

Stima di parametri per una risposta funzionale non lineare in un sistema preda-predatore stocastico

Sara Pasquali

CNR - Istituto di Matematica Applicata e Tecnologie Informatiche
Milano

Gianni Gilioli

Dipartimento Gestione dei Sistemi Agrari e Forestali
Università di Reggio Calabria

Stima di parametri da una serie temporale di dati preda-predatore \Rightarrow inferenza parametrica per processi di diffusione con osservazioni discrete.

- Prakasa-Rao B.L.S. (1999), Sørensen H. (2004).

Numero elevato di osservazioni \Rightarrow consistenza e asintotica normalità.

Biologia \Rightarrow poche osservazioni \Rightarrow approccio Bayesiano, metodi MCMC.

- Eraker B. (2001), Elerian O. et al. (2001), Golightly A. and Wilkinson D.J. (2005, 2008), Stramer O. and Yan J. (2007).

- Obiettivo: studio della risposta funzionale (= tasso di predazione individuale come funzione dell'abbondanza della preda) in un sistema preda-predatore acarino
- La risposta funzionale è sistema-specifica: dipende da preda, predatore e dalle caratteristiche ambientali
- L'analisi della risposta funzionale è solitamente effettuata in laboratorio in condizioni semplificate
- Un problema è capire se gli esperimenti condotti in laboratorio possono rappresentare l'andamento della risposta funzionale in sistemi naturali

Il problema dell'estensione ai sistemi naturali deve tener conto di

- problemi di scala: l'andamento degli individui in ambienti piccoli è diverso rispetto ad ambienti grandi
- caratteristiche dell'organizzazione ambientale: la disposizione spaziale della pianta ospite può influenzare gli andamenti di preda e predatore
- grado di artificialità introdotto negli esperimenti

È particolarmente utile considerare questi aspetti nello studio della risposta funzionale, soprattutto in problemi di controllo biologico in cui l'uso dei modelli preda-predatore può aiutare nelle decisioni.

- Sistema chiuso (non c'è immigrazione o emigrazione)
⇒ sono considerate solo dinamiche locali
- Siamo interessati a un singolo ciclo della popolazione e non ad andamenti a lungo termine
- Conoscenza dei parametri biodemografici che caratterizzano preda e predatore
- Le variazioni nelle condizioni abiotiche (temperatura, umidità, ecc.) influenzano sia la dinamica della preda che quella del predatore, ma non la risposta funzionale

$$\begin{cases} dx_t = [rx_t G(x_t) - by_t F(x_t, y_t; q)] dt & x(0) = x_0 \\ dy_t = [b'y_t F(x_t, y_t; q) - uy_t] dt & y(0) = y_0 \end{cases}$$

- x_t, y_t biomasse normalizzate di preda e predatore
- r = tasso specifico di crescita della preda
- b = tasso specifico di predazione
- b' = tasso specifico di produzione del predatore
- u = tasso specifico di perdita del predatore
- q = efficienza del processo di predazione
- $G(x)$ = crescita della preda in assenza di predatore
- $F(x, y; q)$ = risposta funzionale del predatore all'abbondanza di preda

$$G(x) = 1 - x \quad ; \quad F(x, y; q) = \frac{q}{b}x$$

$$q_t = q_0 + \sigma \xi_t \quad (\text{incertezza demografica})$$

$$\Rightarrow \begin{cases} dx_t = [rx_t(1 - x_t) - q_0 x_t y_t] dt - \sigma x_t y_t dw_t^{(1)} + \epsilon x_t dw_t^{(2)} \\ dy_t = [cq_0 x_t y_t - uy_t] dt + c\sigma x_t y_t dw_t^{(1)} + \eta y_t dw_t^{(2)} \end{cases}$$

Stima di q_0

- Gilioli G., Pasquali S., Ruggeri F. (2008), Bayesian inference for functional response in a stochastic predator-prey system, *Bulletin of Mathematical Biology* 70, 358-381

$$G(x) = 1 - x \quad ; \quad F(x, y; q) = 1 - e^{-qx}$$

$$\Rightarrow \begin{cases} dx_t = [rx_t (1 - x_t) - by_t (1 - e^{-qx_t})] dt \\ dy_t = [b'y_t (1 - e^{-qx_t}) - uy_t] dt \end{cases}$$

Modello di Ivlev:

- largamente usato;
- biologicamente realistico: modello non-lineare con saturazione in cui il cibo per ogni individuo raggiunge un massimo;
- è semplice e considera un solo parametro: l'efficienza del processo di predazione q .

