4. OCCUPANCY AND ABUNDANCE (在・不在データと個体数)



背景

occupancy (presence/absence) dataは効率的で重要であるが、不正確で粗い

local population = high abundanceならば, 個体 群全体が大きく減少しても, occupancy dataは なかなか感知できない

 ψ = Pr(z=1): 個体数Nに関係. 個体数が大き ければ、そのareaがoccupyされている確率は 高い

背景

- N: local population size
 g(N|θ): probability mass function for N
- A: area size
 A → 0 then g(N) → 0 or 1 i.e. N(A) ∈ {0,1}
 この場合, occupancy = abundance
 g(N): Poisson → ψ=1 exp(-λ)
 λ → 0 ⇒ ψ ≈ λ Aはコントロール可なとこが重要

Fig. 4.1.

par(las=1)

psi <- function(lambda) 1-exp(-lambda)</pre>

x <- seq(0,0.4,by=0.01)

plot(x, psi(x), xlab="Poisson mean", ylab="Probability of Occurrence",col=2,type="l",lwd=2)

```
abline(a=0,b=1,lty=2,col=3,lwd=2)
```



Poisson mean

背景

occupancyとabundanceの階層モデル

Pr(N)=g(N|θ): abundanceのモデル Pr(y|N)=f(y|N, r): presence/absenceの観測モ デル

Contents

4.1 Abundance-induced heterogeneity in detection

- 4.2 Prediction of local abundance
- 4.3 Modeling covariate effects
- 4.4 Other model extensions

4.5 Functional independence between P and Abundance

4.6 The variable area sampling design

4.7 Estimating occupancy in the absence of replicate samples

4.8 Summary

4.1

- Chap. 3のoccupancy modelの発見確率pは一 定か既知の共変量の関数だった
- ここでは、pが未知の量(個体数)の関数である場合を考える.
- site間のpの変化はsite間のabundanceの変化の反映
- 在/不在データからlocal abundanceを推定する

4.1.1. RN model

- site: i = 1, 2, ..., M
- replication for each site: j = 1, 2, ..., J
- response variable: $y_{ij} \in \{0, 1\}$
- N_i: population size at site i, latent variable
- site間でabundanceが異なるのでsite間で発見確率が異なる(abund大 → detect prob大)

4.1.1. RN model

- r:1個体が発見される確率
- N_i: site iのabundanceとするとき, site iの発見確率 p_i = 1 (1 r)^{N_i}
 - 1-r=発見なしの確率
 - (1 r)^{N_i}は, N_i全部発見されない 1 – (1 – r)^{N_i} んなこたない(少なくとも1匹は発 見)

4.1.1. RN model

- $y_i \sim Bi(J, p_i) = J! / \{y_i! (J-y_i)!\} p(N_i)^{y_i} (1-p(N_i))^{J-y_i}$
- Nに何も仮定をおかないとふつう推定不可能
- $N_i \sim g(N | \theta)$
- $g(N | \theta) = Po(\lambda)$
- $\lambda_i = \lambda \text{ or } \log(\lambda_i) = \beta_0 + \beta_1 x_i$
- x_iは時間とか
- ポアソンモデルはecologyのカウントモデルで 最もよくある選択

4.1.2. Derived parameters

- モデル内に直接ψは出てこない
- $\psi = \Pr(N > 0) = 1 g(0 | \theta)$
- $p_i = p(N_i): N_i = 0 \rightarrow p_i = 0$
- 一方, Chap. 3のpは, p = Pr(y=1|z=1). つまり, N > 0のとき.

