.
- **Cârlig în piele (prong and suture).** Pentru păsări, studii de scurtă durată, cum ar fi la cuibărit.
- **Pe coadă.** Pentru păsări, mai ales la răpitoare.
- **Crotal pe aripă (patagial).** Utilizat pentru specii mari (Figura 10).
- **Pe picior cu teflon (Tarsal-Jess).**
- **Crotal în ureche**
- **Guler (collar).** Util mai ales la speciile care au variații de greutate (Figurile 11 și 12).

Pentru dispozitivele cu panou solar, poziția panoului trebuie să fie mereu înspre cer, panoul trebuie să fie neacoperit de pene sau blană, animalul trebuie să nu poată distruga panoul (de exemplu cu ciocul). De asemenea, panoul solar nu este potrivit la speciile care se deplasează în zona polară, hibernează sau intră în locuri fără lumină pe perioade mai mari de 3-4 zile (peșteri, vizuini, etc.). Pentru o bună funcționare ciclul ON va fi scurt (8 ore) iar OFF lung (43 de ore). Este

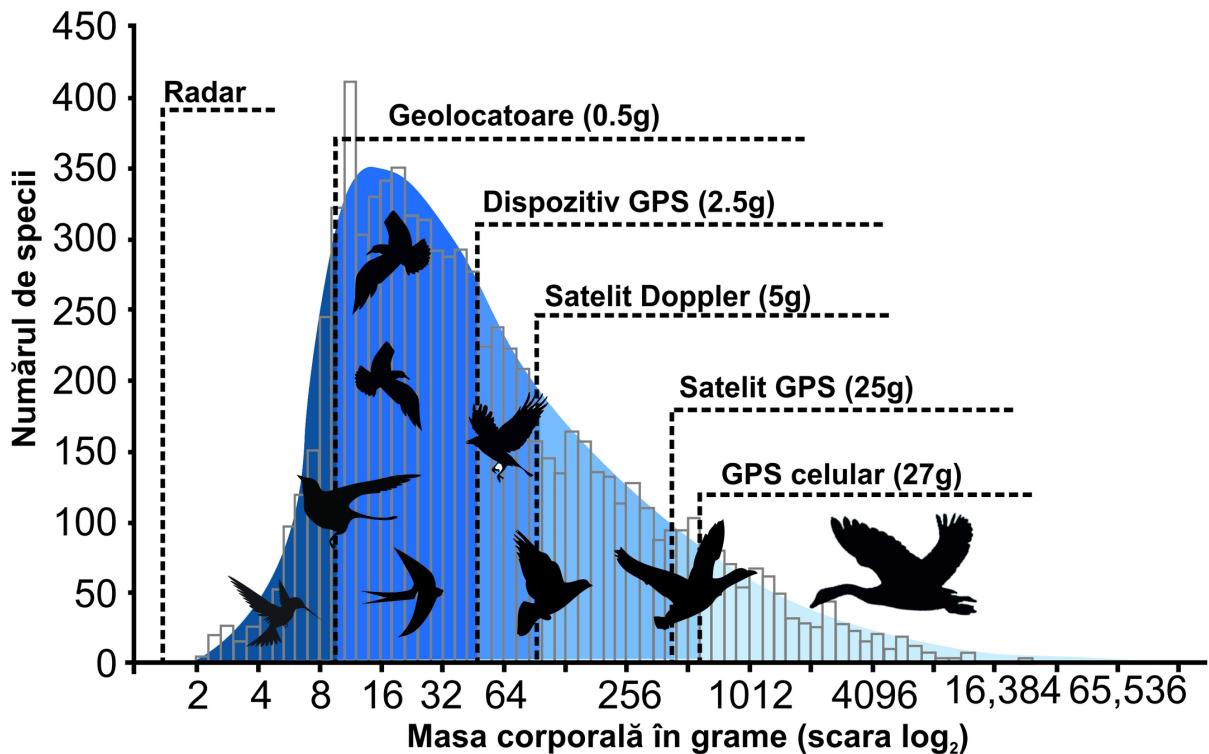


Figura 8. Numărul de specii de păsări ce pot fi monitorizate cu diferite tehnologii de localizare. Limita maximă a fost considerată la 5% din greutatea corpului (Bridge et al., 2011)

recomandat un ciclu OFF impar pentru a se incrementa ora la care începe transmisia. Pentru speciile care pot distruge direct sau indirect dispozitivele de localizare, se poate comanda întărire, care va conduce la creșterea greutății. După acuratețe dispozitivele de localizare pot fi (Thomas et al., 2012):

- Acuratețe mari: GPS, Fastlock GPS pentru specii marine
- Acuratețe medie: Argos, GPS în zone împădurite
- Acuratețe foarte mici: geolocatoare de lumină, VHF

După numărul de localizări dispozitivele de localizare pot fi (Silvy, 2012; Thomas et al., 2012):

- Generator de foarte multe localizări: GPS VHF baterie mare sau panou solar, GPS Iridium/Argos/Globalstar baterie mare sau panou solar, Argos cu panou solar
- Generator de un număr mediu de localizări: GPS VHF Iridium/Argos/Globalstar cu greutate medie, Argos cu baterie
- Generator de un număr mic și foarte mic de localizări: GPS cu greutate mică, GPS store-on



Figura 9. PTT solar cu GPS cu montaj tip rucsac (© Shutterstock).

board cu greutate medie, VHF

4. Costurile echipamentelor și transmisiei

Costul echipamentelor este variabil, astfel că nu poate fi făcut o estimare generală. Din experiența noastră, pentru echipamentele Argos prețurile în 2018 sunt:

- PTT solar 17g - 3600 EUR + TVA + Taxe vamale
- Senzor mortalitate (dacă se consideră că se poate localiza animalul cu antena Yagi) - 180 EUR + TVA + Taxe vamale
- Antena Yagi și transmițător (dacă PTT are senzor de mortalitate VHF) - 800 EUR + TVA + Taxe vamale

Costul de operare trebuie confirmat întotdeauna cu furnizorul produsului. De exemplu, pentru Argos Doppler în 2018 costul lunar al transmisiei este de maxim 63 EUR + TVA, alcătuit din taxă lunară emisie (dacă transmite cel puțin 1 mesaj) - 15 EUR și taxă zilnică transmisie (se facturează maxim 12 zile pe lună, dacă numărul de zile de transmisie este mai mare de 12) - 4



Figura 10. Dispozitiv de localizare montat patagial (© Shutterstock).