- Incertezza demografica (tiene conto dell'incertezza dovuta al processo di predazione)
- Incertezza ambientale (dovuta alle fluttuazioni delle variabili ambientali)

⇒ modello stocastico

$$\begin{cases} dx_t = [rx_t(1 - x_t) - by_t(1 - e^{-qx_t})]dt - b\sigma y_t e^{-qx_t} dw_t^{(1)} + \varepsilon x_t dw_t^{(2)} \\ dy_t = [b'y_t(1 - e^{-qx_t}) - uy_t]dt + b'\sigma y_t e^{-qx_t} dw_t^{(1)} + \eta y_t dw_t^{(2)} \end{cases}$$

- $w_t^{(1)}$ e $w_t^{(2)}$ processi di Wiener indipendenti
- $q, \sigma, \varepsilon, \eta$ parametri non noti
- stima di q e σ

$\hat{X} = (X_0, X_1, \dots, X_p)$ osservazioni ai tempi t_0, t_1, \dots, t_p ,
 $\Delta_i = t_i - t_{i-1}$ e $\theta = (q, \sigma^2)$ vettore dei parametri

Distribuzione a posteriori

$$\pi(\theta | \hat{X}) \propto \pi(\theta) \prod_{i=1}^p f(X_i | X_{i-1}, \theta)$$

● distribuzione a priori $\pi(\theta)$

$$\begin{aligned} \bullet f(X_i | X_{i-1}, \theta) &\propto \left| [\beta(X_{i-1}; \theta) \beta^T(X_{i-1}; \theta)]^{-1} \right|^{\frac{1}{2}} \cdot \\ &\cdot \exp \left\{ -\frac{1}{2} [X_i - X_{i-1} - \mu(X_{i-1}; \theta) \Delta_i]^T \right. \\ &\cdot \left. [\Delta_i \beta(X_{i-1}; \theta) \beta^T(X_{i-1}; \theta)]^{-1} [X_i - X_{i-1} - \mu(X_{i-1}; \theta) \Delta_i] \right\} \end{aligned}$$

In molti studi relativi alla dinamica di popolazioni gli intervalli tra osservazioni sono grandi per garantire una buona approssimazione della verosimiglianza \Rightarrow si generano ulteriori dati tra due osservazioni reali

Schema MCMC per la stima di $\theta = (q, \sigma^2)$

1. estrarre un valore per θ dalla distribuzione a priori $\pi(\theta)$
2. generare i dati latenti
3. estrarre un valore per θ dalla distribuzione a posteriori $\pi(\theta|Y)$

Dopo un n. sufficientemente grande di iterazioni \Rightarrow approssimazione della distribuzione di θ .

Stima della risposta funzionale nel sistema preda-predatore *Tetranychus urticae* - *Phytoseiulus persimilis*

Dinamica

$$\begin{cases} dx_t = [rx_t(1 - x_t) - by_t(1 - e^{-qx_t})]dt - b\sigma y_t e^{-qx_t} dw_t^{(1)} + \varepsilon x_t dw_t^{(2)} \\ dy_t = [b'y_t(1 - e^{-qx_t}) - uy_t]dt + b'\sigma y_t e^{-qx_t} dw_t^{(1)} + \eta y_t dw_t^{(2)} \end{cases}$$