4.1.2. Derived parameters

$$p_{rn} = Pr(y > 0)$$

= $Pr(y > 0 | N=0)Pr(N=0)+Pr(y > 0 | N > 0)Pr(N > 0)$
= $Pr(y > 0 | N > 0)Pr(N > 0)$
= $p_c \psi$
Chap. 3 $\mathcal{O}p$

4.1.3. Induced heterogeneity

•
$$N_i = 0 \Rightarrow p_i = 0$$

•
$$N_i = 1 \Rightarrow p_i = r$$

•
$$N_i = 2 \Rightarrow p_i = 1 - (1 - r)^2$$

•
$$N_i = \infty \Rightarrow p_i = 1$$

Model "M_h"(再捕確率に個体差)と類似
 "M_h"ではp~ベータ分布, logit(p)~正規分布を使うが, RN modelではp = p(N), N ~ g(N|θ)

4.1.3. Induced heterogeneity

- Nがabundanceであると解釈しなければならない
 い理由はない
- (4.1.5)
- $p = 1 (1 r)^{N}$
- log(1-p) = Nlog(1-r)
- $\log(-\log(1-p)) = \log(-\log(1-r)) + \log(N)$

4.1.4. Analysis by integrated likelihood

- 推定の際、ランダム効果N_iは積分して消される
- q(y | r, θ)
 - = ¥sum_{N=0}^{infty} f(y|p(N))g(N|p)
 - = ¥sum_{N=1}^{infty} f(y|p(N))g(N|p)

+ $I(y = 0)g(0|\theta)$ (zero-inflated form, pp.111-112)

g: Poisson \Rightarrow q(y|r, θ) = ¥sum f(y|N,r)e^{- λ} λ ^N/N!

- BBS: North American Breeding Bird Survey
- roadside survey at 50 locations (M = 50)
- J = 11
- response: 11回中のcatbirdの発見数



> source("catbird.y")
> table(factor(catbird.y,levels=0:11))
0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11
31 5 5 5 2 0 1 1 0 0 0 0

1回のvisitで2個体以上発見されたのは550回中 6回だけだった.よって, N(A)∈{0,1}に近く, 在・ 不在データにより失われた情報は小さい

Panel 4.1

```
expit <- function(x) 1/(1+exp(-x))</pre>
```

```
RN.fn <- function(y,J=11,M=50,Nmax=100){
#####
```

```
lik<-function(parms){
r<-expit(parms[1]) #個体の発見確率
lambda<-exp(parms[2]) #ポアソン平均
pvec<-1-(1-r)^(0:Nmax) #p
gN<-dpois(0:Nmax,lambda) #ポアソン 0~Nmax
gN<-gN/sum(gN) #ポアソン確率修正
```

Panel 4.1

lik<-rep(NA,M) #尤度
for(i in 1:M){
 lik[i]<-sum(dbinom(y[i],J,pvec)*gN)
}
-1*sum(log(lik))
}</pre>

Panel 4.1

####

```
tmp<-nlm(lik,c(0,0),hessian=TRUE) #最適化
ests<-tmp$estimate
aic<-tmp$minimum*2 + 2*length(ests)
se<- sqrt(diag(solve(tmp$hessian)))
list(ests=ests,se=se,aic=aic)
}</pre>
```

> catbird.y

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 0 0 2 7 1 6 3 0 1 3 0 2 0 4 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 25 26 27 28 29 30 31 32 33 34 35 36 37 38 39 40 41 42 43 44 45 46 47 48

0 0 0 3 0 0 1 4 2 3 0 0 0 0 2 2 1 0 0 3 0

49 50

0 0

> res4.1 <- RN.fn(catbird.y)
> res4.1
\$ests
[1] -1.521006 -0.605054

\$se [1] 0.2396590 0.2504918

\$aic [1] 135.9431

- > r.hat <- expit(res4.1\$ests[1])</pre>
- > r.hat
- [1] 0.1793134
- > lambda.hat <- exp(res4.1\$ests[2])</pre>
- > lambda.hat
- [1] 0.5460449

siteごとの最大カウントの平均は0.46

> (sum(catbird.y>0)+4)/50

[1] 0.46

(2個体以上のカウントがあったのは6回なので, 2つのsiteで2回2個体の観測が,また1つのsite で3回2個体の観測があった)

> lambda.hat/0.46

[1] 1.187054

カウントデータがない場合: > sum(catbird.y>0) [1] 19 Pr(y > 0) = 1 - exp(-λ)より, > -log(1-19/50) [1] 0.4780358

```
two-state model
lik<-function(parms){
  . . .
  pvec<-1-(1-p)^(0:1)
  pvec<-c(pvec[1],rep(pvec[2],Ninfty))</pre>
  ...
  for(i in 1:M){
     lik[i]<-sum(dbinom(y[i],J,pvec)*gN)</pre>
  }
  . . .
}
```