EUR. Alte taxe posibile sunt taxă lunară PTT neutilizat – 5 EUR și servicii de reprocesare pentru date de calitate mai bună – 1 EUR pe zi per PTT.

Pentru sistemele Argos, utilizatorul trebuie să primească acordul prealabil al CLS (<https://argos-system.cls.fr/>) pentru a putea achiziționa PTT-uri și înregistra ID-urile acestora. Astfel, după selectarea furnizorului de PTT, acesta va cere să aplicați pentru un program CLS pe platforma Argos, valid circa 3 ani. După încheierea acordului cu CLS, furnizorul înregistrează PTT-urile și le testează, generând costuri (minim 19 EUR + TVA per PTT). Atenție, de cele mai multe ori furnizorii de PTT cer plata în avans deoarece creează un PTT cu id unic. În plus, onorarea comenzi durează chiar și peste 6 luni de la comandă, astfel că contractarea furnizării trebuie să fie în avans cu circa 6-12 luni față de momentul începerii capturării.

Geolocatoarele prin nivel de lumină au prețuri mici (sub 200 USD per bucătă) și necesită antenă Yagi și receptor (circa 800 EUR) dacă au sisteme de descărcare de date la distanță sau recapturarea indivizilor pentru recuperarea datelor. Costurile nu includ TVA, taxe vamale și transport. Astfel, pentru rezultate bune trebuie montate mai multe dispozitive, rata de recuperare a datelor fiind mai mică. În plus se adaugă costurile de recuperare (personal,



Figura 11. Dispozitiv de localizare tip colier montat pe urs brun (© Shutterstock).

transport).

Dispozitivele GPS cu transmisie date prin rețeaua de sateliți de telecomunicații Iridium au prețuri de la circa 2500 EUR, la care se adaugă o taxă de activare Iridium (circa 35 EUR) și costuri de transmisie date (circa 400 de EUR pe lună la circa 12 locații per zi). Costurile nu includ TVA, taxe vamale și transport. Dispozitivele pot fi recuperate dacă au sistem drop-off.

Dispozitivele GPS cu transmisie date prin rețeaua GSM au prețuri de la circa 2300 de EUR, la care se adaugă costurile GSM (SIM și abonament date într-o rețea de telefonie mobilă). Dacă indivizii monitorizați se deplasează în alte țări atunci costurile pot fi foarte mari. Dispozitivele pot fi recuperate dacă au sistem drop-off.

Dispozitivele GPS cu transmisie radio au prețuri de la circa 2300 de EUR, la care se adaugă receptorul de date și antena Yagi (circa 800 EURO). Descărcarea datelor se face doar de la distanță mică de animal, deci necesită costuri cu resursa umană și transport.

Dispozitivele VHF au costuri mici (colier urs circa 800 EUR, receptor și antena circa 800 EUR), dar necesită triangulare în teren pentru determinare locații, așadar costuri mari cu resursa umană și transport.



Figura 12. Dispozitive de localizare (GPS colier) cu sistem drop-off (© Shutterstock).

5. Producători

Pe plan global există mai mulți producători, de regulă fiecare cu experiență într-un domeniu specific. **Cel mai facil este să angajați un consultant cu experiență, de exemplu Multidimension SRL (www.multidimension.ro)**. Consultantul vă va ghida în alegerea celei mai bune variante și vă poate ajuta în planificarea corectă a studiului, astfel încât beneficiile să fie maxime cu costuri minime. Principalii producători sunt listați mai jos. Atenție, lista de producători este mult mai mare, astfel că trebuie să studiați bine piața înainte de achiziție.

1. Advanced Telemetry Systems – VHF, GPS
2. Microwave Telemetry – PTT, GPS (în special pentru păsări și pești)
3. Telonics – GPS, VHF, Argos
4. Telemetry Solutions – GPS, VHF (produce și dispozitive cu design special, adaptat speciei vizate)
5. GeoTrak- PTT, GPS (în special pentru păsări)
6. North Star Science and Technology – GPS, PTT (în special pentru păsări)

7. LOTEK, Biosonics, Sirtrack, Biotrack – VHF, GPS, geolocație, PTT
8. Telenax – GPS, VHF
9. Vectronic Aerospace – GPS, VHF
10. Ecotone Telemetry – GPS
11. Ornitela – GPS (păsări)
12. Wildlife Computers – PTT, geolocație
13. Migrate Technology – geolocație
14. Cellular Tracking Technologies – GPS, PTT
15. Druid Technology – GPS
16. e-obs – GPS
17. Followit - GPS, VHF

6. Capturarea indivizilor de monitorizat

Capturarea indivizilor de monitorizat este o sarcină dificilă și necesită expertiză pentru a fi realizată legal, în timp util și fără a răni sau stresa subiectii cercetărilor (Hooten et al., 2017; Sikes et al., 2016). În toate cazurile, capturarea necesită permise de lucru sau acordul autorităților responsabile. În acest capitol nu ne propunem să prezentăm în detaliu tehniciile de capturare și montare a dispozitivelor de localizare, ci doar să semnalăm câteva din cele mai comune tehnici. Cercetătorii trebuie să realizeze o analiză a tehnicielor pentru specia de interes și să ia decizii în funcție de caracteristice locale (topografie, abundența indivizilor, legislație, cunoștințe experti etc.) (Silvy, 2012).

