

Análisis de presencias con procesos de puntos

Tutorial básico de spatstat

Gerardo Martín

2022-06-29

Introducción

¿Qué es spatstat?

- **spat** = Spatial
- **stat** = Statistics
- Paquete de **R** para hacer estadística espacial de procesos de puntos
 - Sintaxis típica de R básico
 - Objetos específicos del paquete

Libro

Por desarrolladores del paquete

¿Qué veremos aquí?

1. Instalación y carga
2. Formateo
3. Transformación de otros paquetes a **spatstat**
4. Análisis exploratorio
 - 4.1. Detección de autocorrelación
 - 4.2. Análisis de respuesta a covariables
 - 4.3. Propuesta de modelos en relación a covariables
5. Ajuste de modelo

Instalación y carga

Igual que cualquier paquete de R

Instalación

```
install.packages("spatstat")
```

Carga

```
library(spatstat)
```

Necesitamos también (para leer raster de covariables):

```
library(rgdal)
library(raster)
library(foreach)
```

Formateo

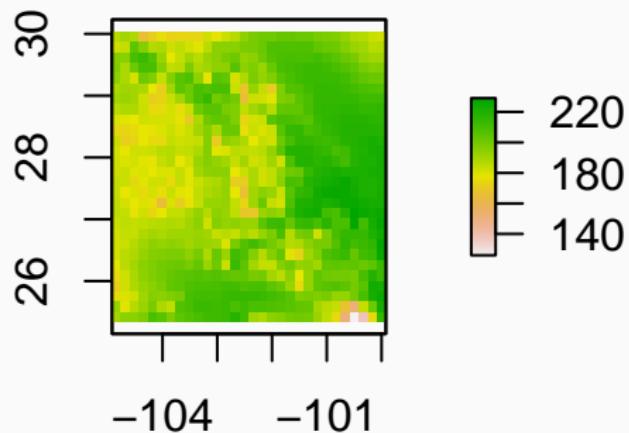
Liga para los datos

Variables ambientales

Carga de rasters

```
archivos <- list.files("Datos-ejemplos/", "tif",
                      full.names = T,
                      recursive = F)
r <- stack(archivos)

plot(r[[1]])
```



Transformar de **raster** a **im**

Si hacemos:

```
class(r)  
## [1] "RasterStack"  
## attr(,"package")  
## [1] "raster"
```

vemos que el tipo de objeto es **raster**, pero **spastat** utiliza **im**

Transformación en lote con **imFromStack**

Transformar de raster a im

Para cargar `imFromStack`:

```
source("Funciones-spatstat/imFromStack.R")
```

Y se usa:

```
r.im <- imFromStack(r)  
class(r.im)  
  
## [1] "list"
```

Ventana de trabajo

Cálculo de intensidad se hace con la “ventana”. Utilizaremos la función `winFromRaster`:

```
source("Funciones-spatstat/winFromRaster.R")
w <- winFromRaster(r)
```

Para verificar la clase del objeto:

```
class(w)
## [1] "owin"
```

Puntos de ocurrencia

Vamos a simular las coordenadas x y y de un proceso de puntos:

```
set.seed(984573)
puntos <- data.frame(coordinates(r)[sample(1:840, 200),])
puntos$x <- puntos$x + rnorm(200, 0, 0.05)
puntos$y <- puntos$y + rnorm(200, 0, 0.05)
```

El formato que requiere `spatstat` es `ppp`:

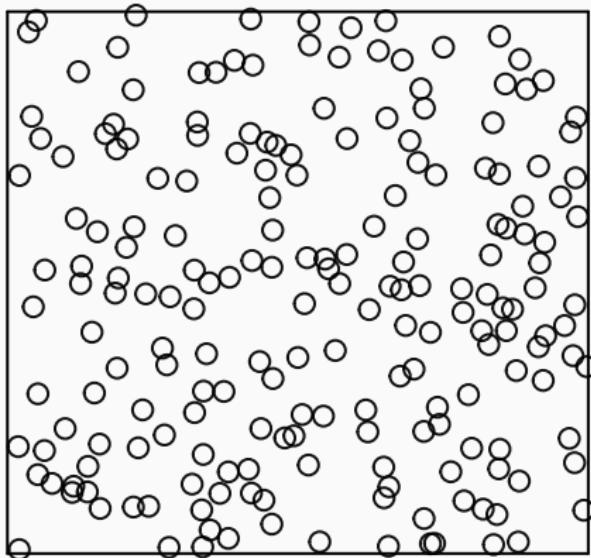
```
puntos.ppp <- ppp(x = puntos$x,
                     y = puntos$y,
                     window = w,
                     check = F)
class(puntos.ppp)

## [1] "ppp"
```

