03043



# UNIVERSIDAD NACIONAL AUTONOMA DE MEXICO

UNIDAD ACADEMICA DE LOS CICLOS PROFESIONAL Y DE POSGRADO DEL COLEGIO DE CIENCIAS Y HUMANIDADES/ INSTITUTO DE INVESTIGACIONES EN MATEMATICAS APLICADAS Y EN SISTEMAS

# ANALISIS DE LAS CONDUCTAS OBSERVADAS EN LAS GUARDERIAS DE LA GOLONDRINA MARINA ELEGANTE (Sterna elegans) EN ISLA RASA

## TRABAJOFINAL

Que para obtener el Diploma de

ESPECIALIZACION EN ESTADISTICA APLICADA

Presenta el Biol.

EMILIO DANIEL TOBON GARCIA





# UNAM – Dirección General de Bibliotecas Tesis Digitales Restricciones de uso

# DERECHOS RESERVADOS © PROHIBIDA SU REPRODUCCIÓN TOTAL O PARCIAL

Todo el material contenido en esta tesis está protegido por la Ley Federal del Derecho de Autor (LFDA) de los Estados Unidos Mexicanos (México).

El uso de imágenes, fragmentos de videos, y demás material que sea objeto de protección de los derechos de autor, será exclusivamente para fines educativos e informativos y deberá citar la fuente donde la obtuvo mencionando el autor o autores. Cualquier uso distinto como el lucro, reproducción, edición o modificación, será perseguido y sancionado por el respectivo titular de los Derechos de Autor.

# **INDICE**

Resumen
Abstrac i
Agradecimientos
Indice iv
Indice de Figuras
Indice de Gráficas
Indice de Tablas vi
1. Introducción
2. Objetivos
3. Antecedentes 5
3.1. Caracteristicas generales
3.1.1. Descripción
3.1.2. Historia natural 6
3.1.2.1. Biologia reproductiva
3.1.2.2. Conductas en las guarderias
3.1.2.3. Depredación y robo de alimento
3.1.3. Distribución
3.2 Población objetivo
3.2.1. Ubicación espacial
3.2.1.1. Localización
3.2.1.2. Geología
3.2.1.3. Clima
3.2.1.4. Descripción del área
4. Especificación de variables y escala de medición
5. Proceso de captación de la información
5.1. Métodos y material
5.2. Observaciones
6 Métodos para el análisis de la información
6.1. Análisis preliminar
6.2. Modelos log- lineales
6.3. Componentes principales
7 Resultados y discusión
7.1. Análisis preliminar
7.2. Modelos log - lineales
7.3 Componentes principales
8. Conclusiones
9. Referencias
10 1

#### 1. Introducción

La golondrina marina o gallito de mar elegante (<u>Sterna elegans</u>) es un ave marina que anida en sitios aislados o libres de depredadores terrestres (Harrison 1984), tiene una sola pareja de por vida, forma colonias muy densas y por lo general pone <u>un sólo huevo</u> (Kirven 1969; Schaffner 1982; Harrison 1984). Se alimenta principalmente de sardina y anchoveta (Schaffner 1986; Velarde y Arriola 1989).

Con este estudio se incrementará la información relacionada a la historia natural y a la ecologia de la golondrina marina así como de las interrelaciones que se realizan dentro de las guarderias, principalmente entre las crias. Se da especial atención a las guarderias porque es donde se reúnen los polluelos y donde realizan la mayor parte de su actividad dentro de la colonia antes de volar, por lo que se considera que la actividad en estos grupos influye en su sobrevivencia (Schaffner 1982; McIntyre 1983).

Esta especie puede ser susceptible de perturbaciones debido a las actividades humanas, tales como la reducción en la disponibilidad de áreas de anidación, que pueden ser invadidas, modificadas o destruidas, ya sea durante las épocas de anidación o fuera de ella (Burger y Gochfeld 1990; Nisbet 1990), la explotación de sus huevos, la contaminación por derivados del petróleo y productos quimicos (insecticidas y sus residuos) (Nettleship 1991), la introducción de animales exóticos que depredan a la aves o destruyen su hábitat (Nettleship 1991), la entrada de personas a las colonias reproductoras con la consecuente destrucción de los huevos o de las crias, y que en la mayoría de los casos pasa inadvertida o es causada por ignorancia (Anderson, Mendoza y Keith 1976; Anderson y Keith 1980; Burger y Gochfeld 1990; Nisbet 1990), así como los cambios en la disponibilidad de las presas y la sobreexplotación de recursos pesqueros de los que se alimentan las aves (Furness 1982; Schaffner 1986, Haley 1984; Furness y Monaghan 1987; Furness y Nettleship 1991; Monaghan Uttley y Burns 1991; Nettleship 1991).

Según Flint (1984) el término guardería (creché) se aplica a la agregación de aves jóvenes. Magnusson (1980) la define como un grupo de crías, algunas veces acompañadas por algún adulto. Murno y Bédard (1977a) describen a la guardería en el pato común (Somateria mollissima) como la agrupación de cierto número de hembras no relacionadas parentalmente y algunos polluelos. Muselet (1982), en un reporte de la golondrina marina común (Sterna hirundo), presenta a la guardería como una agrupación que se origina como reacción de protección y defensa de las crías. Davis (1982) describe a las guarderías de los pingúinos de Adelie (Pygoselys adeliae) como una agregación de polluelos en la colonia; sugiere que las guarderías sirven como una alternativa de defensa contra la depredación cuando hay muy pocos adultos para evitarla y que también sirven como agrupación termorreguladora en climas desfavorables (excesivo frio o calor) (Flint 1984).

1

Los trabajos que se han realizado sobre la golondrina marina elegante (Sterna elegans) se refieren a la biología reproductiva (Schaffner 1982; Kirven 1969; Tobón 1992) y a la dieta (Schaffner 1986; Tordesillas y Velarde 1987; Velarde y Arriola 1989; Tordesillas 1992), así como algunos reportes de sitios de anidación. En lo que se refiere a estudios sobre guarderias en esta especie, Schaffner (1982) las menciona y hace algunas descripciones muy someras mientras que Tobón (1992) realiza descripciones de algunas conductas dentro de estas agrupaciones.

En Isla Rasa se han realizado pocos estudios en esta especie, la mayoría sobre su dieta (Tordesillas y Velarde 1987; Velarde y Arriola 1989; Tordesillas 1992), uno de guarderias (Tobón y Velarde 1987) y uno sobre su ecología reproductiva y su historia natural (Tobón 1992). En este último se realizó un análisis preliminar de las conductas registradas dentro de las guarderias, que se consideraron como el principal antecedente de este trabajo y de donde se tomaron las descripciones de las conductas y los datos que se utilizaron.

En la actualidad sólo se conocen tres sitios de anidación para esta especie, uno en la Bahía de San Diego (Kirven 1969; Evans 1973; Schaffner 1982), otro en Bolsa Chica (Palacios com. pers.), ambos en California, E.U.A., el tercer sitio de anidación se encuentra en Isla Rasa, en el Golfo de California. En este último anida aproximadamente el 95% de la población total (Anderson, Beebe y Velarde 1985; Bourillon et al. 1988; Velarde 1989; Tobón 1992).

Para este trabajo se considera guarderia a la agrupación de polluelos, cuyo tamaño puede ser muy variado, teniendo como mínimo dos individuos. En estas agrupaciones se pueden encontrar adultos, algunos de los cuales probablemente sean padres de uno de los polluelos que se encuentran en la guarderia. La edad de los polluelos dentro de esta agrupación puede variar desde dos o tres días de nacidos hasta poco tiempo antes de que abandonen la isla (4.5 semanas o más) (Tobón 1992).

El conjunto de todos los individuos de la especie estudiada que anidan en Isla Rasa es considerado como colonia; a su vez, esta colonia está dividida en varias partes separadas unas de otras por un espacio físico dentro de la isla, estas agrupaciones de aves anidantes son llamadas subcolonias. Estas subcolonias pueden variar en tamaño desde algunos cientos de individuos hasta decenas de miles (Tobón 1992).

La información que se utilizó para llevar a cabo este trabajo, que consiste en el análisis de las conductas observadas dentro de las guarderías, fue obtenida a partir de los datos colectados para elaborar la tesis de licenciatura, realizada por el autor, para obtener el título de biólogo en la Facultad de Ciencias de la UNAM (Tobón 1992).

Este trabajo pretende utilizar de forma práctica algunas técnicas de análisis estadístico en datos reales, usándolas sólo como herramientas para resolver un problema, sin profundizar en sus bases matemáticas, haciendo énfasis en la resolución del problema a

tratar. En este caso particular se realiza una exploración de los datos y se le da una interpretación desde el punto de vista biológico y ecológico.

Se hace enfasis en la utilización de los modelos log - lineales para el análisis de tablas de contingencia, aunque se utilizan otras técnicas, como el análisis de varianza y análisis de componentes principales, como herramientas para análisis preliminares y complementarios para un mejor entendimiento del problema o como soluciones alternas.

# 2. Objetivos

El objetivo principal de este trabajo obtener mayor información de las interrelaciones que se realizan dentro de las guarderías. Se da especial atención a estas agrupaciones, ya que es aqui donde se reúnen los polluelos y donde realizan la mayor parte de su actividad dentro de la colonia antes de volar, por lo que se considera que la actividad en estos grupos influye en su sobrevivencia (Schaffner 1982; McIntyre 1983).

Los objetivos específicos de este trabajo son los siguientes:

- Analizar si existen relaciones entre la fecha, la hora y la temperatura ambiental y cada una de las conductas registradas, incluyendo la actividad general (frecuencia de todas las conductas registradas).
- Analizar la relación de las conductas registradas con el tamaño de la guardería y la edad promedio de los polluelos.

#### 3. Antecedentes

#### 3.1 Características Generales

### 3.1.1 Descripción

El Orden Charadriiformes esta formado por 13 familias (Haley 1984) y está dividida en cuatro subórdenes: Charadrii, Scolopaci, Lari y Alcae (American Ornithologist Union (A.O.U) 1983; Haley 1984). Dentro del suborden Lari se encuentra la familia Laridae, que está dividida en cuatro subfamilias: Stercorariinae, Larinae, Sterninae y Rynchopinae (A.O.U 1983; Haley 1984).

Las golondrinas marinas están catalogadas dentro de la subfamilia Sterninae, que tiene nueve géneros y aproximadamente 42 especies (Harrison 1984). Las aves de esta subfamilia en general tienen el plumaje color blanco y gris, con negro en la cabeza. Algunas especies muestran variación estacional en su plumaje; en general, después de la época reproductiva, pierden parte de la cresta negra que presentan durante este período.

La golondrina marina elegante (<u>Sterna elegans</u>) (Cuadro 3.1) tiene una longitud total promedio de 40 a 43 cm y un promedio de extensión alar de 86 cm (National Geographic Society (N.G.S) 1983; Harrison 1983). Los colores del pico presentan un rango que va desde naranja rojizo hasta amarillo, pasando por amarillo-naranja (Peterson y Chalif 1973; N.G.S. 1983; Harrison 1984). Small (1951) menciona que el pico de esta especie es proporcionalmente más delgado y largo comparado con los de la golondrina marina caspia (<u>Sterna caspia</u>) y la golondrina marina real (<u>Sterna maxima</u>). El color de las patas varia desde negro brillante hasta naranja rojizo y con combinaciones de estos colores (Tobón 1992).

El adulto, en la época reproductiva, presenta una cresta negra en la parte superior de la cabeza, que se extiende alrededor de los ojos hasta la punta de la cabeza (N.G.S. 1983). La parte dorsal del cuerpo y las alas tienen una coloración gris azulosa pálida con las plumas primarias externas de color gris obscuro o negro; la parte ventral del cuerpo y las alas son de color blanco, en ocasiones con una ligera coloración rosada (Harrison 1983). La cola tiene forma de horquilla muy pronunciada con el plumaje blanco (Peterson y Chalif 1973; Harrison 1983). Durante la época no reproductiva el adulto presenta una ligera variación en la coloración de las plumas primarias externas, que pasan a un color gris; la cola toma un color grisáceo y se pierde la coloración de la parte frontal de la cresta, la cual queda blanca con manchones negros (Harrison 1983; N.G.S. 1983).

Cuadro 3.1: Clasificación de la golondrina marina elegante (A.O.U. 1983).

Orden: Charadriiformes

Suborden: Lari

Familia: Laridae

Subfamilia: Sterninae

Género: Sterna

Especie: elegans (Gambel, 1849)

#### 3.1.2 Historia Natural

### 3.1.2.1 Biología Reproductiva

Las especies están adaptadas a muchos hábitat marinos y se encuentran a lo largo de las costas continentales, en islas oceánicas o mar adentro en todas latitudes. La mayoría de las especies de esta subfamilia se reproducen en colonias, muchas de las cuales están situadas en lugares planos, arenosos o rocosos cerca del mar, donde las temperaturas ambientales son altas (Harrison 1984). Estos sitios ofrecen varias ventajas para las aves; la mayor parte anidan en islas donde los depredadores terrestres no existen o son muy escasos (Harrison 1984; Buckley y Buckley 1972a); por otro lado, al anidar en colonias, el riesgo para los individuos y sus crias se reduce si hay un gran número de presas potenciales (Hamilton 1971; Furness y Monahan 1987). Los depredadores son principalmente gaviotas, fragatas, ratas, gatos, perros y humanos (Ashmole 1963a; Buckley y Buckley 1972a; Anderson y Keith 1980; Harrison 1984; Burger y Gochfeld 1990, Nisbet 1990; Nettleship 1991).

Comparaciones de varias especies de este género sugieren que muchas de las diferencias en sus hábitos de anidación pueden ser atribuidos, directa o indirectamente, a diferencias en los métodos para evitar la depredación (Cullen 1960; Burger 1984), aunque otros factores pueden intervenir, como la competencia interespecífica por los sitios de anidación (Maxwell y Smith 1983; Hounde 1983). La presencia de la colonia también sirve como un aviso de la existencia de un hábitat adecuado, una característica importante para las aves jóvenes que anidan por primera vez (Aslimole 1963a; Harrison 1984).

Los dos miembros de la pareja cuidan del huevo. El periodo de incubación varía de 12 días en la golondrina marina negra (<u>Chlidonias niger</u>) a 36 en la golondrina marina blanca

(Gygis alba), con un promedio de tres semanas para la mayoria de las especies (Harrison 1984). El crecimiento del polluelo depende de la frecuencia de alimentación, la cual a su vez depende de las condiciones de alimentación locales, de la experiencia de los padres para encontrar alimento, de la calidad del mismo, de la distancia que tienen que recorrer para conseguirlo y del clima (Ashmole 1963b; Hulsman y Smith 1988; Safina y Burger 1988).

La golondrina marina elegante arriba a los sitios de anidación a principios de abril (Kirven 1969; Schaffner 1982; Harrison 1984; obs. pers.). El ciclo reproductivo comienza inmediatamente después del equinoccio de primavera, que es considerado el periodo donde las condiciones climáticas son óptimas para las especies que anidan en climas templados (Miller 1960).

En Isla Rasa esta especie anida mezclada con la golondrina marina real y con la gaviota ploma (Vidal 1967; Tobón y Velarde 1987; Velarde 1989; Tobón 1992). En la colonia de San Diego, en California, aunque el comienzo de la puesta en cada subcolonia fue diferente, en la mayoria de los casos se produjo pocos dias después del inicio de la puesta de la golondrina marina cáspica en las mismas localidades, lo que sugiere que la golondrina marina elegante es atraída por las concentraciones de la otra especie (Kirven 1969).

Ja golondrina marina elegante anida en terrenos planos en islas, con excepción de la colonia de San Diego, en California, donde anidan en los diques que separan los tanques de evaporación de una salina (Kirven 1969; Schaffner 1982).

La densidad de nidificación de la golondrina marina elegante es de aproximadamente diez nidos por metro cuadrado (Schaffner 1982; Tobón 1992); este espaciamiento al parecer no resulta de ningún tipo de comportamiento territorial ya que esta especie no es agresiva con sus conespecíficos (Schaffner 1982).

Esta especie pone por lo general un huevo, ocasionalmente dos (Kirven 1969; Schaffner 1982; Harrison 1984); el promedio del tamaño de nidada para la colonia de San Diego en 1966 fue de 1.4 huevos, con un rango de uno a dos huevos (Kirven 1969); para 1980 y 1981 fue de 1.02 huevos por nido con el mismo rango (Schaffner 1982).