Capturarea păsărilor se realizează de regulă cu ajutorul plaselor, cum ar fi: plase ornitologice, plase propulsate, capcane țarc, minciog, capcane pentru specii scufundătoare, plase capcană, etc. Unele păsări pot fi capturate la cuib cu laț de picior sau direct cu laț. În unele situații poate fi necesar să se introducă momeală, atrape sau să se imite cântecul păsărilor. Capturarea mamiferelor este mult mai diversă și în general este o activitate complexă în cazul speciilor de talie mare. Speciile de talie mică și medie care trăiesc în apă pot fi capturate în cuști cu uși culisante sau chiar cu minciogul. În unele cazuri se pot folosi și capcane de picior sau lațuri. Liliecii pot fi capturați cu plase ornitologice sau plasă harpă. Ungulatele mari pot fi capturate cu plase aruncate de sus sau, mai sigur, în țarcuri. Mamiferele mici pot fi capturate în capcane cușcă, tunel, sau cu plasă la gura vizuinii. Mamiferele mari, altele decât ungulatele sunt de regulă capturate în cuști cu uși culisante (urși, râși) sau cu lațuri sau capcane de picior

(lupi, râși) (White and Garrott, 2012; Silvy, 2012). Atenție, capcanele se verifică regulat pentru ca animalele să nu stea mult timp imobilizate sau pentru a elibera speciile capturare accidental pe care nu le vizăm.

Spre deosebire de păsări, mamiferele de mărime medie și mare necesită tranchilizare, astfel că trebuie avut în vedere un protocol în acest sens, care să asigure montarea dispozitivelor în cât mai scurt timp și în siguranță pentru animal și oamenii care participă la acțiune (Sikes et al., 2016). Înainte de capturare trebuie realizate simulări pentru ca fiecare membru al echipei să-și cunoască bine rolul. Disciplina și foarte buna cunoaștere a procedurilor este cheia succesului operației de montare a dispozitivului de localizare.

După tranchilizare, echipa de capturare va monta imediat dispozitivul de monitorizare (colier, rucsac, etc). Această operațiune trebuie făcută rapid (5 minute) pentru ca animalul să nu fie rănit, omorât sau stresat. Trebuie avut în vedere ca operațiune să nu fie făcută în soare, ochii animalului să fie acoperiți și, dacă este tranchilizat, lubrificați cu unguent oftalmic. De asemenea, în caz de tranchilizare trebuie monitorizate funcțiile vitale (temperatura, pulsul) (Sikes et al., 2016). Dispozitivele se montează cum este specificat în protocol, se verifică să nu fie prea strâns montat și se activează prin îndepărțarea magnetului de blocare a alimentării cu energie. Ultima operațiune este verificare transmisiei dispozitivul atașat. Dacă nu funcționează se verifica foarte rapid cauza, iar dacă aceasta nu este identificată se montează un alt dispozitiv sau se eliberează animalul. Eliberarea se face în condiții de siguranță pentru animal, de exemplu este lăsat singur, fără a avea contact vizual cu echipa de capturare (Silvy, 2012).

7. Prelucrarea datelor brute Argos

Dacă totul a decurs bine, dispozitivul de monitorizare va începe să emită. În acest manual prezentăm o scurtă metodologie de prelucrare a datelor bute Argos. La achiziția PTT, acesta va fi activat de furnizor, astfel încât primele date primite sunt din zona de rezidență a acestuia. În plus, este recomandat ca PTT-urile să fie activate și în zona de capturare a animalului cu câteva zile înainte de a fi montate. Aceste date trebuie eliminate din orice analiză ulterioară.

Accesul la datele Argos se face prin interfața ArgosWeb (fără costuri adiționale), prin mijloace de comunicație de tip sms, etc (costuri adiționale), telnet (prin interfață proprie, fără costuri adiționale), prin interfața Movebank (fără costuri, www.movebank.org) (Kranstauber et al., 2011).

Prin interfața ArgosWeb datele se pot descărca pe o perioadă de maxim 365 de zile în

format tabelar (recomandat format csv). Atenție, în formatul csv ora localizării este UTC. Datele de localizare trebuie să fie descărcate și cu datele de diagnostic (bifat Diagnostic data) (CLS, 2016).

Datele în format csv conțin următoarele câmpuri:

- Platform ID No. – id-ul PTT-ului
- Prg No. – numărul de contract Argos CLS
- Pass dur. (s) – perioada de timp între primul și ultimul mesaj din care derivă localizarea (secunde)
- Msg Date – marca temporală a mesajului. Formatul depinde de setările computerului în care se deschide fișierul.
- Sat. – satelitul care a produs localizarea
- Loc. date - marca temporală a locației (media mărcilor temporale a mesajelor). Formatul depinde de setările computerului în care se deschide fișierul.
- Longitude – Logitudinea WGS 84 format decimal degree
- Latitude – Latitudinea WGS 84 format decimal degree
- Altitude – altitudinea în kilometri
- Loc. quality – 3, 2, 1, 0, A, B, Z, G (0, Z și G sunt disponibile funcție de planul tarifar și caracteristicile PTT-ului)
- Frequency – Frecvența radio a mesajului
- Long.1, Lat. sol. 1 – soluția 1 a localizării (de cele mai multe ori identică cu Longitude și Latitude)
- Long.2, Lat. sol. 2 – soluția 2 a localizării
- Loc. idx – indicator de calitate din două cifre X și Y. Dacă X = 0 atunci vom avea doar o cifră și anume Y. X reprezintă eroarea reziduală a frecvenței de emisie, Y reprezintă oscilația schimbării de frecvență. Valoarea 0 a x indică că nu se poate calcula eroarea reziduală a frecvenței, 1,2,3 indică valori nesatisfăcătoare ale erorii reziduale, iar valoarea 6 indică locațiile cu cea mai bună valoare reziduală. La y = 1 discrepanță mare între două mesaje iar la y = 8 discrepanță foarte mică (mesaje apropiate ca frecvență). Așadar valoarea 68 indică localizări cu cea mai mare acuratețe.
- Nopc – numărul de verificări de plauzibilitate a localizării validate (0-4)
- Comp. – soluția lat/long considerată validă de algoritmii Argos CLS (soluția 1 sau 2)
- Msg – numărul de mesaje receptionate pentru o locație