Puntos de ocurrencia

```
plot(puntos.hpp)
```

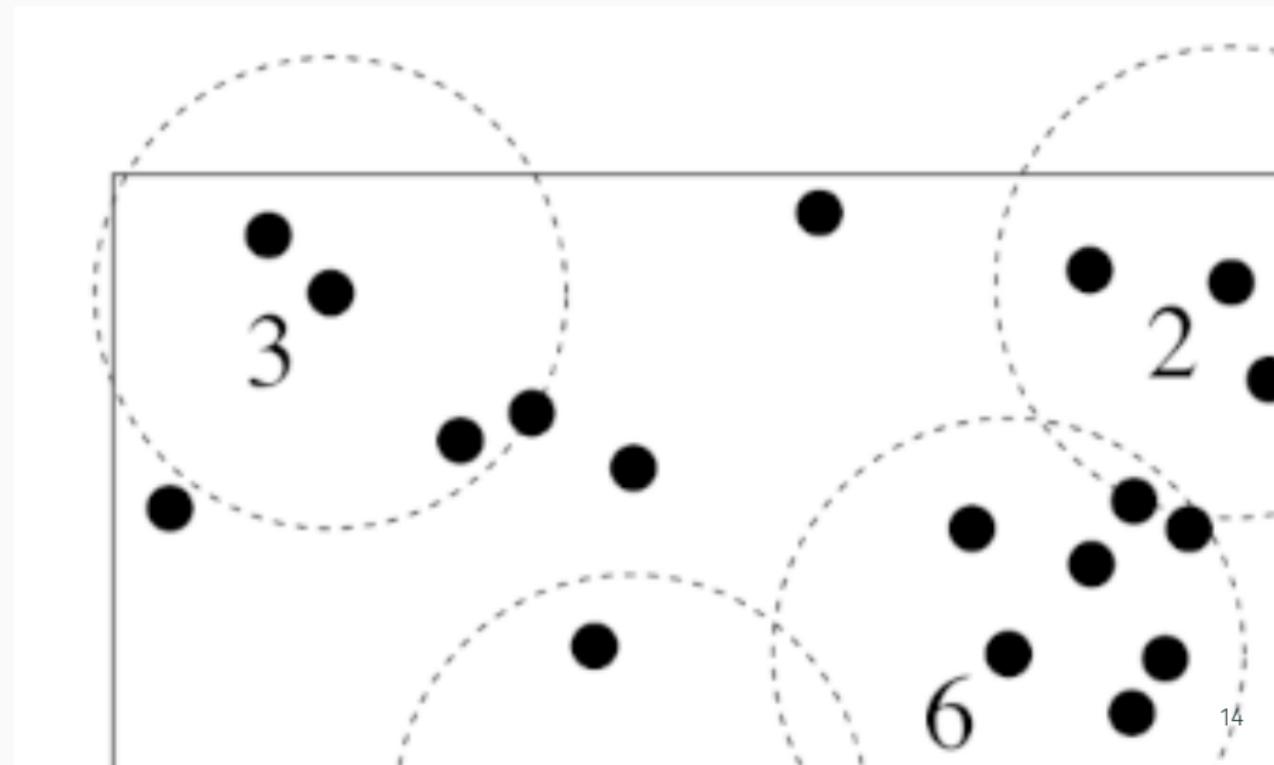
puntos.hpp



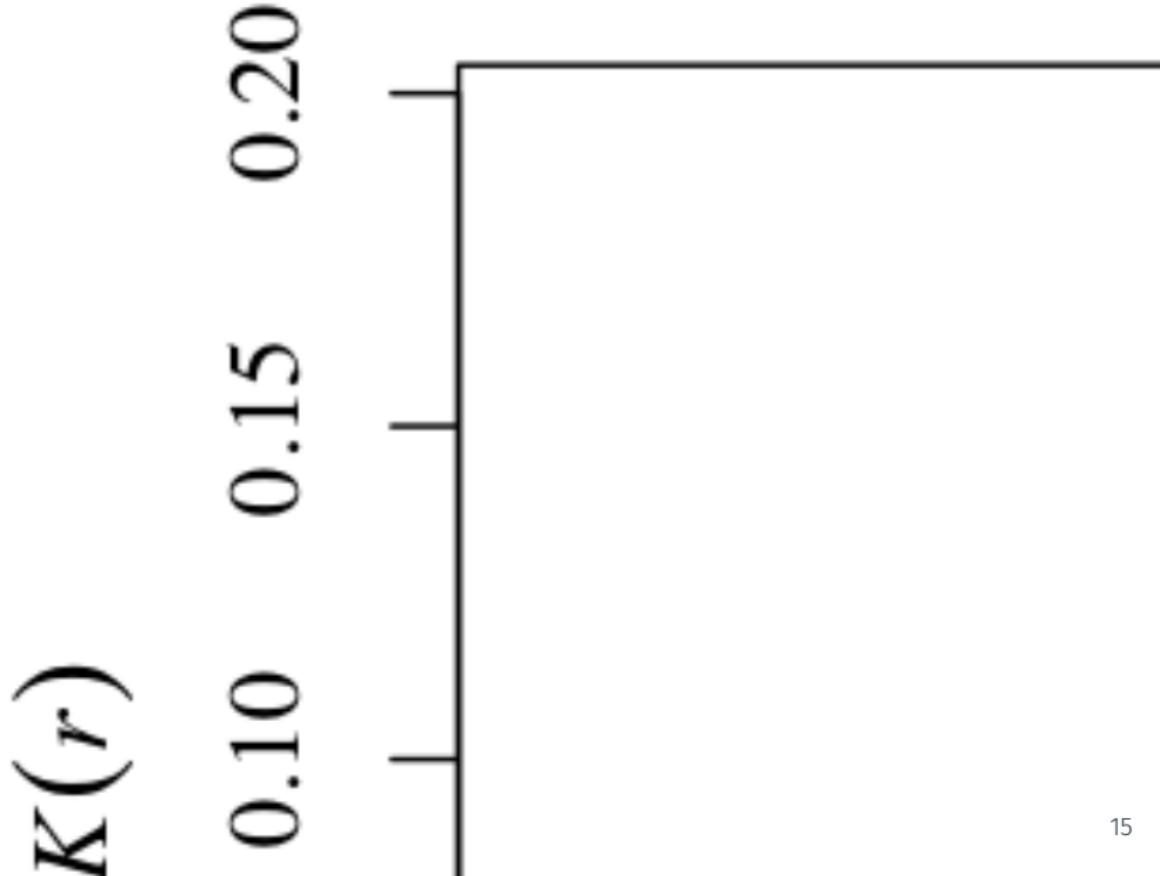
Análisis exploratorio

Detección/medición de autocorrelación

- Análisis visual



Función de Ripley



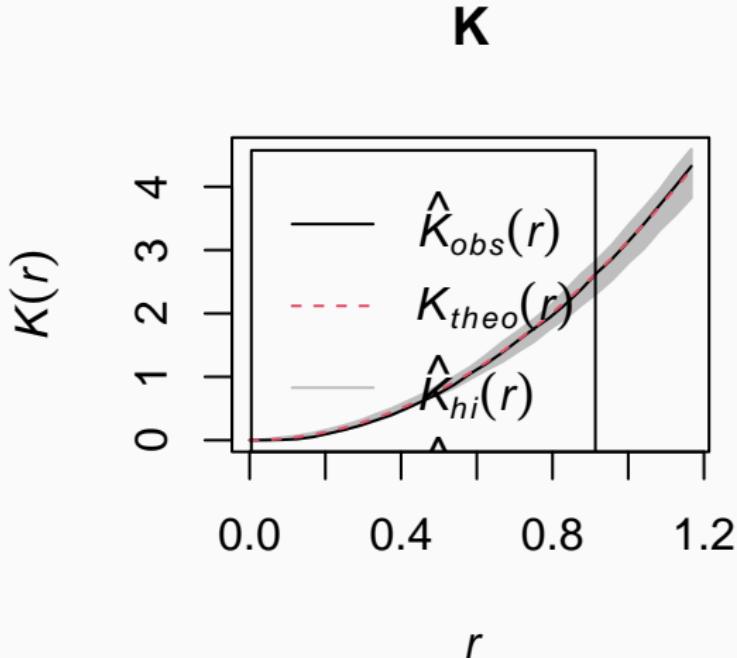
Función de Ripley

```
K <- envelope(puntos.ppp, fun = Kest, nsim = 39)
```

- `puntos.ppp` objeto que contiene los puntos
- `fun = Kest` función que se estimará
- `nsim = 39` número de simulaciones para IC al 95%

Función de Ripley

```
K <- envelope(puntos.ppp, fun = Kest, nsim = 39)  
plot(K)
```



Análisis de respuesta a covariables

- Función `rhohat` de `spatstat`
 - Gráfica de intensidad en relación a covariable
 - Suavizada
- Implementada en lotes con `plotQuantIntens`

Análisis de respuesta a covariables

Uso de plotQuantIntens:

```
Q <- pixelquad(X = puntos.ppp, W = as.owin(w))
```

```