> exp(-0.6632238)

[1] 0.5151878 # lambda for two-state model0.546 > 0.515

Why?: pに変動があるとき, pを一定とすると, p は過大推定される(個体数がでかいのほど発 見されやすいから. Chap.6, p.193)

> expit(-1.2065374)

[1] 0.2303143 # p for two-state model

```
> prn <- sum((1-(1-
r.hat)^(0:100))*dpois(0:100,lambda.hat))
> prn
[1] 0.09326504
> psi <- 1-dpois(0,lambda.hat)
> psi
[1] 0.4207638
> pc <- prn/psi
> pc
[1] 0.2216565
```

- Forest carnivore survey data
- M = 464 stations

J = 8

data

(400,16,12,12,5,10,3,4,2)



```
fn.4.1.6.1 <-
```

```
function(y=0:8,wt=c(400,16,12,12,5,10,3,4,2),J=8,Nmax=100){
```

```
lik<-function(parms){
```

```
p<-expit(parms[1]); lambda<-exp(parms[2])</pre>
```

```
pvec<-1-(1-p)^(0:1)
```

```
pvec<-c(pvec[1],rep(pvec[2],Nmax))</pre>
```

```
gN<-dpois(0:Nmax,lambda); gN<-gN/sum(gN)
```

```
lik<-rep(NA,J+1)
```

```
for(i in 1:(J+1)){
```

```
lik[i]<-sum(dbinom(y[i],J,pvec)*gN)
```

```
}
```

}

}

```
-1*sum(wt*log(lik))
```

```
nlm(lik,c(0,0),hessian=TRUE)
```

```
> res4.1.6.1 <- fn.4.1.6.1()
> expit(res4.1.6.1$est[1])
[1] 0.3993689 #p
> 1-dpois(0,exp(res4.1.6.1$est[2]))
[1] 0.1403072 # psi
> sum(y[-1])/464
[1] 0.137931 # apparent occupancy
> 1-(1-0.3993689)^8
[1] 0.983062 # power
```

```
fn.4.1.6.2 <-
```

```
function(y=0:8,wt=c(400,16,12,12,5,10,3,4,2),J=8,Nmax=100){
```

```
lik<-function(parms){
```

```
r<-expit(parms[1]); lambda<-exp(parms[2])</pre>
```

```
pvec<-1-(1-r)^(0:Nmax)
```

```
gN<-dpois(0:Nmax,lambda); gN<-gN/sum(gN)
```

```
lik<-rep(NA,J+1)
```

```
for(i in 1:(J+1)){
```

```
lik[i]<-sum(dbinom(y[i],J,pvec)*gN)
```

```
-1*sum(wt*log(lik))
```

```
}
nlm(lik,c(-0.5,-1.8),hessian=TRUE)
```

```
}
```

> res4.1.6.2 <- fn.4.1.6.2() > expit(res4.1.6.2\$est[1])[1] **0.3682166** # r $> \exp(res4.1.6.2\$est[2])$ [1] 0.1621897 # lambda > 1-dpois(0, 0.1621897) [1] 0.1497201 # psi

```
> prn <- sum((1-(1-
0.3682166)^(0:100))*dpois(0:100,0.1621897))
> prn
[1] 0.05797262
> psi <- 1-dpois(0,0.1621897)
> psi
[1] 0.1497201
> pc <- prn/psi
> pc
[1] 0.3872066
```

Ninftyの選び方に注意が必要だが、Ninftyを指定 する必要がない方法もある.