- > - 120 DB – numărul de mesaje cu semnal de putere mai mare de -120 decibeli
- Best level – valoarea în decibeli a celui mai puternic semnal (cu minus)
- Delta freq. – Diferența dintre frecvența PTT și frecvența de transmisie calculată de Argos
- Error radius – 1 deviație standard a erorii estimate de localizare (asumând o distribuție izotropică), metri
- Semi-major axis – lungimea axei mari a elipsei erorii (metri)
- Semi-minor axis - lungimea axei mici a elipsei erorii (metri)
- Ellipse orientation – orientarea axei mari față de nord în sensul acelor de ceasornic (în grade)
- GDOP – diluția geometrică a preciziei (m/Hz), cu cât mai mică cu atât mai precise sunt datele

Datele mai cuprind și coloane cu valori ale senzorilor (de la 1 la 19). Câmpurile sunt completate doar dacă PTT-ul are acei senzori (CLS, 2016). Informațiile din câmpuri sunt în format hexazecimal și pot fi decodificate cu manualul PTT (pot fi senzori de temperatură, lumină, mișcare, voltajul bateriei etc.) (CLS, 2016).

Adițional, se pot descărca date în forma DIAG, DS, TX etc. Aceste formate sunt utile pentru diagnosticul PTT-ului și locației și pot fi importate și cu ajutorul aplicațiilor realizate de producătorii dispozitivelor de localizare. Aceste aplicații decodează informațiile în format util prelucrării ulterioare (CLS, 2016).

Cea mai ușoară cale de a gestiona datele Argos este utilizarea băncii de date **Movebank** (www.movebank.org). Această platformă, dezvoltată de Max Planck Institute for Ornithology, poate asigura vizualizarea datelor în timp real (complementar cu soluția CLS ArgosWeb) dar și aplicarea de filtre: eliminare date duplicate, eliminare date în afara valorilor normale, filtru de viteză experimental, filtru de calitate locații, filtru Douglas Argos (Kranstauber et al., 2011). Filtrul Douglas Argos este deosebit de util fiind recomandat pentru eliminarea locațiilor cu erori de localizare mari. Filtrul se poate aplica la datele brute în platforma Movebank (Douglas et al., 2012), sau se poate încărca un fișier text separat cu datele curățate utilizând filtrul creat de noi în cadrul proiectului PED (Rozylowicz, 2018). Avantajul celei de a doua metode este că datele pot fi pregătite și pentru alte soluții – pachete R de analiză a mișcării (*crawl*, *adehabitat*, *ctmm*, *trip* etc.), extensia ArcMap ArcMet etc.

Pentru exemplificare vom utiliza R cu pachetul *dplyr* (Wickham et al., 2018) pentru a prelucra primar un fișier cu date brute (2681 înregistrări), aşa cum a fost exportat din platforma Argo-

sWeb. R va fi rulat prin intermediul interfeței RStudio (open source) (Wickham and Grolemund, 2016). Pentru detalii despre RStudio consultați pagina <https://www.rstudio.com/products/RStudio/>. Scriptul de prelucrare și filtrare a datelor realizat în cadrul proiectului PN-III-P2-2.1-PED-2016-0568 Biomovefix (Rozylowicz, 2018).

Se stabilește directorul în care se va lucra (în care se află fișierul cu date brute și unde se vor salva seturile de date produse). În cazul nostru în E:/OneDrive/argos_errors.

```
setwd("E:/OneDrive/argos_errors/")
```

Se încarcă pachetul R dplyr (dacă nu există trebuie instalat din RStudio Tools/Install packages sau cu comanda install.packages("dplyr").

```
require(dplyr)
```

Se încarcă fișierul cu date brute în RStudio.

```
Argos_data <- read.csv(file="data/ArgosData.csv", header=TRUE, as.is=TRUE)
```

Linia de cod va crea un set de date Argos_data citind fișierul de date (ArgosData.csv, aflat în subdirectorul data) remodificând caracteristicile câmpurilor și păstrând primul rând drept cap de tabel.

Pentru vizualizarea setului de date putem rula codul

```
glimpse(Argos\_data) .
```

Acesta va returna un tabel transpus, numărul de observații, numărul de variabile, titlul coloanei, tipul variabilelor, primele valori din coloana. Primul pas al prelucrării este ștergerea duplicatelor, adică păstrarea doar a unui mesaj pentru o locație. Pentru aceasta folosim funcția *distinct* pentru a crea un nou set de date numit argos.dup.

```
argos.dup <- distinct(Argos_data, Platform.ID.No., Pass.dur...s., Sat., Loc..date,  
.keep_all = TRUE)
```

Funcția creează un nou set de date argos.dup menținând doar primul mesaj din seria de mesaje pentru o locație. Se elimină $n-1$ mesaje care au valori identice la variabilele Platform.ID.No., Pass.dur...s., Sat., Loc..date. După rulare au rămas 521 observații (localizări unice) pentru 5 PTT (datele au fost obținute de la 5 Platform.ID.No. distințe, adică 5 indivizi).

Pentru eliminarea înregistrărilor fără valori, rulăm succesiv o linie de cod cu funcția *filter*. Prima linie de cod elimină rândurile fără înregistrări la dată (din setul argos.dup), a doua reia

setul de date creat cu prima linie de cod (argos.dup1) și elimină înregistrările fără Longitudine, iar a treia linie de cod reia setul de date creat la eliminarea înregistrărilor fără longitudine (argos.dup2) și elimină înregistrările fără coordonate de latitudine.

```
argos.dup.1 <- filter(argos.dup, !is.na(Loc..date))
argos.dup.2 <- filter(argos.dup.1, !is.na(Longitude))
argos.dup.3 <- filter(argos.dup.2, !is.na(Latitude))
```

Setul de date final argos.dup.3 este un set de date prelucrat, fără duplicate sau coordonate lipsă. Îl exportăm ca fișier csv cu numele argos_prelucrat.csv

```
write.csv(argos.dup.3, file = "argos_prelucrat.csv")
```