source("Funciones-spatstat/plotQuantIntens.R")
plotQuantIntens(imList = r.im,
                 noCuts = 5,
                 Quad = Q,
                 p.pp = puntos.ppp,
                 dir = "",
                 name = "Respuestas")
```

```
## pdf
```

```
##    2
```

Ajuste del modelo

Supuestos

- Las variables ambientales no están correlacionadas
- Que la intensidad es log-lineal en relación a covariables

Código

Se usa función `ppm`

```
m1 <- ppm(Q = puntos.ppp,  
            trend = ~ Var.1,  
            covariates = r.im)
```

- `Q` es el proceso de puntos
- `trend` es la fórmula del modelo
- `covariates` es la lista de variables ambientales

Resultados

```
summary(m1)

## Point process model
## Fitting method: maximum likelihood (Berman-
Turner approximation)
## Model was fitted using glm()
## Algorithm converged
## Call:
## ppm.ppp(Q = puntos.ppp, trend = ~Var.1, covariates = r.im)
## Edge correction: "border"
## [border correction distance r = 0 ]
## -----
## Quadrature scheme (Berman-Turner) = data + dummy + weights
##
## Data pattern:
```

Comparación de modelos

```
m2 <- ppm(Q = puntos.ppp,  
            trend = ~ Var.2,  
            covariates = r.im)
```

```
m3 <- ppm(Q = puntos.ppp,  
            trend = ~ Var.3,  
            covariates = r.im)
```

```
AIC(m1); AIC(m2); AIC(m3)
```

```
## [1] -458.1175
```

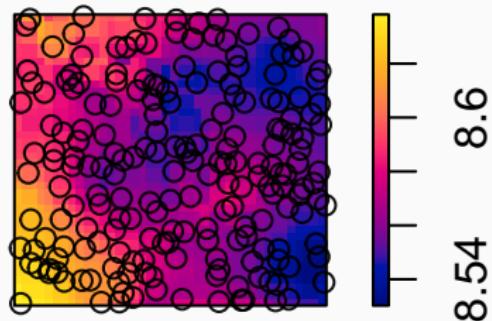
```
## [1] -459.3864
```

```
## [1] -455.3752
```

El modelo “mejor”

```
plot(m3, trend = T, se = F)
```

Fitted trend



Para concluir

Por hacer

- Verificar significancia de efectos
- Verificar residuales (lo que el modelo no explicó)
- Supuestos
 - Pertinencia del “área de calibración”
 - Pertinencia del sistema de referencia de coordenadas
 - Supuesto de independencia rara vez se cumple
 - Proponer modelos de interacción o gaussianos