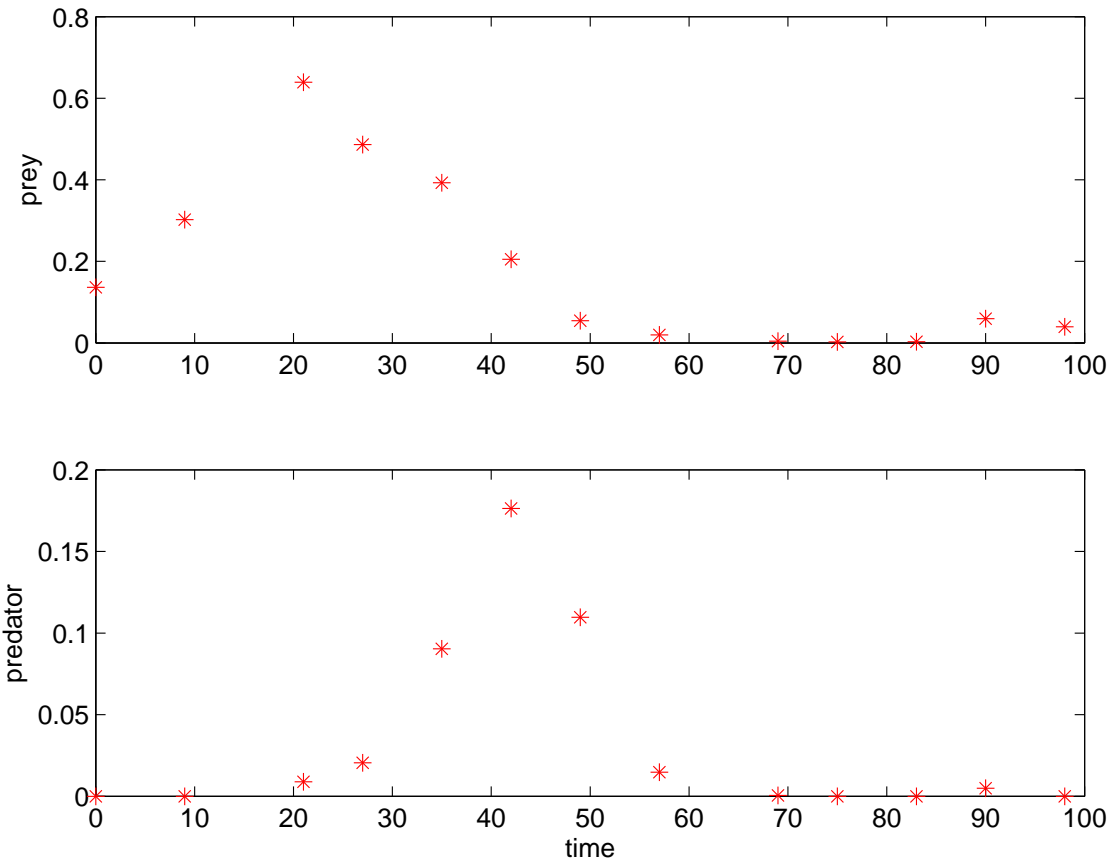
$$r = 0.11 \quad b = 0.88 \quad b' = 0.35 \quad u = 0.19 \quad (\text{Buffoni e Gilioli, 2003})$$

Due insiemi di dati

- dati derivanti da uno studio estensivo: 8 dinamiche di preda-predatore utilizzate per ottenere una stima per ε , η utilizzando un metodo dei minimi quadrati

$$\varepsilon = 0.079 \quad \eta = 0.106$$

- dati derivanti da uno studio intensivo: 12 dinamiche preda-predatore utilizzate per ottenere una stima di q e σ tramite il metodo MCMC presentato