Pentru utilizare în platforma Movebank trebuie să exportăm doar coloanele necesare în format txt: id-ul PTT, data localizării, longitudinea și latitudinea soluției 1 și 2, calitatea locației, indicele de calitate, numărul de mesaje, etc.

```
argos.movebank <- select(argos.dup.3, Platform.ID.No., Loc..date, Lat..sol..1, Long..1,
                           Long..2, Lat..sol..2, Loc..quality, Loc..idx, Msg, X....120.DB, Best.level,
                           Pass.dur....s., Nopc, Delta.freq., Altitude)
```

Acest nou set de date poate fi exportat în format txt și apoi încărcat în platforma Movebank ținând cont de instrucțiunile autorilor platformei.

```
write.table(argos.movebank, file = "argos.movebank.txt", sep = "\t", row.names = FALSE,
            col.names = TRUE)
```

Datele în format csv argos_prelucrat pot fi filtrate ușor în R cu filtru distructiv pentru locații sau viteză.

Filtrarea după clasele de locație este utilă atunci când se dorește eliminarea apriori a unor locații considerate de Argos ca fiind cu acuratețe mică (de exemplu păstrarea locațiilor de tip 3, 2, 1, adică a celor cu limite de eroare cunoscute, percentila 68). Aplicarea filtrului se poate face tot cu pachetul *dplyr* astfel.

Încărcăm fișierul argos_prelucrat.csv

```
Argos_p <- read.csv(file="argos_prelucrat ", header=TRUE, as.is=TRUE)
```

Număram localizările pe tip de calitate (după coloana Loc..quality).

```
count(Argos_p, Loc..quality)
```

În setul de date avem 162 localizări de clasă 3, 85 localizări de clasă 2 și 83 localizări de clasă 1. Restul sunt de clasă imprecisă.

Folosind setul de date nou creat Argos_p filtrăm datele cu funcția *dplyr filter*.

```
Argos_LC321 <- filter(Argos_p, Loc..quality == 3 | Loc..quality == 2 | Loc..quality == 1)
```

Noul set de date filtrat Argos_LC321 include doar locațiile de calitate 3, 2 și 1. Putem salva fișierul în calculator și folosi ulterior în alte analize.

```
write.csv(Argos_LC321, file = "Argos_LC321.csv")
```

Filtrul de viteză poate fi aplicat cu ajutorul pachetului *SDL filter*. Documentația pachetului este extrem de explicită, astfel că în exercițiul de față ne axăm doar pe importarea datelor în format compatibil cu pachetul *SDL* și rezolvarea problemelor legate de formatul datei.

Filtrul *SDL* necesită coloane cu denumiri standard, astfel că prima operațiune este aducerea datelor în format compatibil. Acest exemplu ilustrează o metodă de lucru care poate fi aplicată în mai toate situațiile în care este necesar să manipulăm datele brute. Pentru filtru vom folosi fișierul argos_prelucrat.csv pe care îl încărcăm din nou în RStudio.

```
Argos_p <- read.csv(file="argos_prelucrat", header=TRUE, as.is=TRUE)
```

Activăm și pachetele *SDL* și *dplyr* cu care vom lucra. Primul trebuie încărcat *SDL* și apoi *dplyr* deoarece unele funcții au denumiri similare și se suprascriu. Dacă s-a greșit operațiunea și apar erori, pachetele trebuie inactivate astfel: *detach(package:SDLfilter)* și *detach(package:dplyr)*

```
require(SDLfilter)
require(dplyr)
```

Redenumim coloanele setului de date Argos_p

```
argos.renamed <- rename(Argos_p, id = Platform.ID.No., lon = Longitude, lat = Latitude,
  DateTime1 = Loc..date, qi = Msg)
```

Putem vizualiza dacă au fost redenumite utilizând funcția *glimpse* din *dplyr*.

```
glimpse(argos.renamed)
```

O problemă importantă este aducerea datei localizării (DateTime1 în setul de date redenumit) din format text în forma POSIXct (format data - dttm). Pentru aceasta trebuie să vedem în ce format este data și să o fixăm în format POSIXct. Greutatea problemei este că fiecare computer generează un forma de data (ex. 20-08-2017 07:07:01 sau 20/08/2017 07:07 sau 20-08-17

07:07:01 sau 08/20/2017 07:07:01 etc.). Detalii complete despre cum se citește formatul se găsesc aici <https://www.stat.berkeley.edu/~s133/dates.html> În cazul nostru, cu funcția `glimpse` am văzut că data este în format 20-08-2017 07:07:01, deci "%d-%m-%Y %H:%M:%OS", unde d = ziua, m - luna din două cifre, Y = anul din patru cifre, H = ora, M = minutul, OS = secunda.

Transformăm câmpul dată astfel:

```
argos.renamed$DateTime <- as.POSIXct(paste(argos.renamed$DateTime), format =
  "%d-%m-%Y %H:%M:%OS")
glimpse(argos.renamed)
```

Cu funcția `glimpse` verificăm dacă noua variabilă (DateTime) are valori de tip dată (nu avem valori NA în câmpul DateTime ci data în format dttm și identică ca valoare cu DateTime1).

```
glimpse(argos.renamed)
```

Rezultatul este corect

```
DateTime1 <chr> "20-08-2017 07:07:01", "20-08-2017 07:06:57", "20-08-2017 07:07:...
DateTime <dttm> 2017-08-20 07:07:01, 2017-08-20 07:06:57, 2017-08-20 07:07:16, ...
```

După schimbarea formatului datei putem rula filtrul *SDL*, de exemplu să calculăm viteza maximă aşa cum rezultă din localizările foarte precise rezultate din 7 mesaje (qi =7).

```
vmax <- est.vmax(argos.renamed, qi = 7, prob = 0.99)
The maximum linear speed (Vmax) was estimated using 173 locations
Vmax: 17.7 km/h
```