El crecimiento de la cria es rápido, desde 28.5 g un dia después de que nace hasta 206 g (80.2% del peso del adulto) en sólo 20 días (Kirven 1969). Son ambulatorios desde los tres o cuatro días de nacidos; edad a la que son capaces de viajar grandes distancias desde sus nidos, escoltados por sus padres (Kirven 1969; Schaffner 1982). Los polluelos de la golondrina marina elegante comienzan a volar aproximadamente entre los 30 y 35 días de nacidos, aunque es posible que sean capaces de volar antes (Kirven 1969; Schaffner 1982).

En 1986 la colonia de Isla Rasa estuvo dividida en dos subcolonias que se ubicaron en la parte central del "Valle de los Gallitos" (valle noreste de la isla). En 1987 la colonia se dividió en tres subcolonias, la mayor de ellas se ubicó en la parte central del "Valle de los Gallitos" y las dos pequeñas en la parte norte del Valle Central, en el llamado "Promontorio de Guano" (Tobón 1992).

Los Cuadros 3.2 y 3.3 muestran las fechas más relevantes en la formación y desarrollo de la colonia reproductora (tomado de Tobón 1992). Para 1986 no fue posible obtener las fechas precisas del establecimiento de los primeros nidos definitivos ni de los primeros nacimientos, por lo que se realizaron estimaciones con base en los días transcurridos entre cada uno de los eventos registrados en los dos años. En 1987 se pudieron obtener las fechas precisas de los parámetros medidos. Se dan las fechas del establecimiento de los primeros nidos, del fin del crecimiento de la colonia, de los primeros nacimientos, de los primeros polluelos fuera del área de anidación y de las primeras guarderías (Tobón 1992).

Cuadro 3.2: Fechas de formación y desarrollo de la colonia reproductora de Isla Rasa en 1986, así como los días transcurridos entre cada uno de los eventos (números a la derecha de las lineas horizontales).

	1986
	abril mayo
5  F  A	10 15 20 25 30 5 10 15 20 25 3  If
	5. 17 25 12 12 20 8

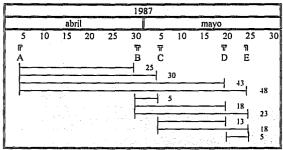
- A: primeros nidos (04.04\*)
- B: fin del crecimiento de la colonia (29.04)
- C: primeros nacimientos (04.05\*)
- D: primeros pollucios fuera de la colonia (16.05)
- E: primeras guarderías (24.05)
- \*; fechas y días estimados con base en las observaciones de la colonia.

Las guarderias están formadas principalmente por polluelos; el tamaño de estas agrupaciones puede ser muy variado, con un mínimo de dos individuos; en ocasiones se pueden encontrar uno o varios adultos que permanecen por períodos cortos de tiempo (por lo general sólo algunos minutos). No hay un área determinada en la que se ubiquen las guarderias; por lo general éstas se localizan en zonas cercanas a las subcolonias en lugares donde no hay nidos de gaviota ploma (Tobón 1992).

La edad de los polluelos dentro de estas agrupaciones es muy variado. Después de que comienzan los nacimientos en las subcolonias, los polluelos comienzan a abandonar su nido y se integran a las guarderías a una edad aproximada de una semana. Cuando ya ocurrieron

la mayoría de los nacimientos y la subcolonia comienza a desintegrarse, los polluelos que acaban de eclosionar abandonan sus nidos y se integran a las guarderías a los dos o tres días de nacidos (Tobón 1992).

Cuadro 3.3: Fechas de formación y desarrollo de la colonia reproductora de Isla Rasa en 1987, así como los días transcurridos entre cada uno de los eventos (números a la derecha de las líneas horizontales).



A: primeros nidos (05.04)

B: fin del crecimiento de la colonia (30.04)

C: primeros nacimientos (05.05)

D: primeros pollucios fuera de la colonia (18.05)

E: primeras guarderías (23.05)

La mortalidad de los polluelos en la colonia de San Diego en 1966 fue baja (9%). La mayoria murió en los dos primeros dias de nacidos (Kirven 1969). Para 1980 la mortalidad fue del 2.8% y para 1981 del 2.5% (Schaffner 1982).

En Isla Rasa se observó una gran mortalidad para 1986, mientras que el siguiente año ésta disminuyó considerablemente; se encontró que esta mortalidad puede estar relacionada con la abundancia de alimento en el área (Tobón 1992).

#### 3.1.2.2. Conductas en las Guarderias

El término guardería (creché) se aplica en general a la agregación de polluelos durante el tiempo que éstos permanecen en la zona reproductiva (Flint 1984). Estas agrupaciones se observan en varias especies de aves, incluyendo algunas de pingüinos, patos, varias de golondrinas marinas, flamencos y otras aves acuáticas (ver Davis 1982 para

una lista detallada de especies de pingüinos; ver Flint 1984 para una lista detallada general). Las conductas que se observan en éstas agrupaciones varian según la especie (Smith 1975; Flint 1984) pero todas involucran algún tipo de comportamiento gregario en polluelos no emparentados de especies de aves coloniales (Flint 1984).

Las guarderías parecen beneficiar a las crias; disminuyen la efectividad de la depredación al reducir el perimetro de exposición a los depredadores y/o disminuyen el riesgo para cada individuo (Hamilton 1971) y aceleran la detección de los depredadores.

En términos generales, la formación de guarderias puede ser una estrategia altamente eficiente para proteger a los polluelos contra la depredación, al mismo tiempo que minimiza el tiempo que los padres utilizan para cuidar a su cría de los depredadores, lo que les permite tener más tiempo para buscar alimento necesario para sus crias (Buckley y Buckley 1972a).

Según Schaffner (1982) hay poca evidencia de depredación natural significativa en polluelos del género Sterna, por lo que la principal función de las guarderías puede no ser la de formaciones antidepredador. Indudablemente estas agrupaciones hacen a las crías más vulnerables a depredadores terrestres que puedan entrar en la colonia debido a que los polluelos son muy conspicuos cuando están agrupados. Las guarderías proveen una forma conveniente de cuidado de los polluelos que permite a los padres buscar alimento y localizar a su cría con mayor facilidad.

Según Buckley y Buckley (1970), en su estudio de la golondrina marina real, algunas de las posibles ventajas adaptativas de las guarderías son: 1) hace posible que la tendencia del polluelo a alejarse del nido se cumpla; 2) aumenta la velocidad con la que un padre localiza a su cría; 3) aumenta el tiempo para buscar alimento; 4) una guardería alarmada se compacta y se mueve rápidamente, lo que hace de ella un blanco que los adultos pueden guiar con mayor facilidad lejos de los depredadores; y 5) da ventaja a cada uno de los miembros de la guardería por encontrarse en un grupo compacto y que se mueve rápidamente cuando enfrentan algún depredador.

En la golondrina marina real puede haber dos tipos de guarderías, la "relajada" o poco densa y la "alarmada" o muy densa (Buckley y Buckley 1972a). Una guardería "relajada" esta formada por polluelos que han salido de su nido en forma permanente, los adultos y las crías están más o menos separados unos de otros; el grado de dispersión depende del tamaño de la isla, cercanía al agua y el tamaño del área donde se encuentran. En una guardería "alarmada" los adultos vuelan, los polluelos se juntan hasta estar en contacto unos con otros en grupos muy compactos, que se mueven como una unidad alejándose de la causa del disturbio. Si un intruso humano persigue a una guardería, ésta permanece unida hasta que el intruso le da alcance; entonces, repentinamente, se dispersan en todas direcciones al mismo tiempo, para volver a reunirse a poca distancia; esta es una estrategia muy efectiva contra los depredadores terrestres (Buckley y Buckley 1972a).

Al parecer los adultos no guían a la guardería en la golondrina marina real, más bien parece que la siguen, especialmente si tienen que alimentar a su cría; en tal caso los adultos

vuelan alrededor de la guarderia llamando con fuerza; algunas veces aterrizan y siguen llamando hasta que los polluelos son localizados, identificados y alimentados (Buckley y Buckley 1972a; 1972b).

Dentro de las guarderías de la golondrina marina real, un polluelo es diferenciado de otros por sus vocalizaciones; el padre identifica a su cría y ésta identifica y responde al padre. La cría en la guardería es atraida primero por las vocalizaciones de su padre, por lo que se acerca al sonido; el padre puede reconocer entonces al polluelo por su vocalización y después visualmente antes de alimentarlo. Este es un triple mecanismo que asegura que cada pareja alimente sólo a su propio polluelo usando la gran variación de voz y color del plumaje de las crías, que es una característica de esta especie (Buckley y Buckley 1970; 1972a; 1972b).

La variación en el plumaje de la golondrina marina real refuerza las diferencias en las vocalizaciones para el reconocimiento individual, aún durante el cuidado paterno después de que los polluelos comienzan a volar. Este prolongado periodo para aprender la voces de sus padres puede preparar a la golondrina marina real para identificar a su pareja dentro de la colonia y su experiencia como miembro de la guardería puede estimularla a anidar a las densidades excepcionales, características de esta especie (Buckley y Buckley 1970).

Las guarderías pueden funcionar como un sistema de retroalimentación positiva, ya que constituyen una forma de entrenamiento y un mecanismo de reforzamiento de las tendencias gregarias que son valiosas para alimentarse en grupo, para seleccionar pareja y para establecerse en la colonia (Schaffner 1982).

La formación de guarderías parece ser obligada en la golondrina marina real y se presenta en otras especies del género Sterna, como la golondrina marina caspia y la golondrina marina San Vicente, donde podría ser facultativo (Smith 1975; Flint 1984; Buckley y Buckley 1972a). Este comportamiento ha sido observado en la golondrina marina elegante, aunque no se ha reportado si es facultativo u obligado (Willis en: Buckley y Buckley 1972a).

La tendencia de los polluelos de la golondrina marina elegante de dejar el nido en cuanto es posible y de congregarse en guarderías escoltados por adultos, puede ser una respuesta a anidar en asociación con especies más grandes y más agresivas (Kirven 1969). Esta situación ha sido observada en todas las colonias de esta especie (Bancroft 1927, Walker 1965; Kirven 1969; Evans 1973; Schaffner 1982). La ventaja obvia del abandono del nido es evitar una exposición prolongada a las interacciones interespecificas y a la depredación de los polluelos; la incidencia aparentemente baja de depredación terrestre sugiere que no hay desventaja en la formación de las guarderías (Kirven 1969).

En una colonia donde anidan la golondrina marina real y la golondrina marina San Vicente, las crías de ambas especies forman una guardería común en donde, debido a que los polluelos exhiben coloración similar, es dificil reconocer a las crías de cada especie (Buckley v Buckley 1972a). Esto también se observa en Isla Rasa, donde los polluelos de la

golondrina marina real y elegante forman guarderías comunes donde es dificil reconocer a los individuos de cada especie (Tobón, 1992).

En Isla Rasa la presencia de miles de aves incubando en algunas subcolonias y la ocurrencia de las guarderías con polluelos de aproximadamente la misma edad (de una a tres semanas) indican una sincronia en la puesta de grandes segmentos de la población (Kirven 1969; Schaffner 1982). Tobón (1992) realizó una descripción de las conductas que se presentan en las guarderías: alimentación del polluelo, autoacicalamiento y agresión; también se consideró el robo de alimento o cleptoparasitismo por parte de la gaviota ploma:

- Alimentación del polluclo: En esta conducta hay una interacción entre uno de los miembros de la pareja y su cria; el padre, con un pescado en el pico, sobrevuela la colonia y la zona de las guarderias emitiendo vocalizaciones hasta que localiza a su polluelo; este contesta a las vocalizaciones y por lo general sale de la guarderia. Después de que el padre ha localizado a su cria baja a tierra, en ocasiones luego de varios intentos, y de inmediato le da el alimento; el padre siempre da el pescado a su cria de tal forma que esta lo trague empezando por la cabeza.

El polluelo aumenta la velocidad con que traga el alimento conforme crece y adquiere experiencia, esto es importante ya que, entre otras posibles implicaciones, el polluelo que trague más rápido dará menor oportunidad a que las gaviotas plomas que están en los alrededores le roben el alimento. Una vez que el adulto dio el pez a su cría, trata de protegerlo de las gaviotas; se coloca frente al polluelo, muy cerca de él, mantiene las alas bajas, semiabiertas y levanta la cabeza ahuyentando a las aves que se acercan, ya sea por tierra o por aire. Después de que la cría tragó el pescado, su padre permanece junto a él por un tiempo variable, que va desde unos pocos segundos hasta algunos minutos, y luego se aleja volando; cuando se va, el polluelo por lo general se reincorpora a la guardería.

- Autoacicalamiento: Este comportamiento se realiza en forma individual; sólo se registró esta conducta en las crias dentro de la guarderia. Los polluelos se limpian con el pico las plumas del cuello, parte ventral, alas y cola. Se acicalan a intervalos irregulares, algunas veces por sólo un instante y otras por varios minutos; en ocasiones realizan este comportamiento por varios minutos y lo interrumeno constantemente sin realizar otra actividad; la cría puede autoacicalarse tanto cuando está parada como cchada. En ninguna de las dos temporadas se observó que un individuo acicalara a otro.
- Agresión: Esta es una interacción entre dos individuos, que pueden ser polluelos o adultos; sólo se registraron aquellas donde intervenía al menos un polluelo y que se realizaba dentro de la guardería y sus cercanias. Se presenta generalmente cuando uno de los actores se acerca demasiado a otro (cuatro o cinco cm aproximadamente o cuando hay contacto físico), el individuo que recibe la agresión es generalmente el que se acerca al otro, aunque en ocasiones algún individuo se acerca y agrede a otro. La agresión consiste en que el emisor estira el cuello bajándolo un poco junto con la

parte delantera del cuerpo, algunas veces bajando ligeramente las alas y abriendo el pico ampliamente; en ocasiones emite vocalizaciones mientras apunta el pico ligeramente hacia arriba. El individuo puede realizar la agresión ya sea si esta parado o echado, dirigiendo siempre el pico hacia el receptor; este por lo general simplemente se aleja.

La intensidad del ataque generalmente es baja, en ocasiones algún individuo llega a picar varias veces a otro, pero sin causar ningún daño aparente. El emisor puede ser un polluelo o un adulto y el receptor en la mayoria de los casos es un polluelo, aunque algunas veces es un adulto cuando el emisor es una cria de más de tres semanas de edad aproximadamente.

## 3.1,2.3. Depredación y Robo de Alimento

El cleptoparasitismo es una forma parasitica de alimentación - robar el alimento de otras aves - y se observa en varias familias de aves marinas (Fregatidae, Stercorariidae, Laridae) cuyos miembros son generalmente excelentes voladores que con frecuencia tienen adaptaciones estructurales y conductuales a su forma de alimentación (Buckley y Buckley 1980). Muchas de las especies que practican el cleptoparasitismo también son depredadores de huevos o polluelos, incluyendo conespecíficos e incluso de aves adultas más pequeñas (Buckley y Buckley 1980).

Este comportamiento se presenta en grandes colonias mixtas de aves marinas (Furness y Monahan 1987); el cleptoparasitismo entre las aves en general parece estar asociado con la disponibilidad de hospederos potenciales que se alimentan de peces grandes y atractivos, aunado a períodos de falta de alimento (Brockman y Barnard 1979).

Muchas variables parecen afectar la frecuencia y éxito del cleptoparasitismo: 1) el número de victimas potenciales y parásitos en la colonia; 2) el tamaño relativo del parásito con relación a su victima; 3) la interferencia de conespecíficos; 4) el número de individuos que persiguen a la victima y la duración de la persecución; 5) la reacción de la victima ante el pirata; 6) el método usado por el pirata para robar el alimento; 7) el tamaño del alimento; y 8) las condiciones climáticas (Hulsman 1976, 1984).

En el caso de depredadores que pueden tomar sólo una presa a la vez, el riesgo para los individuos o sus crias de ser victimas de un ataque se reduce si están presentes gran número de presas potenciales (Hamilton 1971; Furness y Monahan 1987). El riesgo para las crias también se reduce si la anidación es sincrónica. Una desventaja de anidar en colonias es que éstas son muy conspicuas y fáciles de localizar para los depredadores (Furness y Monahan 1987).

La relación entre el resultado del intento de robo y el método de robo usado varía con la forma de la presa; el éxito de robo también es afectado por la habilidad de la víctima, sus métodos de evasión y la velocidad con que reacciona ante las gaviotas (Hulsman 1984). Dunn (1973) encontró que el éxito de robo de la golondrina marina rosada (Sterna dougallii) disminuye con el incremento de la longitud del pescado; sugiere que las golondrinas marinas que transportan peces grandes están más atentos al intento de robo y están mejor preparados para evadir a los parásitos.