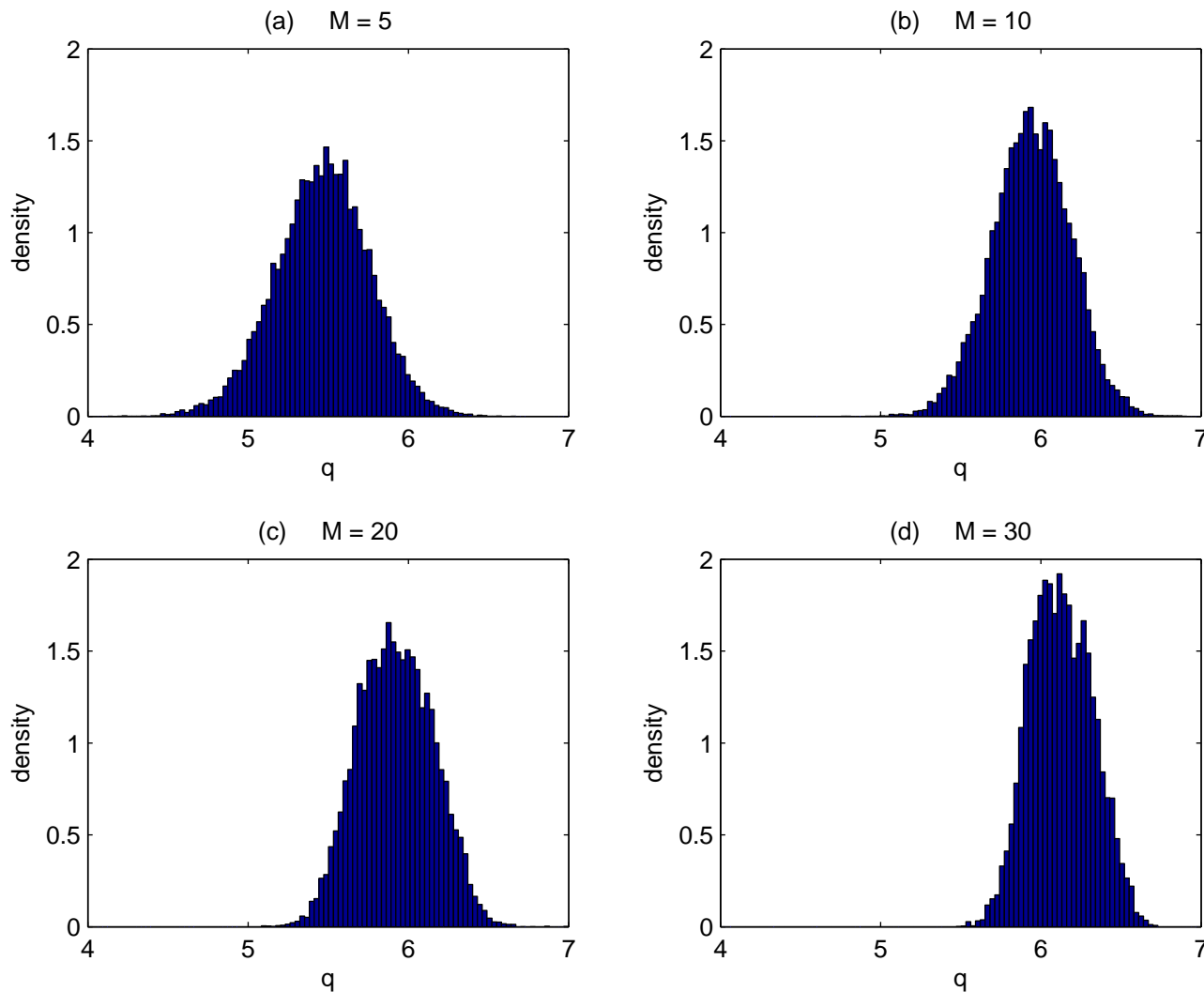
Dati raccolti a 13 tempi diversi in una coltivazione di fragole (1 ettaro) in pieno campo a Ragusa.

Il predatore è rilasciato nel sistema dopo 21 giorni.