Putem elimina valorile peste o anumită valoare, realistă, să spunem peste 18 km/h prin metoda *SDL 1* (se elimină punctele în care viteza de la punctul precedent sau către punctul următor depășește `vmax` stabilit). Pentru explicația coloanelor adăugate consultați documentația *SDLfilter*.

```
argos.fs <- ddfilter.speed(argos.renamed, vmax = 18, method = 1)
```

Au fost eliminate 64 locații (ddfilter.speed removed 64 of 520 locations). Putem salva fișierul pentru prelucrări ulterioare.

```
write.csv(argos.fs, file = "argos.speed.csv")
```

În final putem reprezenta spațial punctele. De exemplu pentru a observa diferența dintre localizările nefiltrate și cele cu filtru de viteză de 18km/h. Pentru aceasta vom folosi pachetul

rgdal.

```
install.packages(rgdal)
require(rgdal)
```

Transformăm în datele spațiale coordonatele din setul de date neprelucrat

```
cord.brute = SpatialPoints(cbind(Argos_p$Longitude, Argos_p$Latitude))
proj4string = CRS("+proj=longlat")
```

Transformăm în datele spațiale coordonatele din setul de date filtrat

```
cord.filtruv = SpatialPoints(cbind(argos.fs$lon, argos.fs$lat)
proj4string = CRS("+proj=longlat"))
```

Creăm reprezentările grafice

```
par(mfrow = c(1, 2))
plot(cord.brute, axes = TRUE, main = "Date neprelucrare", cex.axis = 0.95)
plot(cord.filtruv, axes = TRUE, main = "Filtru viteza", col = "red",
cex.axis = 0.95)
```

Dacă rezultatele sunt nesatisfăcătoare (localizări eronate nefiltrate), atunci se poate relua procedura și filtra cu alte valori (Figura 13).

8. Pachete software pentru prelucrare avansată a datelor

Movebank

Movebank este o bază de date online în care cercetătorii pot depozita datele de localizare privat sau public. Are facilități pentru receptia automată a datelor Argos sau GPS, care pot fi vizualizate în timp real. De asemenea pune la dispoziție facilități de filtrare a datelor, inclusiv filtrul Douglas-Argos. Seturile de date pot fi îmbogățite cu date ancilare cum ar fi DEM Aster 30m.

<https://www.movebank.org/>

ArcMET pentru ArcMap (Movement Ecology Tools for ArcGIS)

Este un pachet de unele ArcGIS ce poate manipula fișiere geodatabase. Are funcții complexe (Filter, Range, UDTrajectory) dar necesită prelucrare inițială a mărcii temporale.

<http://www.movementecology.net>

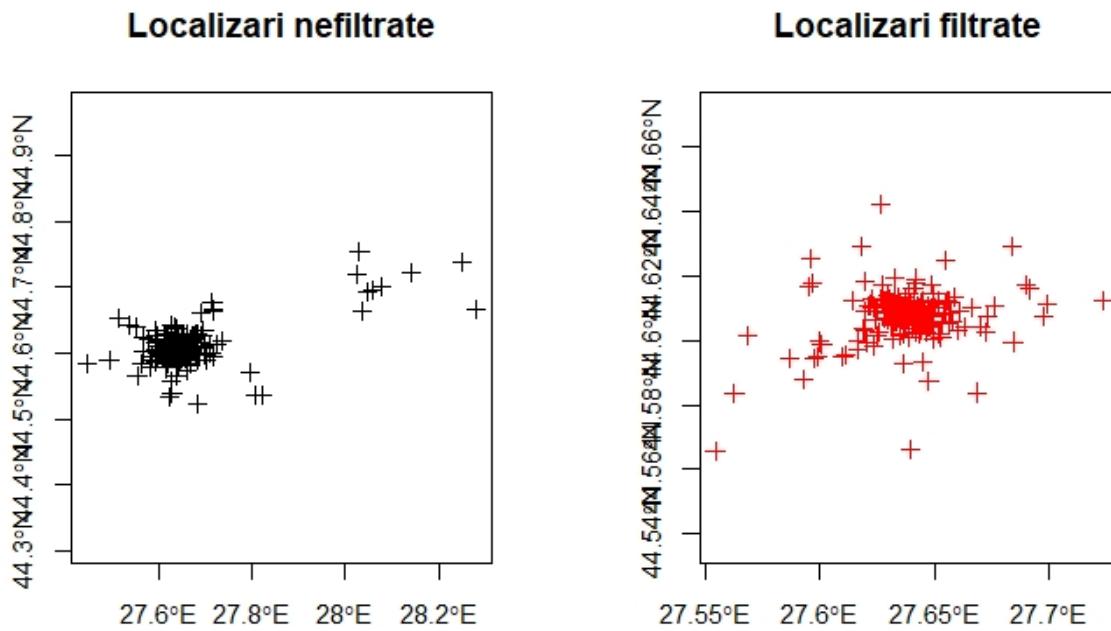


Figura 13. Distribuția spațială a localizărilor neprelucrate și prelucrate cu filtru de viteză.

adehabitat (Analysis of Habitat Selection by Animals)

Este un pachet R cu funcții pentru analiza selecției de habitat și home range. A fost arhivat de autori, astfel că deși este larg utilizat va avea probleme de compatibilitate cu noile versiuni de R.

<https://www.rdocumentation.org/packages/adehabitat/versions/1.8.20>

crawl: Fit Continuous-Time Correlated Random Walk Models to Animal Movement Data

Construiește modele temporale continue carelează random-walk cu marca temporală drept covarianță. Modelul calculează indicii statistici utilizând filtrul Kalman

. <https://CRAN.R-project.org/package=crawl>

bsam: Bayesian State-Space Models for Animal Movement

Pachetul bsam calculează indicii statistici pentru modele state-space Bayesiene via JAGS. Este realizat pentru date Argos. Modelul calculează indicii statistici ai localizărilor Argos predispune la erori și estimează comportamente asociate cu modele de mișcare – direct, mișcare rapidă, relativ indirect, mișcare lentă.