Algunas golondrinas marinas son tanto parásitos como victimas; algunas golondrinas marinas rosadas, que actúan solas, patrullan sobre varias especies de golondrinas marinas que llegan a la colonia con alimento y entonces se arrojan por sorpresa sobre la victima (en la misma forma en que lo hacen para pescar) y tratan de arrebatarle el pescado del pico (Nelson 1980). Este comportamiento se ha observado en la colonia de la golondrina marina elegante en Isla Rasa, aunque no ha sido cuantificado (Tobón 1992). Según las observaciones hechas en One Tree Island, las golondrinas marinas generalmente fueron poco exitosas cuando trataron de robar a miembros de su propia especie (Hulsman 1976).

Muchos cleptoparásitos son también depredadores; las escuas, que son cleptoparásitos, también son buenas depredadoras: atacan algunas aves adultas, incluyendo otras escuas, frailecillos y polluelos de algunas gaviotas. Las fragatas son también depredadoras importantes en algunas colonias de aves marinas, depredan crías de golondrina marina obscura, pardelas, bobos, etc., la fragata magnifica (Fregata magnificens) en particular toma huevos y polluelos; las gaviotas también son depredadoras de frailecillos, golondrinas marinas, pardelas, petreles e incluso de otras gaviotas (Nelson 1980). En Isla Rasa se ha observado que la gaviota ploma depreda los huevos y los polluelos de las golondrina marinas elegante y real, aunque esto no ha sido cuantificado (Kirven 1969; Tobón 1992).

El aislamiento en que se encuentran las salinas donde se localiza la colonia de golondrina marina elegante en la bahia de San Diego, en California, hace que los depredadores terrestres estén casi totalmente ausentes; la golondrina marina caspia, que anida en el mismo sitio, es más agresiva y le da protección adicional de los depredadores, especialmente los aéreos (Schaffner 1982).

En Isla Rasa, además de su inaccesibilidad, las golondrinas marinas elegante y real están rodeadas de la gaviota ploma, que puede alejar a depredadores importantes como la gaviota de patas amarillas (Larus livens) (Velarde com. pers.; obs. pers.), pero la única protección que tiene la golondrina marina elegante contra la gaviota ploma, que le roba el alimento y depreda sus huevos y crias, es la anidación sincrónica y la gran densidad de anidación (Schaffner 1982). La formación de guarderias posiblemente dé alguna ventaja adicional contra los depredadores para polluelos cuyos padres se encuentran ausentes (Schaffner 1982). A continuación se presenta una descripción del robo de alimento por parte de la gaviota ploma a la golondrina marina elegante en la colonia de Isla Rasa (Tobón 1992):

- Robo de alimento o cleptoparasitismo: En esta conducta se registró la interacción entre una o varias gaviotas plomas y un adulto de la golondrina marina elegante y/o su cría. Cerca de la guarderia se registró siempre la presencia de una o varias gaviotas; cuando un adulto de golondrina marina de acercaba para tratar de alimentar a su polluelo, era atacado por una o varias gaviotas (tanto en vuelo como cuando se posaba en tierra) que trataban de arrebatarle el pescado que transportaba en el pico. Si el acecho era en vuelo, la golondrina marina trataba de esquivar los ataques por medio de maniobras y se alejaba del lugar, si era en tierra trataba de levantar el vuelo lo antes posible. En ocasiones las gaviotas trataban de robar el pescado cuando el adulto ya se lo había dado a su cría; en este caso el padre trataba de defenderla (como ya se describió en alimentación del polluelo) mientras que ésta trataba de tragarse el alimento.

#### 3.1.3. Distribución

La golondrina marina elegante fue descrita por primera vez en 1848 por Gambel a partir de un ejemplar colectado cerca de Mazatlán (Schaffner 1982). A continuación se presenta una relación cronológica de los registros que hay para esta especie.

Ridway (1919) apunta que la distribución de esta especie va desde Bahía de San Francisco, en California, hasta Bahía Coquimbo, en Viña del Mar, Chile y refiere como zonas de anidación Guaymas, Sonora e Isla Isabel, Nayarit, ambas en México. Bent (1921) reporta como sitios de anidación Isla San Pedro Mártir, Isla Cerralvo y las cercanías de Guaymas. Isla Rasa es reportada por Maillard (1923) como zona de anidación, junto con Isla San Jorge, en el Golfo de California.

Bancroft (1927) hace una breve descripción de la dinámica de la colonia en Isla Rasa y apunta que en la región central del Golfo de California sólo anidan golondrinas marinas elegantes y reales; según este autor, la golondrina marina elegante también fue observada por Van Rossen en Bahía Petrel y en Bahía de Agua Dulce, en Isla Tiburón.

Banks (1963) hace referencia a una colección de huevos de golondrina marina elegante colectados en la Isla Cerralvo en 1910 como evidencia de la existencia de una colonia en esta isla. Hace notar que los gatos ferales patrullan regularmente las costas de la isla y que estos probablemente contribuyeron a la desaparición de la colonia.

Según la A.O.U. (1983) la golondrina marina elegante se reproduce a lo largo de la costa oriental del Océano Pacífico, desde la Bahía de San Diego, en el sur de California, hasta la Laguna Ojo de Liebre y la Isla San Roque en la parte central de Baja California; dentro del Golfo de California anida en Isla San Jorge, Isla Trinidad e Isla Rasa; también mencionan que anida a lo largo de las costas de Sonora y Sinaloa hasta Isla Isabel, en Nayarit.

La única colonia conocida actualmente en el Golfo de California es la que se encuentra en Isla Rasa (Kirven 1969; Schaffner 1982; Tobón 1992), donde anida mezclado con la golondrina marina real (Sterna maxima) y la gaviota ploma (Larus heermanni) (Velarde 1989; Tobón 1992). La otra colonia de anidación conocida es la que se encuentra en la Bahía de San Diego en California, donde anida con la golondrina marina caspia (Kirven 1969; Schaffner 1982). En 1987 esta especie anidó en Bolsa Chica, California, junto con la golondrina marina mínima, el rayador (Rynchops niger) y la golondrina marina de Forster (S. forsteri) (Palacios com. per.).

Harrison (1984) reporta que en Isla Rasa anidan aproximadamente 12 mil parejas de esta especie mezcladas con la golondrina marina real. Otros registros que se tienen del tamaño poblacional de la golondrina marina elegante en Isla Rasa se basan en estimaciones cualitativas y son de 25 mil individuos (Anderson, Beebe y Velarde 1985) y de 42 mil (Bourillón et al. 1988). Tobón (1992) estimó el número de aves anidantes por las técnicas de conteo directo de nidos, muestro aleatorio simple y por medio de fotografia aérea, a continuación se presentan algunos de estos resultados.

Según los datos obtenidos en el campo, para 1986 la estimación por conteo directo fue de 24 577 nidos o 49 154 individuos. La estimación de la densidad absoluta por medio del muestreo aleatorio simple (Caughley 1977; Cochran 1980) a partir del número de nidos en cinco cuadrantes de 10 x 10 m (de los 21 que se calculó utilizaron ambas subcolonias, basados en el área total que ocuparon ) fue de 24 460.8 nidos o 48 921.6 individuos.

Para 1987 la estimación por conteo directo en la subcolonia uno fue de 18 480 nidos, para la subcolonia dos de 24 680 nidos o 49 360 individuos. La estimación de la densidad absoluta a partir de la cantidad de nidos en tres de los 19 cuadrantes que ocuparon las aves en las tres subcolonias para este año fue de 21 109 nidos o 42 218 individuos. El conteo a partir de la fotografia aérea realizado en 1987 da un total en la colonia de 22 037 nidos o 44 074 individuos

A partir del conteo directo se puede calcular la densidad de nidificación en un cuadrante de 10 x 10 m. Para 1986 el total de nidos fue de 24.577 ocupando un área de aproximadamente 21 cuadrantes de 10 x 10 m, lo que da una densidad promedio de 1 170.33 nidos por 10 m cuadrados. Para 1987 el total de nidos fue de 24 680 en un área aproximada de 19 cuadrantes lo que da una densidad promedio de 1 298.95 nidos en 10 m cuadrados.

La densidad de nidificación calculada por el método de muestreo aleatorio simple nos da un promedio de 1 164.8 nidos en 10 m cuadrados (d.e. 44.52, n = 5) en 1986, y de 1 111 nidos en 10 m cuadrados (d.e. 36.45, n = 3) en 1987.

La golondrina marina elegante migra hacia el norte después de la época de reproducción y se puede encontrar hasta las bahías de Monterey y San Francisco, en California. El rango de distribución durante el invierno se extiende por la mayor parte de la costa americana del Océano Pacífico hasta Valparaiso, en Chile (Bent 1921; Kirven 1969).

En 1967 se anillaron 378 polluelos de la golondrina marina elegante en Isla Rasa y siete meses después dos de éstas aves fueron recobradas en Esmeraldas, Ecuador (Kirven 1969).

La A.O.U. (1983) reporta como áreas de distribución de individuos que todavía no alcanzan la edad reproductora a las costas del Pacífico (durante el verano), desde el centro de California hasta Costa Rica. Según la A.O.U., fuera de la época reproductiva, esta especie se distribuye a lo largo de la costa oriental del Océano Pacífico, desde Guatemala hasta el sur de Ecuador y centro de Chile.

No se tienen datos precisos acerca del tiempo que esta especie lleva anidando en Isla Rasa, aunque Vidal (1967) menciona que, según sus estudios de los perfiles edafológicos de la isla, la presencia de las aves se remonta aproximadamente al final del Pleistoceno o principios del reciente (hace menos de diez mil años), aunque aclara que son necesarios estudios más detallados. El primer reporte específico de Isla Rasa como zona de anidación de la golondrina marina elegante fue dado por Maillard en 1923.

En 1964, Isla Rasa fue declarada, por decreto presidencial, "Zona de reserva y refugio de aves migratorias y de la fauna silvestre" (D.O.F. 30/05/1964). Poco después de que se dio protección a esta isla, las poblaciones de la golondrina marina elegante y la gaviota ploma comenzaron a recobrarse, aunque aún existe la amenaza de perturbación humana (Anderson y Keith 1980). De 1971 a 1975 hubo algunas temporadas reproductivas con excelente productividad, aunque éstas se combinaron con años de poca productividad debida a causas naturales (Anderson, Mendoza y Keith 1976).

A pesar de esto, actualmente la perturbación humana directa o indirecta (que en la mayoria de los casos pasa inadvertida o es causada por ignorancia, y que incluye visitas de pescadores, grupos de "turismo ecológico", etc.) ha causado baja productividad en varias especies de aves marinas, incluyendo a la golondrina marina elegante (Anderson, Mendoza y Keith 1976; Anderson y Keith 1980; Bahre 1983; Jehl 1984; Burger y Gochfeld 1990; Nisbet 1990).

A partir de 1985 se iniciaron los estudios para determinar la dieta de esta especie (Tordesillas y Velarde 1987; Velarde y Arriola 1989; Tordesillas 1992), así como para conocer aspectos básicos de su biología reproductiva y ecología (Tobón y Velarde 1987; este trabajo), lo cual incluye anillado de polluelos.

### 3.2 Población objetivo

## 3.2.1. Ubicación espacial

#### 3.2.1.1. Localización

Isla Rasa está localizada en la llamada Región de las Grandes Islas o Cinturón Insular, en la parte norte del Golfo de California, México (Figura 3.1). Se encuentra entre tres islas, seis kilómetros al noroeste de Salsipuedes, ocho kilómetros al sureste de Partida y 26 kilómetros al sur de Angel de la Guarda (Gastil et al. 1983); está a 60 kilómetros al sureste del poblado de Bahía de los Angeles, en la Península de Baja California, que es el puerto más cercano a la isla (Bourillón et al. 1988).

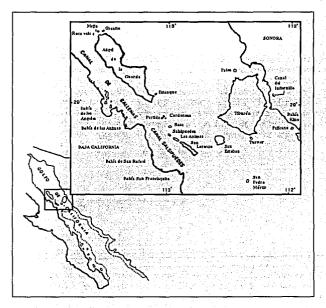


Figura 3.1.- Mapa de localización de Isla Rasa dentro de la Región de las Grandes Islas, en el Golfo de California (modificado de Case y Cody 1983).

#### 3.2.1.2. Geología

El Golfo de California esta localizado en la región noroeste de México, entre los 18 y los 35 grados latitud norte. Es una cuenca marina alargada con una orientación noroestesureste, limitada por las costas de Sonora, Sinaloa, Nayarit y por la Península de Baja California; dentro del Golfo se encuentran aproximadamente 100 islas y otros tantos islotes (Secretaría de Gobernación y Secretaría de Marina 1987).

La región del Golfo de California es geológicamente reciente, se estima que tiene una edad aproximada de 4.5 millones de años. Si se considera la intensa actividad sísmica del Golfo, se puede asumir que su origen se debió a una serie de eventos geológicos que han ocurrido desde el Mesozoico Superior, hace 130 millones de años (Gastil et al. 1983).

El Golfo está dividido en cinco provincias que presentan características metereológicas y fisiográficas distintas, las cuales coinciden con áreas de caracteres geológicos bien definidos (Bourillón et al. 1988). La Región de las Grandes Islas se encuentra dentro de la provincia del Golfo de California.

Isla Rasa se originó probablemente debido a una erupción volcánica y la consecuente acumulación y deposición de materiales rocosos emitidos por la erupción (Gastil et al. 1983). La edad probable de esta isla data del Reciente (11 mil años o menos) y la roca principal que la constituye es basalto de la misma época (Gastil et al. 1983). La isla tiene un mayor contenido de Silice que las islas vecinas; está constituida además por basalto y obsidiana (Phillips en: Vidal 1967). En la posterior transformación de la isla intervinieron, además de la erosión y fenómenos tectónicos ligeros, la avifauna, ya que las deyecciones de las aves marinas actuaron sobre la roca basal y originaron el guano que se ha depositado en la isla (Vidal 1967).

#### 3.2.1.3. Clima

El Golfo de California se ubica dentro de la región subtropical, por lo que presenta una marcada fluctuación de las condiciones climáticas durante el año, así como del día a la noche. Durante el invierno y parte de la primavera los vientos predominantes en el Golfo provienen del noroeste, estos vientos ocasionan fuertes descensos de la temperatura en la porción norte del Golfo. El resto del año los vientos predominantes son los del sureste, también llamados alisios, los cuales son cálido-húmedos.

La distribución de masas de agua y de tierra dentro del Golfo originan que su parte norte, dentro de la cual se encuentra la Región de las Grandes Islas, presente temperaturas más extremas que las de la parte sur. La temperatura media anual en las costas del Golfo de California es de 24 grados centigrados (Bourillón et al. 1988).

En la región del Golfo hay una estación seca y otra lluviosa, la primera se prolonga desde octubre hasta finales de junio; las lluvias comienzan a finales de junio y continúan durante el verano hasta septiembre, aunque pueden no presentarse todos los años (Bourillón et al. 1988). La precipitación es mayor de agosto a octubre y pueden presentarse lluvias ligeras entre diciembre y marzo; la precipitación anual en la región tiene un rango de alrededor de 150 mm o menos, con una gran fluctuación interanual. Precipitaciones localizadas de un huracán o tormenta pueden, en ocasiones, acumular más de 150 mm en 24 horas, sin más lluvias por varios años (Maluf 1983).

La escasa precipitación en el Golfo se debe en buena parte a la localización geográfica y a la presencia de cordilleras con cimas de más de tres mil metros de altura a lo largo de la península, que lo aislan y limitan. La humedad proveniente del Océano Pacífico es retenida por las laderas occidentales de las sierras de la península; esta barrera, junto con las extensas zonas áridas que rodean al Golfo, contribuyen a la producción de un clima más continental que oceánico (Maluf 1983).

Las condiciones climáticas y las corrientes marinas dan lugar a un fenómeno conocido como "surgencias", que son corrientes de aguas frias que provienen de profundas fosas marinas y que acarrean a la superficie gran cantidad de nutrientes, lo que da lugar a una gran productividad y hace que el Golfo de California, especialmente la Región de las Grandes Islas, sea un ecosistema altamente productivo (Maluf 1983; Bourillón et al. 1988).

Isla Rasa tiene un clima seco y caluroso; en la época reproductiva de las aves (de marzo a julio) generalmente no se presentan lluvias, salvo raras excepciones cuando caen lloviznas muy ligeras; también se presenta niebla con cierta frecuencia durante esta temporada, la cual en ocasiones es muy espesa (obs. pers.).