Monien, H. (2006) Gaussian summation: an exponentially convergent summation scheme. arXiv:math/0611057v1. Available at <u>http://arxiv.org/PS_cache/math/pdf/0611/0611057</u> <u>v1.pdf</u>. Rプログラム: <u>https://sites.google.com/site/hiroshiokamura/hom</u> <u>e</u>

4.2

random effectsそのものに興味がある
⇒ Best Unbiased Prediction (BUP)
By Bayes' rule,
[N|y, r, λ] = f(y|N, r)g(N|λ)/q(y|r, λ)

N^{¥hat} = ¥sum k Pr(N=k|y, r, λ) r, λの不確実性はbootstrapなどで考慮可

Table 4.2.

```
bup <- function(r, lambda,J=11,kmax=100){</pre>
     pvec<-1-(1-r)^(0:kmax)
     gN<-dpois(0:kmax,lambda)
     gN<-gN/sum(gN)
     out <- matrix(NA, ncol=kmax+1,nrow=J+1)</pre>
     for(i in 0:kmax){
      for (j in 0:J){
      out[j+1,i+1] <- dbinom(j,J,pvec[i+1])*gN[i+1]
norm.c <- rowSums(out)</pre>
apply(out,2,function(x) x/norm.c)
```

Table 4.2.

- > table4.2 <- bup(r=0.179, lambda=0.546)</pre>
- > Table4.2 <-
- round(cbind(table4.2[,1:9],rowSums(table4.2[,9: 100])),3)
- > colnames(Table4.2) <- c(0:8,"9+")</pre>
- > rownames(Table4.2) <- 0:11</pre>
- # E[N|y]
- > apply(table4.2,1,function(x) sum(x*0:100))

4.2.1. What is N?

- N = abundance per unit area
- N = effective population size
- Nの解釈問題はあり、GLMなどでそれを回避 することは可能だが、Nをbiologicallyに解釈す る方が好ましいと考える

$$N_{i} \sim Pois(\lambda_{i})$$
$$log(\lambda_{i}) \sim \beta_{0} + \beta_{1}x_{i}$$

$$p_{ij} = 1 - (1 - r_{ij})^{Ni}$$

$$logit(r_{ij}) = \alpha_0 + \alpha_1 x_{ij}$$

$$\mathbf{y}_i = (1, 1, 0)$$

$$Pr(\mathbf{y}_i | \alpha_0, \alpha_1, N_i) = p_{i1} p_{i2} (1 - p_{i3})$$

$$Pr(\mathbf{y}_i | \alpha_0, \alpha_1, \lambda) = \text{Ysum}_{\{N_i = 0\}^{\wedge}\{\text{Yinfty}\}} p_{i1} p_{i2} (1 - p_{i3}) Pr(N_i | \lambda)$$

4.3.1. Analysis of the Swiss Willow Tit Data

```
RNlikcov<-function(parms,vars=c("a0","b0")){
    ones<-rep(1,M)
    tmp<-c(0,0,0,0,0,0,0,0)
```

```
nam<-
c("b0","a0","intensity","date1","date2","elev1","elev2","forest","lengt
h")</pre>
```

```
names(tmp)<-nam
```

```
tmp[vars]<-parms
```

```
b0<-tmp[1];a0<-tmp[2];a1<-tmp[3];a2<-tmp[4]; a3<-tmp[5];
```

```
b1<-tmp[6];b2<-tmp[7];b3<-tmp[8];b4<-tmp[9]
```

```
rvec<-expit(a0*ones + a1*intensity + a2*date + a3*date2)
lamvec<-exp(b0*ones + b1*elev + b2*elev2 + b3*forest + b4*length)</pre>
```

4.3.1. Analysis of the Swiss Willow Tit Data

```
lik<-rep(NA,M)</pre>
 for(i in 1:M){
  gN<-dpois(0:Nmax,lamvec[i])
  gN<-gN/sum(gN)
  dvec<-ymat[i,]
  naflag<-is.na(dvec)
  PMAT<- 1-outer( (1-rvec[i,]),0:Nmax,"^")</pre>
  LIK<- t((PMAT^dvec)*((1-PMAT)^(1-dvec)))
  LIK[,naflag]<-1
  likvec<-apply(LIK,1,prod)</pre>
  lik[i]<-sum(likvec*gN)</pre>
 }
-1*sum(log(lik))
}
```

4.3.1. Analysis of the Swiss Willow Tit Data

> panel4pt3.fn() # Table 4.3

Null model

\$minimum

•••

[1] 260.9785

\$estimate [1] 1.0804977 -0.8558065

Null model + intensity + DATE1 + DATE2 + LENGTH + FOREST + ELEV + ELEV2 \$minimum [1] 198.1841

\$estimate
[1] 0.23689770 -0.47141124 0.48970494 -0.08305434 0.01182408
[6] 0.27829552 0.58843663 1.91118220 -0.94703238

4.4.