<https://CRAN.R-project.org/package=bsam>

MoveHMM An R package for the analysis of animal movement data
Constituie o variantă bună pentru alte categorii de locații. Utilizează modele Markov ascunse.
<https://CRAN.R-project.org/package=moveHMM>

ctmm: Continuous-Time Movement Modeling
Pachetul R include cele mai importante modele continuu temporale și poate fi utilizat pentru estimarea home range.
<https://CRAN.R-project.org/package=ctmm>

trip: Tools for the Analysis of Animal Track Data
Pachetul trip include pentru manipularea datelor de mișcare, inclusiv Argos. Poate detecta valorile aberante, duplicate, filtrează viteza și poate converti obiecte trip și traj din adehabitat.
<https://CRAN.R-project.org/package=trip>

Animal Movement Tools (amt): R-Package for Managing Tracking Data and Conducting Habitat Selection Analyse
Calculează statistică de mișcare (exemplu viteza medie), prelucrează datele brute pentru analiza selecției de habitat.
<https://CRAN.R-project.org/package=amt>

argosfilter: Argos locations filter
Filtrează datele Argos (viteză, duplicate), fiind util mai ales pentru specii marine.
<https://www.rdocumentation.org/packages/argosfilter/versions/0.63>

SDLfilter: Filtering Satellite-Derived Locations
Filtrează datele Argos (viteză, duplicate) utilizând filtre simple. Are funcții de reprezentare cartografică simplă.
<https://CRAN.R-project.org/package=SDLfilter>

dplyr
Poate manipula datele R pregătindu-le pentru lucrul cu pachetele descrise mai sus. Principalele funcții sunt mutate, select, filter, summarise, arrange.
<https://dplyr.tidyverse.org/>

9. Literatură recomandată

Sikes, R. S., Animal, C., & Use Committee of the American Society of, M. (2016). 2016 Guidelines of the American Society of Mammalogists for the use of wild mammals in research and education. *J Mammal*, 97(3), 663-688. doi:10.1093/jmammal/gyw078
Ghid profesional de reguli pentru capturarea și manipularea mamiferelor. Este axat pe regulile din Statele Unite ale Americii, dar poate fi extrapolat în Europa fiind compatibil cu EU Humane Trapping Standards.

Boitani, L., & Fuller, T. (2000). Research techniques in animal ecology: controversies and consequences: Columbia University Press.

O carte completă despre tehnici de cercetare în ecologia populațiilor, include informații detaliate despre conceptul de home range și estimatori de home range și selecție de habitat.

CLS. (2016). Argos User's Manual. Retrieved from <http://www.argos-system.org/manual/>
Manualul de operare Argos, cuprinzând toate detaliile tehnice aduse la zi. În materialul de față am acoperit cele mai importante probleme, dar tehnologia este în schimbare continuă, astfel că rămâne o resursă indispensabilă pentru interpretarea datelor obținute în teren.

Silvy, N. J. (2012). The Wildlife Techniques Manual: Volume 1: Research. Volume 2: Management 2-vol. Set: JHU Press.

O altă sursă importantă de informații despre tehnici de monitorizare a animalelor sălbaticice, utilă mai ales pentru explicațiile și literatura despre capturare. Include informații foarte utile despre metode de tranchilizare.

White, G. C., & Garrott, R. A. (2012). Analysis of wildlife radio-tracking data: Elsevier.

O carte mai veche (retipărită din anii 1990) însă utilă pentru analizele detaliate ale conceptelor de bază (home-range, selecția de resurse).

Hooten, M. B., Johnson, D. S., McClintock, B. T., & Morales, J. M. (2017). Animal movement: statistical models for telemetry data: CRC Press.

Cartea descrie pe larg toate metodele moderne de analiză statistică a datelor de telemetrie. Abordarea este una practică, modelele fiind demonstrează cu exemple ce pot fi reproduse. Practic, cartea oferă o perspectivă completă a acestui domeniu și poate ghida cercetătorul către metoda potrivită de analiză.

Wickham, H., & Grolemund, G. (2016). R for data science: import, tidy, transform, visualize, and model data: O'Reilly.

Cum majoritatea modelelor pot fi rulate în R cu pachete dedicate, R for data science poate fi folosită pentru a învăța metode simple de manipulare și curățare a datelor. În acest manual lucrăm cu dplyr, dar setul de pachete numit tidyverse oferă soluții la aproape orice problemă întâlnită în R. O investiție de timp în învățarea acestui pachet va oferi cercetătorului acces la toate metodele moderne de analiză în R. Cartea poate fi accesată gratuit <http://r4ds.had.co.nz/>

Pop IM, Bereczky L, Chiriac S, Iosif R, Nita A, Popescu VD, Rozylowicz L (2018) Data from: Movement ecology of brown bears (*Ursus arctos*) in the Romanian Eastern Carpathians. Dryad Digital Repository. <https://doi.org/10.5061/dryad.jk127ng>)

Deși nu este o carte și nici un set de unelte complet, scriptul elaborat în cadrul proiectului Biomovefix oferă un exemplu de cadru conceptual de analiză a datelor de localizare. Acoperă calcule de home-range, testarea ipotezelor, crearea graficelor.

10. Mulțumiri

Manualul a fost realizat în cadrul proiectului experimental demonstrativ **Aplicații Argos pentru monitorizarea în timp real a animalelor sălbaticice în România, cod PN-III-P2-2.1-PED-2016-0568**, finanțat de **Unitatea Executivă pentru Finanțarea Învățământului Superior, a Cercetării, Dezvoltării și Inovării** (www.uefiscdi.ro).

Bibliografie

Begon M, Harper JL, Townsend CR. Ecology: Individuals, populations and communities. Blackwell Science; 2006.

Blondel J, Chessel D, Frochot B. Bird Species Impoverishment, Niche Expansion, and Density Inflation in Mediterranean Island Habitats. *Ecology*. 1988; 69(6):1899–1917. doi: 10.2307/1941167.

Boitani L, Fuller T. Research techniques in animal ecology: controversies and consequences. 2 ed. Columbia University Press; 2000.