- Media delle abbondanze di preda e predatore delle 12 dinamiche (studio intensivo)
- Solo primo ciclo della dinamica (70 giorni); altri fattori entrano in gioco dopo questo tempo e non sono considerati dal modello (servirebbe un terzo livello trofico)

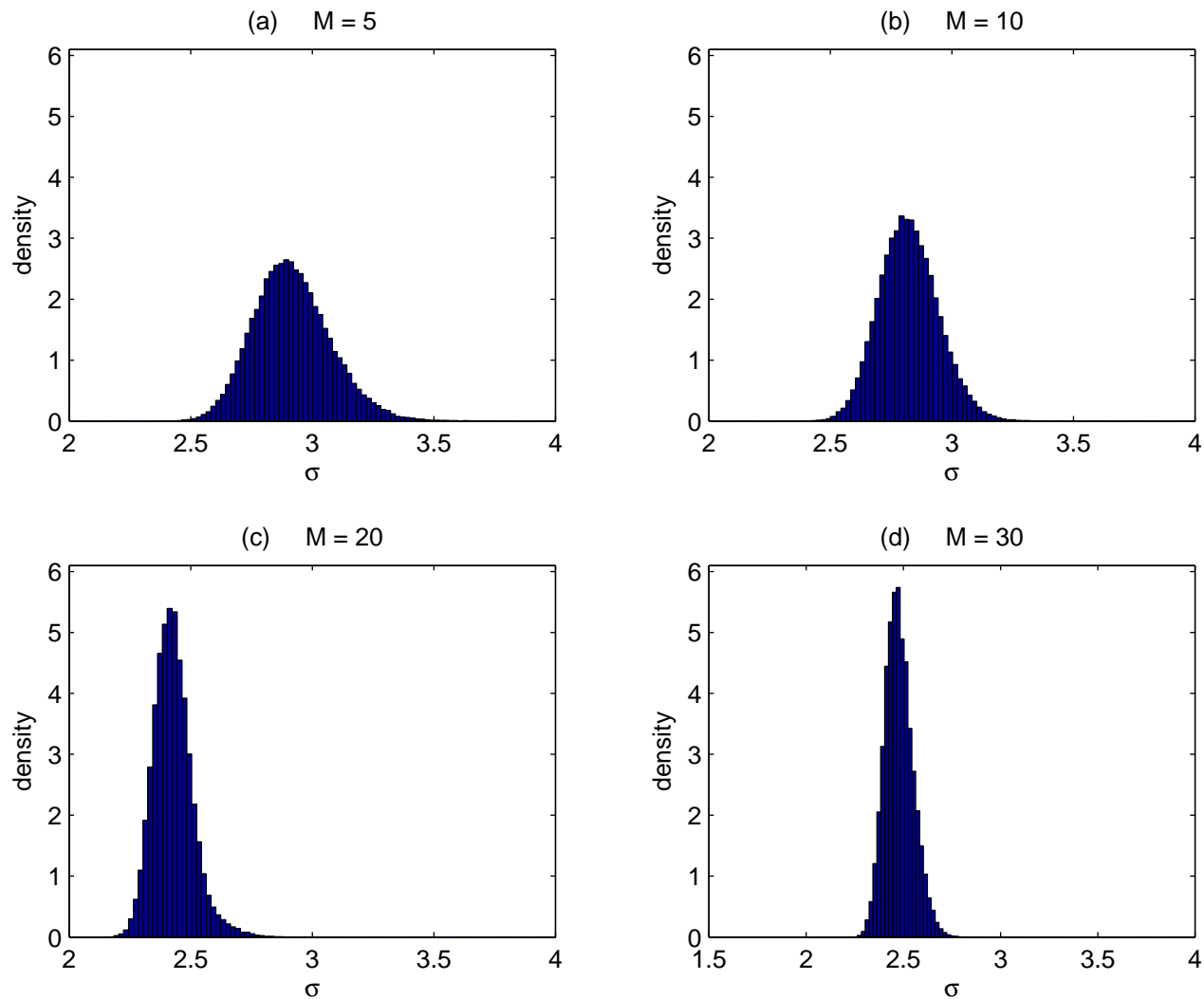
Dati latenti	5	10	20	30
\hat{q}	5.4752	5.9463	5.9187	6.1220
$\hat{\sigma}$	2.9090	2.8200	2.4219	2.4731