# 3.2.1.4. Descripción del Area

Isla Rasa tiene una longitud de 1 200 m de largo en su eje este-oeste y 804 m de ancho; tiene una superficie total de 0.6 km. cuadrados (Gastil et al. 1983; Secretaria de Gobernación y Secretaria de Marina 1987) (Figura 3.2). Sus costas están formadas por playas rocosas y acantilados; de éstos, los más altos se encuentran en la parte este y sur de la isla (Bourillón et al. 1988). Al noroeste hay tres lagunas formadas por el aporte de agua marina; la mayor de éstas tiene un canal que la comunica directamente con el mar. Durante

la pleamar el agua llena la laguna (con las mareas más altas hay lugares con hasta dos metros de profundidad) y luego, con la bajamar, se vacia totalmente. Las otras dos lagunas son menos variables y por lo general persisten a través de las fluctuaciones de mareas (Vidal 1967).

Existen porciones de terreno en forma de valles que están cubiertos de guano, cuya extensión varía de los que tienen unos cuantos metros cuadrados hasta aquellos de cerca de dos hectáreas (Vidal 1967). En los dos valles más grandes, situados en la parte noreste de la isla, es donde en los últimos años se han ubicado las colonias de la golondrina marina elegante

No hay grandes elevaciones de terreno, aunque éste es muy irregular y abrupto; en los alrededores de los valles y las lagunas se elevan colinas y pequeños cerros, el más alto de ellos con una elevación de 30 msnm (Vidal 1967; Velarde 1989). El suclo esta constituido, además de rocas, de guano, el cual cubre gran parte de la isla, en especial los valles. No se puede encontrar agua dulce en la superficie de la isla.

En el año de 1986 la colonia estuvo dividida en dos subcolonias que se ubicaron en la parte central del "Valle de los Gallitos" (valle noreste de la isla, ver figuras 3.2 y 3.3). En 1987 la colonia se dividió en tres subcolonias, la mayor de ellas se ubicó en la parte central del "Valle de los Gallitos" y las dos pequeñas en la parte norte del Valle Central, en el llamado "Promontorio de Guano" (Tobón 1992) (ver Figuras 3.2 y 3.4).

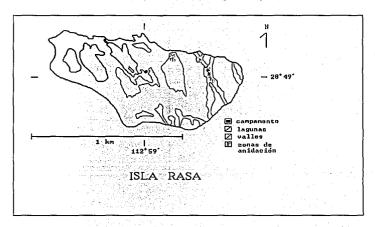


Figura 3.2.- Isla Rasa; se muestran los valles y las zonas de anidación que usó la golondrina marina elegante para anidar en 1986 y 1987.

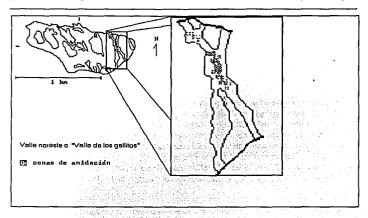


Figura 3.3.- Valle noroeste de Isla Rasa ("Valle de los Gallitos"). Se muestran los valles y las zonas de anidación que uso la golondrina marina elegante para anidar en 1986 y 1987.

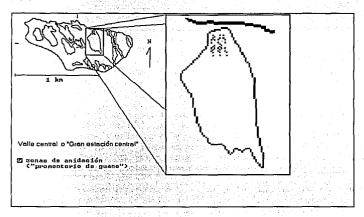


Figura 3.4.- Valle central de Isla Rasa ("Gran Estación Central"). Se muestran los valles y las zonas de anidación que uso la golondrina marina elegante para anidar en 1986 y 1987.

En los años en que se realizaba la explotación del guano fueron introducidos dos roedores, la rata noruega (<u>Rattus norvegicus</u>) y el ratón europeo (<u>Mus musculus</u>) (Bourillón et al. 1988; Velarde 1989). En la actualidad no se encuentra el pato nocturno de Craveri (<u>Synthliborramphus craveri</u>) que anidaba a fines del siglo pasado en esta isla y que probablemente fue eliminado por la depredación de sus huevos por parte de estos roedores (Bourillón et al. 1988; Velarde en prensa).

En lo que respecta a las aves anidantes, la más importante en cuanto a su número es la gaviota parda o gaviota ploma (<u>Larus heermanni</u>), con aproximadamente 300 000 individuos, lo cual representa el 95% de la población mundial (Velarde 1989); la siguiente especie de importancia en cuanto a su número es la golondrina marina elegante (<u>Sterna elegans</u>) (el número de aves anidantes se discutirá más adelante), seguido por el gallito de mar real (<u>Sterna maxima</u>) con un número aproximado de 17 000 individuos (Velarde com. pers.; obs. pers.). Otras especies que anidan en la isla son el gavilán pescador (<u>Pandion haliactus</u>) y el cuervo (<u>Corvux corax</u>) y ocasionalmente anida la gaviota de patas amarillas (<u>Larus livens</u>).

Muy probablemente los primeros visitantes humanos a esta isla fueron los indios seris, que hasta hace pocos años eran un grupo nómada de recolectores, cazadores y pescadores; su territorio comprendía un área aproximada de 3 200 km cuadrados a lo largo de la costa de Sonora y las islas de Tiburón y San Esteban. Documentos coloniales españoles y la tradición oral seri indican que viajaban por el Golfo de California en sus balsas de carrizo (Bourillón et al. 1988); después de ellos no se conoce otra intervención del hombre hasta que éste utilizó como fertilizante el guano producido por las aves marinas.

La explotación del guano comenzó aproximadamente en 1850; se sabe que en los dos primeros años se extrajeron 10 mil toneladas, la mayor parte del cual fue enviado a puertos europeos. Debido a esta actividad se perturbó la vegetación y se despejaron zonas rocosas en los valles para facilitar la recolección del guano, modificando la topografía. (Bourillón et al. 1988).

Otra actividad que perturbó a la isla y que llegó incluso a poner en peligro de extinción tanto a la gaviota ploma como a la golondrina marina elegante fue la recolección de sus huevos (Walker 1965). Los efectos de la sobreexplotación de huevos ha llevado a la extinción a algunas especies y puesto en peligro de desaparecer a otras (Cott 1954; Nettleship 1991). Muchos factores que afectan de forma adversa a una población son causa inevitable de la civilización y pueden ser susceptibles de control (Cott 1954).

Esta sobreexplotación causó, en la década de los cincuenta, una importante disminución en la población de aves. Gracias al esfuerzo de varias organizaciones y personas, tanto en México como en el extranjero, entre las que se encuentra la entonces Dirección General de Fauna Silvestre (S.A.R.H.), a cargo de Rodolfo Hernández Corzo, el Dr Bernardo Villa del Instituto de Biología de la U.N.A.M., el Dr Enrique Beltrán, Lewis Walker y George Lindsay, de la California Academy of Sciences, el gobierno mexicano

declaró en 1964 a Isla Rasa como "Santuario de Aves Marinas Migratorias" (D.O.F. 30/05/1964).

Desde entonces se ha protegido y estudiado a las aves anidantes (Lindsay en Walker 1965; Anderson, Beebe y Velarde 1985; Bourillón et al. 1988). A partir de entonces se han realizado labores de protección e investigación, primero por parte de biólogos de la Dirección General de Fauna Silvestre y el Dr. Bernardo Villa y sus estudiantes (Anderson, Beebe y Velarde 1985). En los últimos 17 años, Enriqueta Velarde, junto con investigadores y estudiantes del Instituto de Biología y la Facultad de Ciencias de la U.N.A.M., se han encargado de realizar labores de investigación y de controlar la actividad utristica durante la época de anidación. El presente trabajo se desprende de dicha actividad de investigación y protección.

### 3.2.2. Ubicación temporal

La recolección de datos se realizó en las temporadas reproductivas de la golondrina marina elegante (<u>Sterna elegans</u>) de 1986 y 1987 en Isla Rasa Cada temporada abarca aproximadamente de finales del mes de marzo a principios o mediados del mes de julio.

Se realizaron observaciones en las guarderias que se formaron en las diferentes subcolonias. En 1986 las observaciones se realizaron durante las horas de luz (0600-1900 hrs.) y se dividieron en períodos de observación de hasta cuatro horas, cinco días a la semana, del ocho de abril al 26 de junio. En 1987 se realizaron observaciones cinco días a la semana del primero de abril al 30 de junio, de 0600 a 1100 y de 1600 a 1900 hrs.

# 4. Especificación de Variables y Escala de Medición

Las variables utilizadas para este estudios son las siguientes:

?

Variables Conductuales. Estas variables son todas en escala de medición nominal, se registraron las frecuencias de aparición de cada conducta en periodos de una hora cada uno (ver punto 7); las variables observadas fueron las siguientes;

- alimentación del polluelo
- autoacicalamiento
- agresión
- cleptoparasitismo
- actividad general (frecuencia de todas las conductas registradas)

La descripción de cada una de estas conductas se tomará de un trabajo anterior (Tobón 1992).

Variables Ambientales. Estas variables tienen la escala de medición de intervalo; se registraron durante los mismos períodos en los que se registraban las conductas observadas (ver punto 6); las variables son las siguientes:

- fecha
- hora
- temperatura ambiental

Variables Estructurales. Estas variables tienen la escala de medición de relación; se registraron durante los mismos periodos en los que se registraban las conductas observadas (ver punto 6); las variables son las siguientes:

- tamaño de la guarderia
- edad promedio de los polluelos

### 5. Proceso de Captación de la Información

#### 5.1. Métodos y Material

Para las observaciones se utilizaron binoculares de 8 x 30 con un ángulo de visión de 7.5 grados. Para medir los períodos de observación se utilizó un reloj-cronómetro (60 min, + - 0.01 seg). Se tomó la temperatura ambiental (termómetro: max. 50, min. -40, + - 2 grados centígrados, a una altura aproximada de 1 m del suelo en el área de observación cada hora durante los períodos de observación para relacionarla con las observaciones conductuales. Las anotaciones de las frecuencias de las conductas observadas y de los parámetros ambientales (hora y temperatura) se anotaron en cédulas de registro y cuadernos de campo. La hoja de registro que se utilizó para las frecuencias fue del tipo de propósitos múltiples (Hinde 1973), es decir, que no solamente registra las conductas, sino también otros parámetros como el tamaño de grupo. la temperatura, etc.

#### 5.2. Observaciones

Se realizaron observaciones en las guarderías formadas durante 1986 y 1987. En el primer año las observaciones se realizaron durante las horas de luz (0600-1900 hrs) y se dividieron en periodos de observación de hasta cuatro horas, cinco días a la semana, del ocho de abril al 26 de junio. En el segundo año se observaron cinco días a la semana del primero de abril al 30 de junio, de 0600 a 1100 y de 1600 a 1900 hrs.

Las observaciones se realizaron en las diferentes subcolonias, desde distintos puntos cercanos a los sitios donde se encontraban las guarderías (5-10 m aproximadamente); para llegar a estos puntos se realizó el acercamiento de forma lenta y pausada, de tal manera que no se perturbara a las aves. El registro de las conductas y los otros parámetros observados tomaban como elemento de estudio a la guardería, independientemente de su tamaño o ubicación

Para describir las conductas de las guarderías en las diferentes subcolonias. Las interacciones registradas fueron: alimentación del polluelo, autoacicalamiento y agresión, así como robo de alimento o cleptoparasitismo, para este último se tomó en cuenta el cleptoparasitismo interespecífico de la gaviota ploma hacia la golondrina marina elegante. Se escogieron estas conductas debido a que son las que se presentan con mayor frecuencia dentro de la guardería y a que es posible distinguirlas con facilidad.

Se realizaron descripciones generales de las conductas antes mencionadas para poder identificarlas en posteriores observaciones; se tomaron en cuenta las posturas y los

movimientos más evidentes en cada conducta, sin una descripción detallada de los mismos, sólo con el fin de diferenciarlas unas de otras (ver Tobón 1992). Una vez hechas las descripciones, se registraron las frecuencias de ocurrencia, en períodos de una hora, de cada una de ellas hasta antes de que los polluelos comenzaran a volar.

Para 1986 se realizaron observaciones durante 13 días entre el cuatro y el 21 de junio, para 1987 el total de días observados en guarderías fue de 14 entre el primero y el 21 de junio (cuadro 1); estos registros se utilizaron para analizar la relación de las conductas con los otros parámetros medidos. El total de días observados en cada año fue depurado al eliminar horas de observación donde no se tenía la información completa o donde la información no era confiable (debido a distracciones al observador, perturbación de las colonias, interrupción momentánea o definitiva de las observaciones por causas varias, etc.)

Los métodos de registro utilizado fueron el de <u>ad libitum</u> para la descripción de las conductas y el de <u>todas las ocurrencias</u> de las conductas para el registro de las frecuencias (Altmann 1974; Lenher 1979), modificado de tal forma que se registraron las frecuencias (número de ocurrencias) de las interacciones arriba mencionadas durante un periodo determinado de tiempo (una hora) dentro de las guarderías; se consideró este método adecuado ya que las conductas se podían diferenciar bien unas de otras y eran relativamente fáciles de observar; la frecuencia con que estas ocurrían daba tiempo suficiente para un registro adecuado sin pérdida de información.

Tabla 5.1.- Fechas y horas en las que se observaron las guarderías en 1986 y 1987 para obtener las frecuencias de ocurrencia de las conductas registradas. Se eliminaron las horas que no se tomaron en cuenta para el análisis.

	fechas (dd.mm)	dias observados	horarios (hhmm)	períodos (horas)	horas observadas	promedio diario
1986	04.06 - 26.06	13	0600 - 1900	4_	44	3.38
1987	01.06 - 21.06	14	0700 - 1100	4	22	1.57
		14	1600 - 1900	4	21	1.5
ł		14	ambos	4	43	3,07

Además de la interacciones registradas entre los miembros de las guarderías se anotaron: fecha, hora de inicio y de finalización de las observaciones, temperatura al principio y al final de las observaciones, tamaño de grupo, así como una estimación de la edad promedio de los integrantes del grupo. La edad del polluelo fue calculada con base en su tamaño, en el desarrollo de su plumaje y en el tiempo transcurrido desde el inicio de los primeros nacimientos.

### 6. Métodos para el análisis de la información

#### 6.1. Análisis preliminar

El análisis preliminar de los datos consistió en primer lugar en obtener la información descriptiva de los datos ya depurados; esta información se obtuvo tanto para 1986 como para 1987. La depuración de los datos consistió en eliminar aquellos datos que no estaban completos o que no eran confiables; se consideró como elemento de estudio a la guardería.

Se realizaron análisis de correlación para cada año para saber si existía alguna relación entre las diferentes variables cuantificadas, tanto las ambientales y estructurales como las variables conductuales. Se obtuvo la matriz de correlación tanto para 1986 como 1987 y se hicieron gráficas de dispersión de las variables que tenian un coeficiente de correlación mayor del 60% ([0.6]) para ver su comportamiento conjunto.

Se elaboraron pruebas de análisis de varianza para comparar cada una de las conductas a diferentes niveles de las variables ambientales y estructurales. Se utilizó un modelo con un criterio de clasificación (completamente aleatorio).

El modelo es el siguiente:

$$Y_{ij} = \mu + au_i + arepsilon_{ij}$$
 donde i = 1, 2,  $\ldots$  a

En este modelo,  $y_{e}$  es la (ij) - ésima observación de las diferentes conductas en los niveles de las variables ambientales y estructurales,  $\mu$  es un parámetro común a todas las variables denominado media global,  $\tau$ , es un parámetro único para la i-ésima variable ilamado efecto o factor de la variable i-ésima, y  $\epsilon_{e}$  es la componente aleatoria del error; el objetivo de este análisis es probar las hipótesis apropiadas con respecto a los efectos de las variables y hacer una estimación de dichos efectos (Montgomery 1991).

Para realizar este análisis se dividieron en tres niveles cada una de las variables o factores ambientales, fecha (fecha); hora (hora) y temperatura ambiental (temp) (excepto la variable "hora" en 1987 que se dividió en dos niveles, ya que fue la forma en que se hicieron las observaciones) y las variables estructurales tamaño promedio de grupo (tgpo) y edad promedio (edad). Primero se analizaron las variables ambientales vs el tamaño promedio de

grupo; no se hizo el mismo análisis contra la otra variable estructural (edad) por ser una variable independiente de la hora o la temp y por estar altamente correlacionada con la fecha (ver resultados).

El primer análisis para 1986 fue fecha con tres niveles (nivel 1: día 1 a día 5; nivel 2: días 6 a 9; nivel 3: días 10 a 13) vs tgpo. La hipótesis a probar fue la siguiente:

Ho: tgpo1 = tgpo2 = tgpo3

vs

Hi: al menos uno de los niveles diferentes

donde tgpo1 es el promedio del tamaño de grupo para el nivel 1 de fecha, tgpo2 es el promedio del tamaño de grupo para el nivel 2 de fecha y tgpo3 es lo mismo para el nivel 3 de fecha. Este mismo procedimiento se siguió para establecer las hipótesis en los análisis subsecuentes.