Bowler DE, Benton TG. Causes and consequences of animal dispersal strategies: relating individual behaviour to spatial dynamics. *Biological Reviews*. 2005; 80(2):205–225. doi: 10.1017/s1464793104006645.

Bridge ES, Thorup K, Bowlin MS, Chilson PB, Diehl RH, Fléron RW, Hartl P, Kays R, Kelly JF, Robinson WD.

Technology on the move: recent and forthcoming innovations for tracking migratory birds. *Bioscience*. 2011; 61(9):689–698.

Christensen C, Radford AN. Dear enemies or nasty neighbors? Causes and consequences of variation in the responses of group-living species to territorial intrusions. *Behavioral Ecology*. 2018; doi: 10.1093/beheco/ary010.

CLS. Argos User's Manual. Collecte Localisation Satellites; 2016. <http://www.argos-system.org/manual/>.

Douglas DC, Weinzierl R, C Davidson S, Kays R, Wikelski M, Bohrer G, Giuggioli L. Moderating Argos location errors in animal tracking data. *Methods in Ecology and Evolution*. 2012; 3(6):999–1007. doi: 10.1111/j.2041-210X.2012.00245.x.

Frid A, Dill LM. Human-caused Disturbance Stimuli as a Form of Predation Risk. *Conservation Ecology*. 2002; 6(1). doi: 10.5751/es-00404-060111.

Gaillard JM, Festa-Bianchet M, Yoccoz NG. Population dynamics of large herbivores: variable recruitment with constant adult survival. *Trends in Ecology & Evolution*. 1998; 13(2):58–63. doi: 10.1016/s0169-5347(97)01237-8.

Guisan A, Thuiller W. Predicting species distribution: offering more than simple habitat models. *Ecology Letters*. 2005; 8(9):993–1009. doi: 10.1111/j.1461-0248.2005.00792.x.

Hebblewhite M, Haydon DT. Distinguishing technology from biology: a critical review of the use of GPS telemetry data in ecology. *Philosophical Transactions of the Royal Society B: Biological Sciences*. 2010; 365(1550):2303–2312. doi: 10.1098/rstb.2010.0087.

Hooten MB, Johnson DS, McClintock BT, Morales JM. Animal movement: statistical models for telemetry data. CRC Press; 2017.

Kranstauber B, Cameron A, Weinzerl R, Fountain T, Tilak S, Wikelski M, Kays R. The Movebank data model for animal tracking. *Environmental Modelling & Software*. 2011; 26(6):834–835.

Lopez R, Malardé JP, Danès P, Gaspar P. Improving Argos Doppler location using multiple-model smoothing. *Animal Biotelemetry*. 2015; 3(1):32.

Lowther AD, Lydersen C, Fedak MA, Lovell P, Kovacs KM. The Argos-CLS Kalman Filter: Error Structures and State-Space Modelling Relative to Fastloc GPS Data. *PLOS ONE*. 2015; 10(4). doi: 10.1371/journal.pone.0124754.

Madry S. Global navigation satellite systems and their applications. SpringerBriefs in Space Development, Springer; 2015.

Martell MS, Henny CJ, Nye PE, Solensky MJ. Fall Migration Routes, Timing, and Wintering Sites of North American Ospreys as Determined by Satellite Telemetry. *The Condor*. 2001; 103(4):715. doi: [10.1650/0010-5422\(2001\)103\[0715:fmrtaw\]2.0.co;2](https://doi.org/10.1650/0010-5422(2001)103[0715:fmrtaw]2.0.co;2).

Millspaugh JJ. Radio tracking and animal populations. Academic Press; 2001.

Mitani JC, Watts DP, Amsler SJ. Lethal intergroup aggression leads to territorial expansion in wild chimpanzees. *Current Biology*. 2010; 20(12). doi: [10.1016/j.cub.2010.04.021](https://doi.org/10.1016/j.cub.2010.04.021).

Rozylowicz R. Filtrare și prelucrare date localizare ARGOS Doppler. Universitatea din București; 2018. <https://doi.org/10.5281/zenodo.1321250>.

Schjorring S, Gregersen J, Bregnballe T. Sex difference in criteria determining fidelity towards breeding sites in the great cormorant. *Journal of Animal Ecology*. 2000; 69(2):214–223. doi: [10.1046/j.1365-2656.2000.00385.x](https://doi.org/10.1046/j.1365-2656.2000.00385.x).

Sikes RS, Animal C, Use Committee of the American Society of M. 2016 Guidelines of the American Society of Mammalogists for the use of wild mammals in research and education. *Journal of Mammalogy*. 2016; 97(3):663–688.

Silvy NJ. The Wildlife Techniques Manual: Volume 1: Research. Volume 2: Management 2-vol. Set. 7 ed. Johns Hopkins University Press; 2012.

Singh NJ, Milner-Gulland EJ. Conserving a moving target: planning protection for a migratory species as its distribution changes. *Journal of Applied Ecology*. 2010 Dec; 48(1):35–46. doi: [10.1111/j.1365-2664.2010.01905.x](https://doi.org/10.1111/j.1365-2664.2010.01905.x).

Thomas B, Holland JD, Minot EO. Wildlife tracking technology options and cost considerations. *Wildlife Research*. 2012; 38(8):653–663.

White GC, Garrott RA. Analysis of wildlife radio-tracking data. Elsevier; 2012.

Wickham H, Francois R, Henry L, Müller K. dplyr: A grammar of data manipulation. RStudio; 2018. <https://CRAN.R-project.org/package=dplyr>.

Wickham H, Grolemund G. R for data science: import, tidy, transform, visualize, and model data. O'Reilly; 2016.

Wilmers CC, Nickel B, Bryce CM, Smith JA, Wheat RE, Yovovich V. The golden age of bio-logging: how animal-borne sensors are advancing the frontiers of ecology. *Ecology*. 2015; 96(7):1741–1753. doi: [10.1890/14-1401.1](https://doi.org/10.1890/14-1401.1).