Model extensions

non-binomial relationship between p and N

4.1. Non-binomial detection

Pr(y=1|N_i) = 1 - $(1 - r)^{\theta N i}$ θ は非独立性を表すパラメータ cloglog(p)=cloglog(r) + log(θ) + log(N_i) cloglog(r)とlog(θ)を区別できない

区別できる形(quasi-binomial detection model) $Pr(y=1|N_i) = 1 - (1 - r)^{Ni^{\Theta}}$

Panel 4.4.

```
lik<-function(parms){
 r<-expit(parms[1])</pre>
 lambda<-exp(parms[2])</pre>
 alpha<-exp(parms[3])
 pvec < -1 - (1-r)^{((0:Nmax)^{(1+alpha)})} # \theta = 1 + alpha
 gN<-dpois(0:Nmax,lambda)
 gN<-gN/sum(gN)
 lik<-rep(NA, nsites)
  for(i in 1:nsites){
    lik[i]<-sum(dbinom(y[i],J,pvec)*gN)</pre>
  }
 -1*sum(log(lik))
}
```

4.4.2. Alternative abundance models

• $g(N|\alpha, \mu) = \Gamma(N+\alpha)/{\Gamma(\alpha)N!}{\alpha/(\alpha+\mu)}^{\alpha}{\mu/(\alpha+\mu)}^{N}$ E(N) = μ , Var(N) = $\mu + \mu^2/\alpha$, disp. par. $\epsilon = 1/\alpha$

問題

・非現実的な仮定:個体数が増加すると分散/<
 平均が増加

• 収束不安定

4.4.2. Alternative abundance models

• Poisson/log-normal mixture $N \sim Po(\lambda), log(\lambda) \sim N(\mu, \sigma)$ $q(N|r, \mu, \sigma) = \text{Ysum}_{N=0}^{Yinfty}$ $f(y|p(N)) \{\text{Yint}_{\phi} g(N|\phi)h(\phi|\mu, \sigma)d\phi\}$ $\phi = log(\lambda)$

Panel 4.5.

```
lik<-function(parms){
 r<-expit(parms[1]); mu<-parms[2]; sigma<-exp(parms[3])
uy<-unique(y)
 il<-rep(NA,Nmax+1)</pre>
for(k in 0:Nmax){
 il[k+1]<-integrate(
function(x){
  dpois(k,exp(x))*dnorm(x,mu,sigma)
 }, lower=-Inf,upper=Inf)$value
il2<-rep(NA,J+1)
for(k in uy){
 il2[k+1]<- sum(dbinom(k,J,1-(1-r)^(0:Nmax))*il)
}
-1*sum(log(il2[y+1]))
}
```

4.4.3. Example

- Catbird data
- Table 4.4

N Model	detection	r or p	E(N)	ψ	extra parm	AIC
Po	bin	0.179	0.546	0.421	_	135.94
Po	qb	0.164	0.547	0.421	$\alpha = 0.29$	137.57
Po/log-Norm	bin	0.153	0.655	0.426	$\sigma = 0.72$	137.67
NB	bin	0.149	0.674	0.426	$\epsilon = 0.67$	137.68
Two-state	const	0.230	0.515	0.403		138.52

4.5.