El segundo grupo de variables analizadas fue el de las variables ambientales y estructurales vs las variables conductuales. Estos análisis se realizaron para los dos años de observaciones.

Este análisis se llevo a cabo utilizando las herramientas de análisis del programa Excel versión 5.0a de Microsoft (Copyright © 1985 - 1994 Microsoft Corporation).

Después de obtener los resultados del análisis de varianza se realizaron análisis de comparaciones múltiples, especificamente se utilizó la llamada prueba de intervalos múltiples de Duncan para agrupar a las diferentes variables. Para obtener este resultado se utilizó el paquete estadístico SPSS/PC+ versión 4.0.1 (Copyright © SPSS Inc. 1984 - 1990).

Se hicieron pruebas para realizar la comprobación de las suposiciones del modelo de análisis de varianza

Las suposiciones del modelo de análisis de varianza son que los errores sean independientes y normalmente distribuidos con media cero y varianza constante s². En el modelo completamente aleatorio, que se utilizó aquí, se hace la suposición adicional de que los  $\epsilon_4$  son independientes y están distribuidas normalmente con media cero y varianza s² y además que  $\tau_1$  y  $\epsilon_4$  son independientes (Montgomery 1991; Steel y Torrie 1988; Marques 1988).

El incumplimiento de uno o más supuestos puede afectar tanto el nivel de significancia como la sensibilidad de F a las discrepancias reales respecto a la hipótesis nula. En el caso de no normalidad, el verdadero nivel de significancia es con frecuencia mayor que el nivel aparente; esto lleva a rechazar la hipótesis nula cuando es verdadera con mayor

frecuencia de lo que prescribe el nivel de probabilidad. Se presenta pérdida de sensibilidad para las pruebas de significancia y la estimación de efectos. (Steel y Torrie 1988).

Para la mayoria de los datos biológicos, la experiencia indica que las perturbaciones debidas a que los datos no cumplen los supuestos no son de importancia. En todo caso, la mayoría de los datos no cumplen exactamente con estos supuestos y los procedimientos de pruebas de hipótesis no deben considerarse exactos sino aproximados (Steel y Torrie 1988).

Las pruebas que se realizan son las siguientes:

#### - Normalidad

Una forma para comprobar la suposición de normalidad consiste en elaborar un histograma de los residuos; si la suposición de que los errores tienen una distribución normal con media cero y varianza o2 se satisface, la gráfica debe ser semejante a la de una muestra extraida de una distribución normal centrada en cero (Montgomery 1991).

Se realiza un histograma de los residuos para ver si la gráfica tiene la forma que sigue una distribución normal. También se construye una gráfica de probabilidad normal de los residuos; si los residuos siguen una distribución normal, la gráfica debe presentar una línea recta; desviaciones de esta línea recta son desviaciones de la normalidad.

#### - Independencia

Graficar los residuos vs el orden del tiempo en que fueron observados los datos es útil para detectar alguna correlación entre ellos; una tendencia a tener rachas con residuos positivos y negativos indica una correlación positiva, lo que implica que la suposición de independencia de los residuos ha siso violada (Montgomery 1991).

Se grafican los residuos vs tiempo (orden en que se hicieron las observaciones), si se presenta algún patrón en estas gráficas significa que no existe independencia en los datos.

Se grafican los residuos vs el valor ajustado y. Tampoco en esta gráfica se debe revelar algún patrón obvio de los puntos para que se pueda suponer que se cumple la suposición de independencia y varianza constante.

# - Homogeneidad de varianzas

Se realizaron las siguientes pruebas para comprobar la igualdad de varianzas en el modelo: C de Cochran, F de Bartlett-Box y la relación Máxima Varianza / Mínima Varianza. Para obtener este resultado se utilizó el paquete estadístico SPSS/PC+versión 4.0.1 (Copyright © SPSS Inc. 1984 - 1990).

#### 6.2. Modelos log - lineales

En los procesos de medición y/o experimentación que se realizan en distintas disciplinas, se presentan las variables categóricas; éstas corresponden a las observaciones de ciertas características de un fenómeno cuando éste puede tomar varias modalidades que caen principalmente dentro de dos tipos de escalas de medición, la nominal y la ordinal (Olguin 1986).

Una gran variedad de datos biológicos pueden ser representados en tablas de conteos con clasificación cruzada, comúnmente llamadas tablas de contingencia. Las unidades de una población muestreada en estas circunstancias tiene una clasificación cruzada de acuerdo a cada una de las distintas categorías, por ejemplo sexo (macho, hembra), edad (joven, adulto, viejo), especies, etc. (Fienberg 1980).

Las tablas de contingencia están formadas por celdas que quedan determinadas por las combinaciones de las categorías de las diferentes variables bajo estudio; de modo que al tomar una muestra de objetos o sujetos donde se observan las diferentes variables de una tabla, a cada celda corresponde el conteo o la frecuencia con que aparece en la muestra la combinación de categorías que la determinan (Olguin 1986).

Cuando vemos varias variables categoricas en forma simultánea, se dice que forman una tabla de contingencia multidimensional, con cada variable correspondiendo a una dimensión de la tabla. Dichas tablas presentan problemas especiales de análisis e interpretación (Fienberg 1980).

Hasta hace poco tiempo las técnicas estadisticas y computacionales disponibles para el análisis de datos con clasificación cruzada eran muy limitadas y muchos investigadores las manejaban analizando varios totales marginales de dos dimensiones, esto es, examinando las variables categóricas de dos en dos (Fienberg 1980).

Aunque esta forma de analizar las tablas multidimensionales puede ser de gran utilidad, confunde las relaciones marginales entre un par de variables categóricas con las relaciones cuando están presentes otras variables, confunde la relación marginal entre un par de variables, no permite el examen simultáneo de las relaciones entre pares de variables e ignora la posibilidad de asociación (interacción) entre tres o más variables (Fienberg 1980).

A pesar de la gran ocurrencia de datos cualitativos en la ciencia, los métodos estadísticos para su análisis permanecían poco desarrollados hasta la década de los sesenta; el desarrollo de los modelos log - lineales resultó en un rápido progreso en el análisis de los datos cualitativos y nominales (Haberman 1978).

Para el análisis de tablas de contingencia multidimensionales actualmente son ampliamente aceptados los modelos logarítmicos lineales o log - lineales que, como su nombre lo indica, son modelos lineales en los logaritmos de las frecuencias esperadas de las celdas (Olguin 1986).

Los modelos log - lineales tienen dos grandes ventajas, son flexibles y son interpretables; tienen toda la flexibilidad de modelación que está asociada con el análisis de varianza o el análisis de regresión, también tienen interpretaciones naturales en términos de momios (odds) y frecuentemente tienen interpretaciones en términos de independencia (Christensen 1990).

El análisis de datos por medio de los modelos los modelos los - lineales involucra varias etapas, a continuación se presenta un resumen de estas etapas, (tomado de Haberman 1978):

Primero. Se propone un modelo plausible para los datos bajo estudio

Segundo. Se estiman los parámetros desconocidos de los datos, generalmente por el<sup>l</sup> método de máxima verosimilitud <del>(maximum≥likelihood)</del>; este método proporciona estimaciones directas o estimaciones por medio del algoritmo de Newton - Raphson.

Tercero. Los parámetros estimados son usados en pruebas estadísticas de la idoneidad del modelo; las pruebas de Ji cuadrada de Pearson y Ji cuadrada de azón - como de verosimilitud (rauto likelihood Chr. square) dan medidas generales de compatibilidad del modelo y los datos. Se puede hacer un análisis más detallado de las desviaciones entre el modelo y los datos por medio del análisis de residuales aiustados.

Cuarto. Existen dos posibilidades en este punto, si el modelo parece adecuado, entonces se usan los estimadores de los parámetros para obtener resultados cuantitativos concernientes a los datos, de los cuales los más importantes son la desviación estándar asintótica y los intervalos de confianza. Si el modelo parece inadecuado, entonces de utiliza el análisis de residuales del paso anterior para obtener sugerencias de nuevos modelos que sean más consistentes con los datos, a los cuales se les aplica el nuevo modelo.

Este tipo de análisis con frecuencia puede ser un proceso iterativo en el cual el paso cuatro es aplicado a diferentes modelos, muchos de los cuales son sugeridos por la exploración previa de los datos.

Para el caso de tablas de contingencia de tres dimensiones, que son las que se utilizan en el presente estudio, existen varios tipos de modelos log - lineales. A continuación se presenta una breve introducción a este tipo de modelos.

Considérese una tabla de contingencia de tres dimensiones (K) Sea n. la frecuencia observada en las categorías i de la variable "A", j de la variable "B" y k de la variable "C", es decir, el conteo de la celda (i, j, k) de la tabla; sea m. el valor esperado de n.

Para este tipo de tablas se pueden considerar un gran número de relaciones entre las variables; modelos log - lineales que pueden ser usados para describir estas relaciones son los llamados modelos jerárquicos. Aunque no son los únicos apropiados para tablas de tres dimensiones; los modelos jerárquicos tienen su base en un método general de parametrización comúnmente encontrado en el análisis de varianza factorial (Haberman 1978).

Un modelo jerárquico es donde los términos de orden superior sólo pueden ser incluidos sí los términos relacionados de orden inferior están incluidos (Fienberg 1980).

En el caso de los modelos log - lineales para una tabla de tres dimensiones , sean  $n_{\omega}$  los conteos arreglados en una tabla de tres dimensiones; se asume que cada  $n_{\omega}$  tiene un valor esperado positivo  $m_{\omega}$ , entonces se tiene que:

$$\ln m_{ijk} = \lambda + \lambda_i^A + \lambda_j^B + \lambda_k^C + \lambda_{ij}^{AB} + \lambda_{ik}^{AC} + \lambda_{jk}^{BC} + \lambda_{ijk}^{ABC}$$

Como en el análisis de varianza, los parámetros  $\lambda^A$  son llamados los efectos principales de la variable A, los  $\lambda_v^{AB}$  son las interacciones A x B, y los  $\lambda_v^{ADC}$  son las interacciones A x B x C. Las  $\lambda_v^{AB}$ ,  $\lambda_v^{AC}$  y  $\lambda_v^{BC}$  son las interacciones de dos factores, mientras que las  $\lambda_v^{ABC}$  son las interacciones de tres factores in os e imponen restricciones a los parámetros  $\lambda$ , se específica el llamado modelo saturado El modelo saturado es un ejemplo de modelo jerárquico (Haberman 1978).

En otros modelos jerárquicos, algunos parámetros  $\lambda$  son igualados a cero, la restricción jerárquica es seguida si algún parámetro  $\lambda$  con superindice S es igualado a cero, entonces cualquier parámetro  $\lambda$  del mismo orden o mayor es igualado a cero; aqui un parámetro  $\lambda$  tiene el mismo orden o mayor si su superindice contiene cada letra de S. Por ejemplo, se puede asumir que cada  $\lambda_u^{ABC}$  es cero, por lo que se tiene el modelo de no interacción de tres factores (Haberman 1978).

A continuación se presentan algunos de los posibles modelos log - lineales para tablas de tres dimensiones; la enumeración que se usa aqui tiene su base en la división de modelos jerárquicos en nueve clases, de las cuales sólo cinco son de interés y son las que se presentan (tomados de Haberman 1978):

Clase 1. El modelo saturado. No se imponen restricciones en el ln man, la clase generadora es ABC

$$\ln m_{ijk} = \lambda + \lambda_i^A + \lambda_j^B + \lambda_k^C + \lambda_{ij}^{AB} + \lambda_{ik}^{AC} + \lambda_{jk}^{BC} + \lambda_{ijk}^{ABC}$$

Clase 2. Modelo de no interacción de tres factores. La solución para este modelo requiere método iterativos como el algoritmo de Newton - Raphson o el algoritmo de Ajuste Proporcional Iterativo; las clases generadoras son AB, AC y BC.

$$\ln m_{ijk} = \lambda + \lambda_i^A + \lambda_j^B + \lambda_k^C + \lambda_{ij}^{AB} + \lambda_{ik}^{AC} + \lambda_{jk}^{BC}$$

Clase 3. Independencia condicional. Esta clase contiene tres modelos, las clases generadoras son AC o AB, AB o BC, y AC o BC. El caso que consiste de AB y AC implica que las interacciones BC y ABC son iguales a cero

$$\ln m_{ijk} = \lambda + \lambda_i^A + \lambda_j^B + \lambda_k^C + \lambda_{ij}^{AB} + \lambda_{ik}^{AC}$$

Clase 1. Dos variables independientes de la tercera. Como en la clase 3, hay tres modelos disponibles; las clases generadoras consisten de AB y C, A y BC o AC y B. En el caso de AB y C el modelo ajusta si y sólo si C es independiente del par AB, lo que implica que las interacciones Ac, BC y ABC son primero.

$$\ln m_{iik} = \lambda + \lambda_i^A + \lambda_j^B + \lambda_k^C + \lambda_{ii}^{AB}$$

Clase 5. Todas las variables mutuamente independientes. Aquí la clase generadora es A, B y C, de tal manera que todas las interacciones de dos y tres factores son iguales a cero

$$\ln m_{ijk} = \lambda + \lambda_i^A + \lambda_j^B + \lambda_k^C$$

Existen otras cuatro clases, que sólo serán mencionadas. La Clase 6, en donde todas las categorías de una variable son equiprobables dadas las otras dos, en los tres modelos de esta clase, la clase generadora consiste en un sólo par AB, AC o BC. La Clase 7, donde las categorías de una variable son equiprobables dadas las otras dos variables, y las otras dos variables independientes; hay tres modelos en esta clase, que son generados por A y B, A y C o B y C. La Clase 8, donde dada una variable, todas las combinaciones de categorías de las otras dos variables son igualmente probables, los tres modelos de esta clase se generan por los elementos simples A; B o C. La Clase 9, donde todas las combinaciones de las tres variables tiene la misma probabilidad (Haberman 1978).

En lo que se refiere a la elección del modelo, si se tiene un modelo jerárquico específico para analizar, la prueba del modelo es un procedimiento directo. Si los datos se analizan sin seleccionar algún modelo específico con anticipación, entonces es importante

tener en cuenta los valores estandarizados de los parámetros estimados y las particiones de la prueba de razón de verosimilitud (Haberman 1978).

Es bien conocido en el análisis de regresión que se puede probar un modelo contra un modelo más grande para ver si el más pequeño da una explicación adecuada de los datos. Esta técnica también es usada en el análisis de varianza pero con frecuencia no es discutida explicitamente. La técnica de probar modelos contra otros más grandes es fundamental en el análisis de los modelos log - lineales (Christensen 1990).

Los modelos grandes, que incluyen gran cantidad de parâmetros (con frecuencia) ajustan mejor un conjunto de datos que un modelo más simple, el cual puede ser un caso especial del primero. Por otro lado, un modelo simple es muchas veces preferido sobre un modelo más complicado que ajusta mejor, por lo que existe un compromiso entre bondad de ajuste y simplicidad, y la linea divisoria entre el "mejor" modelo y los otros que también ajustan a los datos en muy fina (Fienberg 1980).

Las pruebas de bondad de ajuste permiten tomar un modelo particular y ver si tiene valores esperados que estén cercanos en cierto sentido a los valores observados. En una tabla de tres dimensiones hay ocho modelos log - lineales jerárquicos posibles. Debido a que las pruebas no son estadísticamente independientes, no es posible probar la bondad de ajuste de cada modelo por separado, por lo que es necesario un método para la selección de los términos de la interacción que serán incluidos en el modelo ajustado (Fienberg 1980).

El método de partición rompe la prueba de bondad de ajuste de máxima verosimilitud (L¹) de un modelo jerárquico log - lineal en varios componentes aditivos; para hacer uso de la partición se debe formular un modelo jerárquico anidado, donde cada uno de los modelos considerados debe contener a los anteriores en la jerarquía como un caso especial (Fienberg 1980).

Para seleccionar el "mejor" modelo se propone un conjunto de modelos anidados, se toman los que tiene un ajuste adecuado y se comparan por parejas comenzando por los más complejos; en la primera pareja donde la L<sup>2</sup> particionada resulta significativa se selecciona el modelo más complejo de la pareja (Olguin 1989).

Existen diferentes estrategias para construir una jerarquia de modelos; para un tabla de tres dimensiones es posible analizar las seis jerarquias posibles para determinar si la jerarquia escogida afecta la selección del modelo (Fienberg 1980).