Stime: mediane a posteriori

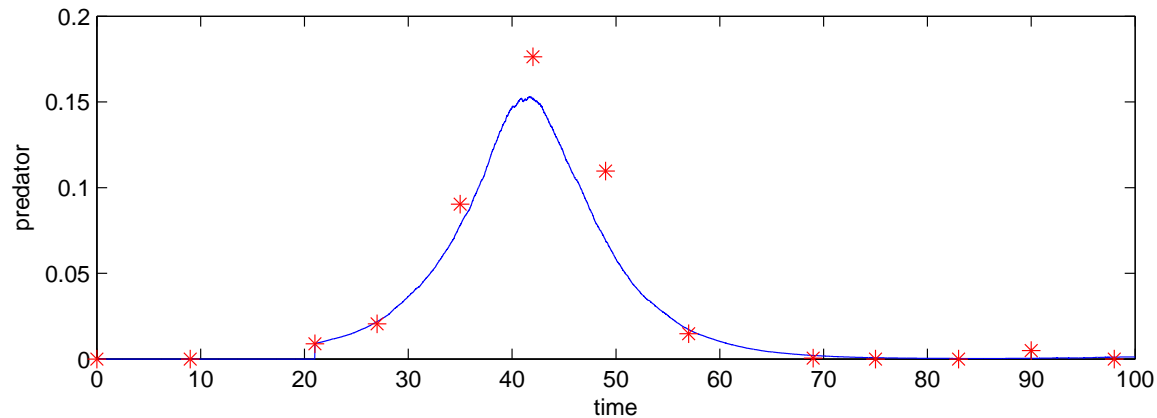
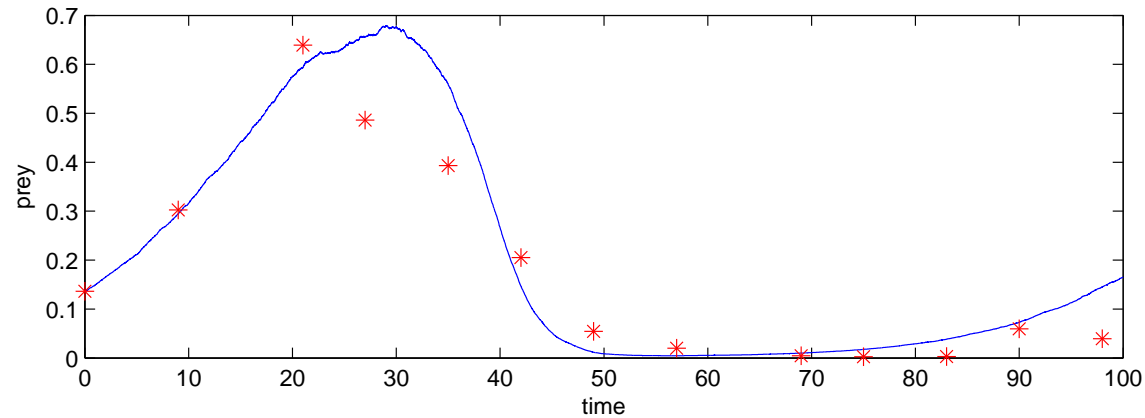


Metodo MCMC con 100000 simulazioni.

Distribuzione a posteriori di σ



Metodo MCMC con 100000 simulazioni.



Condizioni iniziali: $x_0 = 0.1342$, $y_0 = 0.0089$.

Traiettorie: medie su 100 simulazioni.

- Stimare i parametri η , ε con il metodo proposto
- Testare il modello su differenti insiemi di dati dello stesso sistema biologico e di diversi sistemi preda-predatore
- Considerare altre forme della risposta funzionale (es. supply-demand)
- Confrontare i risultati ottenuti per diverse risposte funzionali per vedere quale meglio interpreta i dati di campo