- pがNと独立な場合
- two-state model (Chap.3)に帰する
- g(N|θ)を推定できない場合,補助情報が必要 (variable area)
- variable area情報を使う場合, replicationが必要なくなる

4.5.1. Abundance and occupancy under independence of p and N

- Pr(y|p, N) = X sum Pr(y|p)Pr(N)
- = $x_{N=1} Pr(y|p)Pr(N) + I(y=0)Pr(N=0)$
- = Pr(y|p) ¥sum_{N=1} Pr(N) + I(y=0)Pr(N=0)
- = Pr(y|p) Pr(N > 0) + I(y=0)Pr(N=0)
- (Chap. 3の式(3.5.1))
- g: Poisson $\Rightarrow \psi(\lambda) = 1 \exp(-\lambda)$
- $q(\boldsymbol{y} \mid \boldsymbol{p}, \boldsymbol{\lambda}) = f(\boldsymbol{y} \mid \boldsymbol{p}) \boldsymbol{\psi}(\boldsymbol{\lambda}) + I(\boldsymbol{y} = \boldsymbol{0}) (1 \boldsymbol{\psi}(\boldsymbol{\lambda}))$
- λは推定可能だが, gの形の区別はできない

個体数の分布は分からない

4.5.2. Choice of link functions

 必ずしもlogit-linkだけではない g(N|θ)=(1-θ)θ^N:幾何分布 $\psi = 1 - \Pr(N=0) = \theta$, $E(N) = \mu = \theta/(1 - \theta)$ $\log(\mu) = \log(\theta/(1-\theta)) = \log(t/(\psi))$ $g(N|\lambda)$: Poisson $\psi = 1 - \exp(-\lambda)$ $cloglog(\psi) = log(\lambda)$

4.5.3. Assessing functional independence

- pとNが独立のとき, RN model → two-state model
- しかし、2つのモデル間に包含関係はない⇒AIC の使用

4.6.

 pとNが独立の時、Nの分布は分からない しかし、異なる(しかし既知の)area情報が使え れば、分布も知ることができる Ni ~ NB(μ A_i, α) $q(y_i | p, \alpha, \mu, A_i)$ $=f(y_i|J,p)\psi(\alpha,\mu|A_i)+I(y=0)\{1-\psi(\alpha,\mu|A_i)\}$ $\psi(\alpha,\mu|A) = 1 - g(0|\alpha,\mu,A) = 1 - (\alpha/(\alpha+A\mu))^{\alpha}$

4.6.1. Illustration

• シミュレーションでうまくいくか検討(Table 4.5)

Table 4.6

case	λ_0	p	α	'Power' against alternative			$median(\hat{\lambda}_0)$			
	•	•		Poi/ind	NB/dep	Poi/dep	NB/ind	Poi/ind	NB/dep	Poi/dep
1	0.1	0.4	1.0	0.28	0.905	0.805	0.096	0.078	0.079	0.080
2	0.1	0.6	1.0	0.32	0.925	1.000	0.098	0.078	0.076	0.076
3	0.2	0.4	1.0	0.65	0.990	1.000	0.205	0.132	0.135	0.135
4	0.2	0.6	1.0	0.68	0.985	1.000	0.200	0.131	0.125	0.125
5	0.1	0.4	0.5	0.59	0.910	0.140	0.116	0.064	0.065	0.067
6	0.1	0.6	0.5	0.62	0.925	0.570	0.113	0.065	0.064	0.064
7	0.2	0.4	0.5	0.87	0.970	0.990	0.217	0.103	0.104	0.106
8	0.2	0.6	0.5	0.88	0.980	1.000	0.216	0.102	0.098	0.099

4.7.

N: Poisson P(A) = Pr(y=1|A)=Pr(発見かつN>0)=p(1-e^{-Aλ}) N: NB $P(A) = p\{1-(\alpha/(\alpha+A\lambda)^{\alpha})\}$ A→ ∞ のとき, p(A) \rightarrow p y₁, ..., y_Mがあれば, y ~ Bi(1,p(A)) PoissonとNBの区別をするためには数百以上の観 測値が必要

4.8. Summary

- 在不在データとabundanceのlink ~階層モデ
- pとNが独立のとき, RN model → two-state model. しかし, Nの分布を推定できない.
- Variable area情報があれば, two-state model でNの分布も推定できる. さらに, replicationも 必要ない.
- model-based推定の重要性