En el caso de los modelos jerárquicos, todos los modelos pueden ser probados contra el modelo saturado, este modelo tiene al menos un parámetro para cada celda en la tabla por lo que siempre se ajusta perfectamente a los datos (Christensen 1990).

No existen problemas para utilizar la Ji cuadrada de Pearson (X²) o el estimador de máxima verosimilitud (L²) con los modelos jerárquicos. En general se conoce poco sobre la exactitud de las aproximaciones de ji cuadrada; los grados de libertad para las estadísticas de

ji cuadrada son la suma de todos los términos b (T) para los cuales se supone que el parámetro λ es cero (Haberman 1978).

En una tabla  $r \times s \times t$  formada por observaciones de una clasificación cruzada con variables A, B,  $\gamma$  C, con  $1 \le h \le N$ .

$$b(A) = r - 1$$

$$b(B) = s - 1$$

$$b(C) = t - 1$$

$$b(AB) = (r - 1)(s - 1)$$

$$b(AC) = (r - 1)(t - 1)$$

$$b(BC) = (s - 1)(t - 1)$$

$$y$$

$$b(ABC) = (r - 1)(s - 1)(t - 1)$$

En la siguiente tabla se muestran los grados de libertad para un prueba de ji cuadrada para los modelos jerárquicos (tomada de Haberman 1978).

Tabla 6.1. Grados de libertad para pruebas de Ji cuadrada de modelos log - lineales jerárquicos en una tabla de tres dimensiones

Clase generadora	Grados de libertad
ABC	
AB, AC, BC	(r - 1) (s - 1) (t - 1)
AB, AC	r (s - l) (t - l)
AB, C	(rs-1)(t-1)
A, B, C	rst -r - s - t + 2
AB	rs (t - 1)
A, B	rst - r - s + 1
nula 💮 💮	rst - 1
en e je kostovate	o tradicities approved to particular and the control of the contro

Una de las ventajas de usar L² en vez de X² es que se simplifica el proceso de probar los modelos uno contra otro; de hecho, esta es la forma estándar para probar estos modelos (Christensen 1990).

Una de las razones de no usar la partición de la Ji cuadrada de Pearson es que no necesariamente ajusta para algún grupo de modelos anidados cuando L<sup>2</sup> es reemplazada con X<sup>2</sup> (Fienberg 1980).

El análisis de residuos tiene una gran importancia en la verificación de los supuestos básicos en el ajuste de modelos estadísticos y en las posibles causas cuando se tienen evidencias de fallas (Olguin 1986).

2

El valor principal del análisis de residuos es la detección de desviaciones de un modelo que involucra a un número limitado de celdas; este análisis puede detectar desviaciones limitadas de forma eficiente sin recurrir a un nuevo análisis de L². El análisis de residuos puede sugerir desviaciones más generales de el modelo; sin embargo, su exploración con frecuencia requiere comparaciones de el modelo con modelos más generales por medio de herramientas como la L² y por comparación de parámetros estimados a sus desviaciones estándar asintóticas estimadas (Haberman 1978).

### 6.3. Componentes principales

El análisis de componentes principales fue, por un tiempo, quizá el procedimiento de ordenación más usado en ecologia. El análisis de componentes principales es una técnica estadistica multivariada que maneja la estructura interna de las matrices. Este método rompe o parte la matriz en un grupo de ejes ortogonales o componentes, generalmente la matriz utilizada es de varianza covarianza o de correlación; cada eje obtenido corresponde a un eigenvalor (raiz característica o raíz latente, denotado por λ) de la matriz, que es la varianza para ese eje (Ludwing y Reynolds 1988).

Esta técnica busca las estructuras de dependencia cuando las respuestas son simétricas y no hay patrones de causalidad disponibles a priori. Con el análisis de componentes principales se intenta describir los factores ocultos que generan la dependencia o variación en las respuestas; es decir, las variables observadas o manifiestas son representadas como funciones de un número menor de variables o factores latentes (Morrison 1978).

Los eigenvalores de la matriz son extraídos en orden descendente de magnitud de tal forma que los ejes correspondientes (componentes) representan cantidades sucesivas de mayor a menor variación en la matriz, por los que algunos de los primeros ejes representan el mayor porcentaje de variación que puede ser explicada. Este resultado es reducido a un sistema de coordenadas que brinda información sobre las variables (Ludwing y Reynolds 1988).

El objetivo del análisis es tomar p variables  $X_i, X_i, \ldots, X_s$  y encontrar combinaciones que produzcan indices  $Z_i, Z_i, \ldots, Z_s$  que no estén correlacionadas. La falta de correlación es una propiedad útil porque significa que los indices están midiendo diferentes "dimensiones" de los datos; además, los indices también están ordenados de tal forma que  $Z_i$  tiene la mayor cantidad de variación,  $Z_i$  la segunda mayor, etc. (Manly 1986).

Cuando se utilizan los componentes principales se espera que las varianzas de la mayoría de los índices sean tan bajas que puedan ser ignoradas. En tal caso la variación en

los datos puede ser descrita adecuadamente por pocas variables Z que tengan varianzas que no pueden ser ignoradas (Manly 1986).

Se debe tomar en cuenta que está técnica no siempre trabaja en el sentido de que un gran número de variables se reducen a un número pequeño de variables transformadas; de hecho, si las variables originales no están correlacionadas, este análisis no hace nada. Los mejores resultados se obtiene cuando las variables originales están muy correlacionadas, en tal caso es posible que 20 o 30 variables originales puedan ser representadas adecuadamente por dos o tres componentes principales. Si este es el caso, entonces los componentes principales pueden ser de interés como medidas de las "dimensiones ocultas" de los datos (Manly 1986).

Algunos problemas asociados con el uso de este análisis en ecología es el hecho de que los componentes principales son un modelo lineal, esto es, las coordinadas de una variable en el espacio del sistema de ejes de los componentes principales están determinados por una combinación lineal. Si existe una relación no lineal, como sucede con frecuencia con datos ecológicos, un modelo de ordenación lineal no puede representar adecuadamente las verdaderas relaciones entre variables (Ludwing y Reynolds 1988).

El análisis inicia con datos de p variables para n individuos. El primer componente principal es la combinación lineal de las variables  $X_1, X_2, \ldots, X_n$ 

$$Z_1 = a_{11}X_1 + a_{12}X_2 + ... + a_{1r}X_r$$

que varia los más posible entre los individuos, sujeto a la condición de que

$$a^{2}_{11} + a^{2}_{12} + \dots + a^{2}_{1n} = 1$$

Entonces la varianza de Z<sub>i</sub>, var (Z<sub>i</sub>), es tan larga como es posible dada la restricción en las constantes a<sub>i</sub>. La condición es introducida ya que si no se hace entonces var (Z<sub>i</sub>) puede ser incrementada simplemente incrementando cualquiera de los valores a<sub>i</sub>. El segundo componente principal.

$$Z_1 \equiv a_{11}X_1 + A_{12}X_1 + \dots + a_{1p}X_{2p}$$

tal que var (Z1) es lo más grande posible sujeto a la condición de que

$$a_n^2 + a_n^2 + \cdots + a_n^2 = 1$$

y también a la condición de que Z<sub>1</sub> y Z<sub>2</sub> no están correlacionadas (Manly 1986).

Los siguientes componentes principales se definen siguiendo el mismo procedimiento. Si hay p variables entonces quede haber hasta p componentes principales (Manly 1986).

El análisis de los componentes principales involucra solamente encontrar los eigenvalores de la matriz de covarianza. Las varianzas de los componentes principales son los eigenvalores de la matriz de covarianza; existen p eigenvalores, algunos de los cuales pueden ser cero pero no negativos. Asumiendo que los eigenvalores están ordenados de mayor a menor, entonces λ corresponde al i - ésimo componente principal

$$Z_1 = a_1X_1 + a_2X_2 + \dots + a_nX_n$$

En particular, la var  $(Z_i) = \lambda_i$  y las constantes  $a_i$ ,  $a_2$ , . . . ,  $a_{\bullet}$  son los elementos del eigenvector correspondiente (Manly 1986).

Una propiedad importante de los eigenvalores es que su suma es igual a la de los elementos diagonales (la traza) de la matriz de covarianza, por lo que la suma de las varianzas de los componentes principales es igual a la suma de las varianzas de las variables originales (Manly 1986).

Se pueden estandarizar las variables originales (lo que ocasiona que la matriz covarianzas se convierta en la matriz de correlación) para realizar el análisis en la matriz de correlación. En este caso, la suma de los términos diagonales, y por lo tanto la suma de los eigenvalores, es igual a p, el número de variables (Manly 1986).

Los pasos en el análisis son los siguientes (tomados de Manly 1986):

- Estandarizar las variables originales; este paso es usual, pero se omite en algunos casos
- 2. Calcular la matriz de covarianza; esta es la misma que la matriz de correlación si se efectuó el paso 1.
- 3. Encontrar los eigenvalores y sus correspondientes eigenvectores. Los coeficientes del i ésimo componente principal están dados por a, donde  $\lambda$ , es su varianza

4. Descartar cualquier componente que aporte sólo una pequeña proporción de la variación en los datos. Por ejemplo, se pueden tomar las variables que acumulen alrededor de un 90% de la variación total y descartar a las demás.

Una vez obtenidos los componentes principales, se debe realizar una interpretación de cada uno de ellos en términos del problema que se está analizando (Manly 1986).

### 7. Resultados y Discusión

### 7.1. Análisis preliminar

El análisis preliminar se realizó con los datos obtenidos de las observaciones de las guarderias en 1986 y 1987 en Isla Rasa (ver anexo 1). Las variables observadas se clasificaron de la siguiente manera:

- a) variables ambientales, que se refieren a parámetros ambientales y que incluye la fecha (fecha) que fue codificada con numeración ascendente para ambos años (ver anexo 1), hora (hora) y temperatura ambiental (temp);
- b) variables estructurales, que se refieren a parámetros de la estructura de las guarderías y que incluye tamaño promedio de grupo (tgpo) que es un promedio del tamaño de la guardería y edad promedio de los polluelos (edad);
- c) variables conductuales, que se refiere a las conductas observadas en las guarderias y que incluye frecuencia de alimentación total del polluelo (alimtot), frecuencia de agresión total (agrtot), frecuencia de autoacicalamiento total (acictot) y robo de alimento total (robotot).

La siguientes tablas muestran los resultados que describen a los datos de las variables para 1986y 1987. La media en las variables ambientales se refiere al promedio de las horas de observación por dia para la fecha y a el número de periodos observados en un horario determinado. En las variables conductuales al media se refiere al promedio de frecuencias observadas por periodo de observación (una hora).

Tabla 7.1. Estadísticas descriptivas para las variables ambientales y estructurales, 1986.

Estadística	Fecha Hora Temp	Tgpo Edad
Media	3.3846 3.3846 28.318	4.6932 2.5909
Error típico	0.6257 0.3309 0.5927	0.5667 0.0635
Mediana	3 3 28	4.25 2.5
Moda	1 4 2	1 2.5
Desviación estándar	2.256 1.1929 3.9312	3.759 0.4214
Varianza de la muestra	5.0897 1.4231 15.455	14.13 0.1776
Curtosis	-1.271 1.7663 -0.123	1.4273 1.4431
Coeficiente de asimetría	0.4099 0.1483 0.1759	1.3591 -0.119
Rango	6 5 17	15 2
Minimo	1 1 20	1 1.5
Máximo	7 6 37	16 3.5
Suma	44 44 1246	206.5 114
Cuenta	13 13 44	44 44

Tabla 7.2. Estadísticas descriptivas para las variables conductuales, 1986.

Estadística	Alimtot	Agrtot	Acictot	Robotot
Media	3,5682	5.4545	17.75	3.2273
Error típico	0.4027	0.9244	3.7531	0.5231
Mediana	3	4	8.5	. 2
Moda	2	ু ং 0	0	1
Desviación estándar	2.6711	6.1321	24,895	3,4699
Varianza de la muestra	7.1348	37.603	619,77	12.04
Curtosis	-0.565	5.1202	5.4309	4.6217
Coeficiente de asimetría	0.5497	1.9749	2.295	1.899
Rango	10	30	108	17
Minimo		. O	. O	0
Máximo	10	30	106	17
Suma		240		142
Cuenta	44	44	4 44	44

Tabla 7.3. Estadísticas descriptivas para las variables ambientales y estructurales, 1987.

Estadística	Fecha Hora Temp Tgpo Edad
Media	3.0714 7.1667 28.953 14.814 3.0233
Error típico	0.4742 0.4014 0.3869 1,2084 0.1351
Mediana	7.5
Moda	2 8 29.5 14 2
Desviación estándar	1.7744 0.9832 2.5374 7.9238 0.8861
Varianza de la muestra	3.1484 0.9667 6.4383 62.786 0.7852
Curtosis	-0.783 -2.39 -0.407 5.7773 -1.125
Coeficiente de asimetría	1.1282 -0.456 0.1956 1.6584 0.2763
Rango	4 2 10.5 45 2.5
Mínimo	2 6 24 2.5 2
Máximo	6 8 34.5 47.5 4.5
" Suma	43 43 1245 637 130
Cuenta	14 6 43 43 43

Tabla 7.4. Estadísticas descriptivas para las variables conductuales, 1987.

Estadística	Alimtot > A	Agrtot	Acictot 🍻 R	obotot
Media				
Error típico	0.5189		2.2598	
- Mediana	2.2		22	** C   T   A   SE   A   C   C
Moda				
Desviación estándar			14.819	
Varianza de la muestra			219.59	1.1495
Curtosis		6.1118	0.0803	
Coeficiente de asimetria	2.1473	2,2166		1.9637
Rango	17'	37	60	4
Minimo	0	0	4	0
Máximo	17.	37	64	4
Suma	118	290	1053	26
Cuenta Cuenta	43	43	43	43

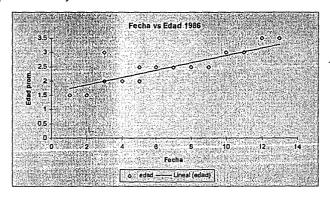
Se elaboraron matrices de correlación para todas las variables. A continuación se presentan las tablas con los resultados obtenidos. Se consideró que existía una correlación importante si el coeficiente de correlación entre un par de variables es mayor o igual a 0.6.

Tabla 7.5. Matriz de correlación para todas las variables observadas en 1986.

	fecha	hora	temp	tgpo	edad	alimtot	agrtot	acictot	robotot
fecha	1								
hora	-0.091	1							
temp	0.0715	0.5188	1						
tgpo	0.0882	-0.41	-0.469	. 1					
edad	0.82	-0.046	0.0242	0.2235	- 1				
alimtot	0.1333	-0.296	-0.21	0.3316	0.1493	1			
agrtot	-0.038	-0.025	-0.256	0.63	0,1456	-0.012	1		
acictot	0.302	-0.402	-0.438	0.63	0.348	0,3337	0.3354	- 1	
robotot	-0.072	0.063	-0.01	0.0821	0.1207	0.0936	0.124	0.1436	1

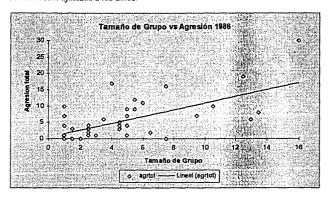
Como se puede observar, las correlaciones de las variables fecha vs edad promedio, tamaño de grupo vs agresión y tamaño de grupo vs acicalamiento tienen un coeficiente de correlación mayor de 0.6 por lo que se supone cierta relación significativa entre ambas variables en cada pareja. A continuación se presentan las gráficas para estas variables.

Gráfica 7.1. Dispersión de los puntos de la variable fecha vs edad promedio, la línea representa la recta ajustada a los datos.



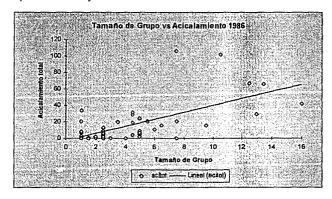
La gráfica muestra una clara relación entre la fecha y la edad promedio de los polluelos en la guarderia, lo cual resulta evidente al considerar que la puesta del huevo en esta especie es sincrónico, por lo que es de esperarse que la edad promedio aumente de forma lineal conforme pasan los días.

Gráfica 7.2. Dispersión de los puntos de la variable tamaño de grupo vs agresión, la linea representa la recta ajustada a los datos.



En esta gráfica la relación no es muy evidente, pero si se distingue un patrón que indica que al aumentar el tamaño de grupo, aumenta la frecuencia de las agresiones entre los miembros de la guardería. Esta tendencia puede ser ocasionada por el hecho de que al aumentar el tamaño de grupo aumenta la posibilidad de encuentros agresivos entre sus individuos.

Gráfica 7.3. Dispersión de los puntos de la variable tamaño de grupo vs acicalamiento, la linea representa la recta ajustada a los datos.



Aquí también se aprecia un patrón que podría ajustar a la recta, aunque existen dos puntos influyentes que modifican la pendiente de la recta; este patrón implica que el acicalamiento aumenta conforme aumenta el tamaño de la guardería. En este estudio se observo que los polluelos realizaban esta actividad por imitación, lo que podría explicar que al aumentar el tamaño de grupo aumenta la frecuencia de esta conducta; al aumentar la posibilidad de que los miembros de la guardería imiten a algún otro miembro de la misma.

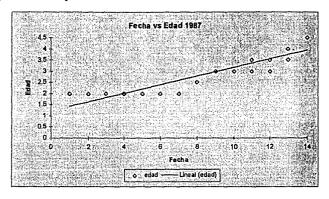
Otra explicación que se puede dar a este resultado es que al aumentar la concentración de individuos en un área determinada, también aumenta la transmisión de parásitos externos, como puede ser el caso de una especie de garrapata que parasita a esta ave en Isla Rasa, lo que ocasiona que los polluelos incrementen la frecuencia de acicalamiento para mantenerse libres de dichos parásitos.

Tabla 7.6. Matriz de correlación para todas las variables observadas en 1987.

	fecha	hora temp tgpo edad - alimtot - agrtot - aciclot -robotot
fecha	1	en e
hora	-0.047	
temp	0.5511	-0.024 1
tgpo	0.2532	0.3977 0.1627 1
edad	0.89	0.1024 0.3437 0.2053 1
alimtot	-0.437	0.3127 -0.36 0.3277 -0.405 1
agriot	-0.05	0.2768 -0.052 0.3652 -0.029 0.0428 1
acictot	0.5305	-0.135 0.2542 0.3857 0.3694 -0.174 0.1983 1
robotot		0.3099 -0.378 0.1131 -0.225 0.76 0.049 -0.295 1

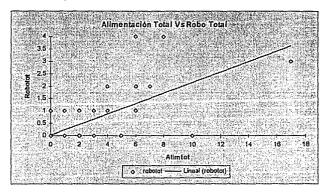
Como se puede observar, las variables fecha vs edad promedio, y alimentación vs robo tienen un coeficiente de correlación mayor de 0.6 por lo que se supone cierta relación significativa entre ambas variables. A continuación se presentan las gráficas para estas variables.

Gráfica 7.4. Dispersión de los puntos de la variable fecha vs edad promedio, la línea representa la recta ajustada a los datos.



Al igual que en 1986, la edad promedio de los polluelos tiene una clara relación con la fecha que, lo mismo que en el primer año de observaciones, es debido a la sincronía de anidación.

Gráfica 7.5. Dispersión de los puntos de la variable alimentación total vs robo total, la linea representa la recta ajustada a los datos.



En esta gráfica se puede apreciar que existe un punto influyente que determina furiemente el ajuste la recta; dicho punto ocasiona que la recta ajustada no describa de forma adecuada la relación entre las variables. El punto que influye puede ser ocasionado, entre otras posibilidades, por un periodo de observación donde hubo disponibilidad de alimento (peces) muy alta, que no se observó en ninguna otra ocasión, lo que provocó un aumento fuera de lo normal en la frecuencia de alimentación a los polluelos.

Se realizaron análisis de varianza para buscar diferencias de las variables tamaño promedio de grupo (tgpo) y temperatura ambiental (temp) a diferentes niveles de las variables ambientales y para las variables conductuales a diferentes niveles de las variables ambientales y estructurales.

En 1986 los niveles para fecha son (ver anexo 1 para códigos de fecha) nivel 1: del día 1 al día 5; nivel 2: del día 6 al día 9; nivel 3: del día 10 al día 13; los niveles para hora son nivel 1: de 0600 a 1000 hrs; nivel 2: de 1100 a 1400 hrs; nivel 3: de 1500 a 1800 hrs; para temperatura ambiental son nivel 1: de 20 a 25.5 °C; nivel 2: de 26 a 31.5 °C; nivel 3: de 32 a 37.5 °C; para tamaño promedio de grupo son nivel 1: de 1 a 5.5 ind.; nivel 2: de 6 a 10.5 ind.; nivel 3: de 11 a 16 ind; para edad promedio de los polluelos son nivel 1: de 1 a 1.5 semanas; nivel 2: de 2 a 2.5 sem.; nivel 3: de 3 a 3.5 sem.

Para 1987 los niveles para fecha son (ver anexo 1 para códigos de fecha) nivel 1: del dia 1 al dia 5; nivel 2: del dia 6 al dia 10; nivel 3: del dia 11 al dia 14; los niveles para hora son nivel 1: de 0700 a 0900 hrs; nivel 2: de 1600 a 1800 hrs; para temperatura ambiental son nivel 1: de 24 a 27 °C; nivel 2: de 27.5 a 30.5 °C; nivel 3: de 31 a 34.5 °C; para tamaño promedio de grupo son nivel 1: de 2.5 a 11 ind.; nivel 2: de 11.5 a 20 ind.; nivel 3: de 20.5 a 29.5 ind; para edad promedio de los polluelos son nivel 1: de 2 a 2.5 semanas; nivel 2: de 3 a 3.5 sem.; nivel 3: de 4 a 4.5 sem. Los resultados de dichos análisis se resumen en las siguientes tablas

Tabla 7.7. Resultados del análisis de varianza para 1986 de tgpo y temp a diferentes niveles de las variables ambientales; el asterisco (\*) indica las pruebas donde se rechaza la Ho a un nivel de significancia del 5%. También se presenta el resumen de las variables en cada nivel del factor para las pruebas que rechazan Ho; los promedios con diferentes letras en la columna D son diferentes estadisticamente al 5% en la prueba de Duncan.

factor	niveles	Υ	g.l.	F	prob	sig. al 5 %
fecha	3	tgpo	. 2	0.2576	0.7740	
fecha	3	temp	2	3.0749	0.0569	
hora	3	tgpo	2	4.7650	0.0137	•
hora	3	temp	2	13.137	3.9E-05	*
temp	3	tgpo	2	7.0006	0.0024	*

Tabla 7.7 (cont.)

D	Grupos	nora Conteo	vs tgpo Suma	Prom.	Varianza
_	<u></u>				
а	tgpo en hora 1	18	119	6,61111	14.5163
b	tgpo en hora 2	, 11	33	3	2.9
b	tgpo en hora 3	15	54.5	3,63333	15.5167
		hora	vs temp		Kirones, C.
D	Grupos	Conteo	Suma	Prom.	Varianza
а	temp eл hora 1	18	458	25.4444	9.99673
b	temp en hora 2	11	340.5	30.9545	5.72273
b	temp en hora 3	15	447.5	29.8333	12.7024
		temp	vs tgpo	MARKET AND	TOP In Addition
D	Grupos	Conteo	Suma	Prom.	Varianza
а	tgpo en temp 1	10	75.5 %	7.55	15.8583
b	tgpo en temp 2	26	117.5	4.51923	12,3296
c	tgpo en temp 3			1 0076	0.20125

La tabla muestra que los análisis que rechazaron la Ho de que los niveles son iguales fueron hora vs temp, hora vs temp vs temp vs temp, lo que indica que existe diferencia significativa en la temperatura y el tamaño promedio de grupo a diferentes horarios y que existe diferencia significativa en el tamaño promedio de grupo a diferentes temperaturas y horas

Tabla 7.8. Resultados del análisis de varianza para 1986 de las variables conductuales (alimtot, agrtot, acictot y robotot) a diferentes niveles de las variables ambientales y estructurales; el asterisco (\*) indica las pruebas donde se rechaza la Ho a un nivel de significancia del 5%. También se presenta el resumen de las variables en cada nivel del factor para las pruebas que rechazan Ho; los promedios con diferentes letras en la columna D son diferentes estadisticamente al 5% en la prueba de Duncan.

niveles			F prob sig. al 5%
3	alimtot	2	1,0342 0.3645
3	agrtot	2	0.3176 0.7296
3	acictot	2	2.8267 0.0707
3	robotot	2	1.5315 0.2283
	3 3 3	alimtot 3 alimtot 3 agrtot 3 acictot	niveles         Y         g,l.           3         alimtot         2           3         agrtot         2           3         acictot         2

## Tabla 7.8 (cont.)

factor	niveles	Y	g./.	F	prob	sig. al 5%
hora	3	alimtot	2	5.3745	0.0084	*
hora	3	agrtot	2	0.8552	0,4326	
hora	3	acictot	2	5.4938	0.0076	• .
hora	3	robotot	2	4.8160	0.0132	•
temp	3	alimtot	2	3.2665	0.0482	* *
temp	3	agrtot	2	3.2052	0.0508	
temp	3	acictot	2	4.9991	0.0114	
temp	3	robotot	2	1.5087	0.2332	
tgpo	3	alimtot	2	3.0928	0.0561	
tgpo	3.	agrtot	2	9.3233	0.0004	
tgpo	3	acictot	2	12.338	6 E-05	
tgpo	3	robotot	2 .	0.1122	0.8941	
edad :	3	alimtot	2	0.5309	0.5920	Alacean A
edad	3	agrtot	2	0.3251	0.7242	
edad	3	acictot	2	1.7730	0.1825	
edad	3	robotot	. 2	0.6893	0,5076	

### hora vs alimtot

_D	Grupos Conteo Suma Prom. Varianza
. а	alimtot en hora 1 18 75 4.16667 5.44118
а	alimtot en hora 1 18 75 4.16667 5.44118 alimtot en hora 2 11 53 4.81818 10.7636
b	alimtot en hora 3 15 29 1.93333 3.06667

# hora vs acietot D Grupos Conteo Suma Prom. Varianza

	: :	
а	acitot en hora 1 3 18 564 31.3333	1021.18
b	acitot en hora 2 11 83 7.54545	101.073
ь	acitot en hora 3 15 134 8.93333	189.067

# hota vs robotot

D	Grupos Conteo S	uma Prom.	Varianza
а	robotot en hora 1 18	42 2.33333	7.05882
а	robotot en hora 2 11	64 5.81818	21.5636
ь	robotot en hora 3 15	36 2.4	5.97143

Tab	la	7.8	(cont.)	١

		temp v	s alimtot		
D	Grupos	Conteo	Suma	Prom.	Varianza
а	alimtot en temp 1	10	53	5.3	4.23333
b	alimtot en temp 2	26	75	2.88462	6.50615
	alimtot en temp 3	8	29	3.625	9.125
		temp v	s acictot		en nobbe.
D	Grupos	Conteo	Suma	Prom.	Varianza
а	acictot en temp 1	10	351	35.1	1143.21
b	acictot en temp 2	26	419	16.1154	443.306
ь	acictot en temp 3	. 8	11	1.375	7.69643
		100	idali altani. Altani.	en en en en en en en La companya de la co	(1 de 1924) Historia (1921)
			s agrtot	. Carana	Elizabeth.
_D	Grupos	Conteo	Suma	Prom.	Varianza
а	agrtot en tgpo 1	33	131	3.9697	16.0928
а	agrtot en tgpo 2	_7	46	6.57143	37.9524
ь	agrtot en tgpo 3	4	63	15.75	122.917
	17 A 5 5 19 18	tgpo v	s acictot 🧎		2012 W
D	Grupos	Conteo	Suma	Prom.	Varianza
а	acictot en tgpo 1				
b	acictot en tgpo 2	7	272	38.8571	2024.14
ь	acictot en topo 3	4	59 VS 7 T T T	51.25	334.25
	- 1 Pro - 1/2 (ABS/18)	1,200,000	2 Year, Valuation	and the little before the continued	tak material and

La tabla muestra que existen diferencias significativas para la alimentación de polluelo, el autoacicalamiento y el robo de alimento en los dos horarios de observación en 1987; también muestra que la alimentación y el auto acicalamiento presentan diferencias a diferentes temperaturas; finalmente muestra que la agresión y el autoacicalamiento presentan diferencias a diferentes tamaños de guardería.

Tabla 7.9. Resultados del análisis de varianza para 1987 de tgpo a diferentes niveles de las variables ambientales; el asterisco (\*) indica las pruebas donde se rechaza la Ho a un nivel de significancia del 5%. También se presenta el resumen de las variables en cada nivel del factor para las pruebas que rechazan Ho.

factor	niveles	Y	g.l.			sig. al 5%
fecha	3	temp	2	0.1463	0.8643	Spign to Establish to
fecha	3,	tgpo	2	1.6336	0.20798	
hora	2	temp	1.	1.3078	0.25942	
hora	2	tgpo	1	7.0326	0.01133	*
temp	3	tgpo	2	1.0516	0.35882	_

Tabla 7.9 (cont.)

	h	ora vs tgpo		
Grupos	Conteo	Suma	Prom.	Varianza
tgpo en hora 1	22	261.5	11.8864	19,7127
tgpo en hora 2	21	375.5	17.881	91,8476

La tabla muestra que existen diferencias significativas en cuanto a tamaño promedio de grupo a diferentes horarios.

Tabla 7.10. Resultados del análisis de varianza para 1987 de las variables conductuales (alimtot, agrtot, acictot y robotot) a diferentes niveles de las variables ambientales y estructurales; el asterisco (\*) indica las pruebas donde se rechaza la Ho a un nivel de significancia del 5%. También se presenta el resumen de las variables en cada nivel del factor para las pruebas que rechazan Ho; los promedios con diferentes letras en la columna D son diferentes estadisticamente al 5% en la prueba de Duncan.

factor	niveles	Y	g.l.	F	prob	sig. al 5%
fecha	3	alimtot	2	6,4613	0.0037	* .
fecha	3	agrtot	2	0.75893	0.4747	
fecha	3 .	acictot	2	5.6117	0.0071	* 4
fecha	3	robotot	2	1.44907	0.2468	
hora	2	alimtot	72.1	1.68799	0.2011	ari ayari ya
hora	- 2 -	agrtot	<b>31</b>	3.56661	0.0660	7
hora	- 2	acictot	1	0.52083	0.4745	di ordini. Mari i salah
hora	2 ,	robotot	1	1.51719	0.2250	v - J.**
factor	niveles	γ,	g.l.	il F	prob	sig. al 5%
temp	3:	alimtot	2	2.02698	0.1450	
temp	3	agrtot	2	4.65405	0.0152	
temp	3	acictot	2	1.69242	0.1969	
temp	3	robotot	2	3.22463	0.0503	
tgpo	3	alimtot	2	0.04234	0.9585	Over Bark
tgpo	3	agrtot	2	1.29013	0.2867	
tgpo	3	acictot	2	5,441	0.0082	• •

Tabla			

factor	niveles	Y	g.l.	F	prob	sig. al 5%	
edad	3	alimtot	2	5.62245	0.0070	*	
edad	3	agrtot	2	1.01187	0.3726		
edad	3	acictot	2	4.47526	0.0176	•	
edad	3	robotot	2	0.87744	0.4237	e i karata	

D	Grupos Conte	o // Suma Prom. Varianza :
	alimtot1	10 35 3.5 8.27778
а	alimtot2	10 50 53 53 5.3 25.7889
þ	alimtot3	23 30 1.3043 2.7668

D	Grupos Conteo Suma Prom. Varianza
a	acictot1 10 10 124 124 12.4 78.4889
b	acictot2 10 253 25.3 25.3 184.9
b	acictot3 23 676 29.391 219.613

### temp vs agrtot

	「一」「「「「「「」」「「「」」「「「」」「「」」「「」」「「」」「「」」「「
D	Grupos Conteo Suma Prom. Varianza
а	agrtot1 64 5.8181 33,5636
а	agrtot2 21 92 4.3809 14.0476
b	agrtot3 11 134 12.181 132.564

D	Grupos Conteo Suma Prom. Varianza
а	acictot1 13 213 16.384 112.923
а	acictot2 21 520 24,761 170,59
ь	acictot3 8 292 36.5 347.714
	edad vs alimtot
D	Grupos Conteo Suma Prom. Varianza

		21 1 21			12421 14 1 14	
а	alimtot1		6	76 . 4	.75 19	.6667
ь	alimtot2		18	33. 1.8		
ь	alimtot3		9		\$ <b>1</b> 1 3	
				A service of braining		

D	Grupos	Conteo Suma Prom. Varianza
a	acictot1	16 265 16.562 142.529
b	acictot2	18 548 30.444 193.085
	acictot3	9 240 26.666 264.5

En la tabla se puede observar que la alimentación del polluelo y el autoacicalamiento tienen variación significativa a diferentes niveles de fecha; también se puede apreciar que hay diferencias significativas para la agresión a diferentes niveles de temperatura ambiental; el autoacicalamiento tiene diferencias a distintos tamaños de guarderia; la alimentación del polluelo y el autoacicalamiento son significativamente diferentes a distintas edades promedio de los polluelos.

Para ver cual de los niveles es significativamente diferente en cada caso se realizaron análisis de comparaciones múltiples en las pruebas que rechazaron la Ho (Tablas 7.11 y 7.12). Debido a la gran cantidad de pruebas realizadas no se considero conveniente, por cuestión de claridad, incluir las gráficas para probar normalidad e independencia en las pruebas de análisis de varianza; únicamente se muestran los resultados de las pruebas de homogeneidad de varianza.

Tabla 7.11. Resultados de las comparaciones múltiples en las pruebas que rechazaron la Ho así como los resultados de las pruebas de homogeneidad de varianza en 1986. La columna A muestra los pares de niveles significativamente diferentes al 5% utilizando la prueba de Duncan; la columna B la relación de máxima varianza/minima varianza; la columna C los resultados de la prueba de homogeneidad de varianza C de Cochran; la columna D los resultados de la prueba F de Bartlett-Box; el asterisco (\*) identifica a las pruebas que rechazan la Ho de que las varianzas son jeuales.

			homoger	eidad de	varianza	1
				2		D
variables	A	В	vaior	prob.	valor	prob
hora vs tgpo	1,2; 1,3	5.350	0.4711	0.282	3.607	0.027*
hora vs temp	1,2; 1,3	2.220	0.4469	0.408	0.839	0.432
temp vs tgpo	1,2; 1,3; 2,3	56.448	0.5571	0.055	9.509	0.000*
hora vs alimtot	1,3; 2,3	3.511	0.5585	0.530	2.286	0.102
hora vs acictot	1,2; 1,3	10,104	0.7788	0.000*	8.979	0.000*
hora vs robotot	1,3; 2,3	3.612	0.6234	0.010*	3.084	0.046*
temp vs alimtot	1,2	2.157	0.4594	0.339	0.562	0.570
temp vs acictot	1,2; 1,3	148.560	0.7171	0.000*	12.878	0.000*
tgpo vs agrtot	1,3; 2,3	7.641	0.6946	100.0	4.737	0.009*
tgpo vs acictot	1,2; 1,3	18,564	0.8203	0.000*	16.028	0.000*

El tamaño de grupo al nivel 1 de hora es significativamente diferente a los otros dos niveles al 5%; la prueba de homogeneidad de varianzas de Bartlett rechaza la Ho, lo que implica que las varianzas no son homogéneas, lo que resta validez a los resultados. Para la temperatura el nivel 1 de hora es significativamente diferente de los niveles dos y tres y no se rechaza la Ho de homogeneidad de varianzas, que indica que las varianzas son iguales; este

mismo procedimiento se utilizó para las otras pruebas. Analizando los valores del análisis de varianza, así como las comparaciones múltiples y las pruebas de homogeneidad de varianzas se puede hacer una interpretación de los resultados.

Para 1986 el tamaño de grupo es mayor en la mañana (nivel 1 hora) que al medio día o en la tarde (niveles 2 y 3); la interpretación que se le puede dar a este hecho, con base en algunas observaciones hechas en el campo, es que la mayoria de los polluelos se reúnen en grandes guarderias durante la noche y la madrugada, probablemente con fines de termorregulación. Estas guarderias comienzan a desintegrarse en el transcurso del día, teniendo sus números más bajos alrededor del medio día, cuando la temperatura es generalmente más alta.

En este mismo año la temperatura fue significativamente menor durante las mañanas (nivel I hora), lo que concuerda con el resultado anterior. El tamaño de grupo fue significativamente diferente a los tres niveles de temperatura, siendo el nivel I (temperatura baja) donde el tamaño de grupo es mayor; como se anteriormente, la temperatura es significativamente más baja en la mañana.

Como se puede observar, los resultados anteriores forman un panorama coherente en la relación entre las variables hora, temperatura y tamaño de grupo, que se puede resumir de la siguiente manera; el tamaño de grupo es mayor en la mañana, que es cuando la temperatura es baja.

Las frecuencias totales en los intentos de alimentación del polluelo son significativamente menores por las tardes (nivel 3 de hora). Las frecuencias de acicalamiento son significativamente más altas por las mañanas (nivel 1 de hora), que es cuando los miembros de la guardería comienzan sus actividades y generalmente realizan su limpieza del plumaje, lo que fue observado directamente en el campo.

Las comparaciones múltiples de los tres niveles de hora y robo de alimento indican que el nivel tres es significativamente diferente de los niveles 1 y 2, pero el promedio de las frecuencias de robo en los tres niveles de hora no indica lo mismo, ya que según estos últimos resultados, el nivel 2 es el que muestra mayor diferencia con respecto a 1 y 3; es conveniente notar que esta prueba no rechazo la Ho de que las varianzas son homogéneas.

Las frecuencias de alimentación son significativamente mayores a temperaturas bajas (nivel 1 de temperatura) que a temperaturas medias (nivel 2), aunque es significativamente mayor que a temperaturas altas (nivel 3). Esto se puede relacionar con las altas frecuencias de alimentación durante la mañana (nivel 1 hora), que es cuando la temperatura es baja.

Las agresiones entre los miembros de las guarderías son significativamente mayores con tamaños de grupo grandes (nível 3), este resultado concuerda con el encontrado en la correlación entre estas mismas variables.

Con las frecuencias de acicalamiento pasa lo mismo que con las frecuencias de agresión; los resultados indican que las frecuencias de acicalamiento son significativamente menores a tamaños de grupo bajos (nivel 1 tgpo). Estos resultados también concuerdan con los de la correlación que indican este mismo patrón.

Tabla 7.12. Resultados de las comparaciones múltiples en las pruebas que rechazaron la Ho así como los resultados de las pruebas de homogeneidad de varianza en 1987. La columna A muestra los pares de niveles significativamente diferentes al 5% utilizando la prueba de Duncan; la columna B la relación de máxima varianza/mínima varianza; la columna C los resultados de la prueba de homogeneidad de varianza C de Cochran; la columna D los resultados de la prueba F de Bartlett-Box; el asterisco (\*) identifica a las pruebas que rechazan la Ho de que las varianzas son iguales.

			homogeneidad de varianza									
			Cochran Bartlet									
variables	Α	В	valor	prob.	valor	prob						
hora vs tgpo		4.659	0.8233	0.001*	10.972	0.001*						
fecha vs alimtot	2,3	9.324	0.700	0.001*	8.732	0.000*						
fecha vs acictot	1,2; 1,3	2.798	0.455	0.338	1.377	0.253						
temp vs agrtot	1,3; 2,3	9.437	0.736	0.000*	8.944	0.000*						
tgpo vs acictot	1,3; 2,3	3.079	0.551	0.075	1.466	0.231						
edad vs alimtot	1,2; 1,3	8,742	0.761	0.000*	7.572	0.001*						
edad vs acictot	1,2	1.856	0.4408	0.470	0.509	0.601						

En el caso de hora vs tgpo sólo hay dos niveles por lo que no se puede aplicar la prueba de Duncan. Las pruebas de homogeneidad de varianza rechazan la Ho en cuatro de los siete casos.

En 1987 el tamaño de grupo es significativamente diferente a los dos niveles de hora, siendo mayor al nivel 2 ( tarde). Para este año, esta fue la única prueba entre las variables ambientales y estructurales que resultó significativa.

Las frecuencias de alimentación es significativamente mayor en el nivel 2 de fecha que en el nivel 3, pero no que al nivel 1; esto significa que a mediados de la temporada reproductiva hubo mayor frecuencia de intentos de alimentación a los polluelos.

Las frecuencias de acicalamiento son significativamente menores a principios de la temporada (nivel 1 de fecha) que a mediados o al final de la misma.

La agresión entre los miembros de la guardería fue significativamente mayor a temperatura altas (nivel 3 de temperatura). Las frecuencias de acicalamiento son mayores a tamaños de grupo grandes (nivel 3); este resultado es similar al encontrado en 1986.

Los intentos de alimentación fueron más frecuentes cuando los polluelos eran más jóvenes (nivel 1 de edad). Los polluelos más jóvenes se acicalaron con menor frecuencia que cuando se encontraban en el nivel 2 de edad, aunque no hay diferencia significativa en la frecuencia de acicalamiento entre los niveles 1 y 3 y los niveles 2 y 3.

### 7.2 Modelos log - lineales

Se construyeron tablas de contingencia de tres dimensiones para conocer las relaciones existentes entre las variables ambientales, estructurales y conductuales. Los niveles de cada una de las variables ambientales y estructurales son los mismos que se utilizaron en el análisis de varianza; los niveles de las conductas para ambos años son: nivel 1 menor o igual a 5; nivel 2 mayor que 5.

A partir de estos niveles se obtuvieron tablas de clasificación cruzada de las variables ambientales, estructurales y las frecuencias de las conductas observadas en las guarderías, lo que da tablas IJK de  $3 \times 3 \times 2$  (excepto en el caso de la hora en 1987 donde es  $3 \times 2 \times 2$ ). Sea  $n_a$  la frecuencia observada en las categorías i de la variable "A", j de la variable "B" y k de la variable "C", donde A es la variable ambiental con i = 1, 2, 3; B es la variable estructural con j = 1, 2, 3 y C es la variable conductas observadas con k = 1, 2; una de estas tablas se presenta a continuación; en el anexo 2 se presentan todas las tablas de contingencia construidas para este análisis.

Para el análisis no se consideró a la variables estructural edad por tener una coeficiente de correlación muy alto con fecha (ver 7.1 Resultados preliminares), por lo que se consideró que con esta última variable se obtenía prácticamente la misma información que si se utilizaban ambas.

		alimt	ot	
fecha	hora	1	2	Total
	1	2	2	4
1	2	0	0	0
	3	5	0	5
	1	5	3	8
2	2	6	2	8
	3	8	0	8
	1	4	2	6
3	2	1	2	3
	3	2	0	2
	Total	33	11	44

Para realizar estas pruebas se utilizó el programa estadístico GLIM (Generalised Linear Interactive Modeling) versión 3.77(Copyright (c) 1985 Royal Estatistical Society, London). El manual utilizado para su aplicación fue escrito por Baker y Nelder (1978).

Ya que no se tenia un modelo log - lineal específico para estos datos, se utilizó la técnica de la partición de L² para los modelos jerárquicos. La ventaja de ésta técnica para

una tabla de tres dimensiones es que el número de jerarquias que se pueden formar con los modelos anidados es de seis, por lo que no es dificil obtener los resultados para cada uno de ellos. La Tabla 7.13 muestra todos los posibles modelos.

Tabla 7.13. Posibles modelos anidados y jerarquias en una tabla con una variable ambiental (amb), una estructural (est) y una conductual (con). El punto (.) significa interacción de las variables.

Jerarquia	modelo	componentes
а	1	amb + est + con
	2	! amb + est + con + amb.est
		amb + est + con + amb.est + amb.con
	4	amb + est + con + amb.est + amb.con + est.con
Ь		amb + est + con
		! amb + est + con + amb.est
		amb + est + con + amb.est + est.con
		amb + est + con + amb.est + amb.con + est.con
C	•	amb + est + con
		! amb + est + con + amb.con
		amb + est + con + amb.est + amb.con
		amb + est + con + amb.est + amb.con + est.con
d		amb + est + con
	_	amb + est + con + amb.con
		amb + est + con + amb.con + est.con
		amb + est + con + amb.est + amb.con + est.con
e		amb + est + con
		amb + est + con + est.con
		amb + est + con + amb.est + est.con
		amb + est + con + amb.est + amb.con + est.con
T		amb + est + con
		amb + est + con + est.con
		amb + est + con + amb.con + est.con
	4	amb + est + con + amb.est + amb.con + est.con

En todos los casos los modelo 1 (todas las variables mutuamente independientes) y 4 (no interacción de tres factores) son los mismos. En las jerarquias (a y b), (c y d) y (e y f) respectivamente, el modelo 2 (dos variables independientes de la tercera) también es igual. El modelo 3 (independencia condicional) es igual en a y en c; en b y en e y en d y en f. Estas similitudes se reflejan en los resultados obtenidos, que se presentan a continuación.

En el anexo 3 se presenta un ejemplo del listado obtenido en el programa GLIM para obtener los principales resultados de este análisis. Cabe aclarar que en dicho listado, el parámetro llamado "scaled deviance" es un estimador de L<sup>2</sup>. En el anexo 4 están los resultados de todos los modelos analizados para los dos años.

La tabla 7.14 muestra los modelos donde las estadísticas de L² particionadas resultaron significativas al 5%. Cuando uno de estos valores resulta significativo, se considera al modelo más grande del par analizado como el mejor. Cuando ninguna de las estadísticas L² particionadas resulta significativa, entonces se consideran a los modelos en forma independiente y se considera como el más adecuado aquel que presente un valor de L² que al compararlo con sus respectivos grados de libertad no resulte significativo, lo que indica que no existe correlación entre las variables. Si en alguna tabla existen modelos con aproximadamente el mismo valor de la probabilidad (p), entonces se considera al más simple de ellos como el mejor.

Tabla 7.14. Valores de L² para los modelos analizados en 1986 y 1987 con sus respectivos valores de grados de libertad (g.l.) y la probabilidad (p) en una distribución de Ji cuadrada. Se presentan los valores de la L² particionada para los modelos que tienen una probabilidad significativa al 5% y los valores de los modelos por separado cuando dicho valor no es significativo.

1986 Techa v hora

jer	mod	ali	mto	t .	mod	agrtot			mod	acictot			mod	robotot		
L		L² g.l p		L_	L²	g.l	ρ		L² g.l p			L²	g.l	р		
a (	d1-2	7.973	1	0.005	d1-2	7.864	1	0.005	d1-2	7.972	1.	0.005	d1-2	7.973	1	0.005
~	d1∙2	7.973	1	0.005	d1-2	7.864	1	0.005	d1-2	7.972	1	0.005	d1-2	7.973	1	0.005
110	d2-3	7.973	1	0.005	d2-3	7.382	1	0.007		7.972	1	0.005	d2+3	7.973	1	0.005
ď	d2-3	11.007	1	0.001	ι	7.415	1	0.006	d2-3	12.723	1	0.000	d3-4	7.407	1	0.006
е	d1-2	11.008	1	0.001		7.878	1	0.005		12.723	1	0.000	d2∙3	6.759	1	0.009
f	d1-2	11.008	1	0.001	d3-4	7.415	1	0.006	d1-2	12.723	1	0.000	d3-4	7,407	_1	0.006

fecha y temp mod alimtot agrtot acictot robotot g.l p q.l.g g.lp q.l.p 1 0.001 d1-2 10.447 1 0.001 d1-2 10.447 0.001 d1-2 10.447 10.447 1 0.001 101-2 10.447 1 0.001 41-2 10.447 0.001 41-2 0.001 41-2 10.447 10.447 1 0.001 d2-3 1 0.001 42-3 0.001 42-3 10.447 10.447 10.447 0.001 d2-3 10,447 1 0.001 ld2-3 1 0.006 42-3 7.672 8.952 0.003|d2-3 0.002/42-3 4.933 1 0.026 9.957 d1-2 0.006 41-2 0.003 41-2 0.002 41-2 7.672 8.951 9.956 4.932 1 0.026 d1-2 1 0.006 41-2 1 0.003 41-2 0.002 41-2 7.672 8.951 9.956 4.932 1 0.026

fec	ha y	tgpo
jer	mod	

jer	mod	alimtot			t '	mod	ì	agı	to	t	mod	acictot			mod	robotot		t	
L		L2		g.i	р		L <sup>2</sup>	Ę	1.1	р		L²	g.J	р		L2		g.1	р
a	1	Γ	6.996	12	0.858	d3-4	10.	142	1	0.001	d3-4	7.661	1	0.006	1	Γ	7.204	12	0.844
ь	1	1	6.996	12	0.858	d2-3	10.	471	1	0.001	d2-3	8.076	1	0.004	1	1	7.204	12	0.844
c	1				0.858					0.001	d3∙4	7.661	1	0.006	1,	ł	7.204	12	0.844
ď	1	1	6,996	12	0.858	d2∙3	10.	471	1	0.001	d2-3	8,075	1	0.004	1	l	7.204	12	0.844
e	1				0.858			470		0.001			1	0.004	1	1	7.204	12	0.844
f	1	L	6.996	12	0.858	d1-2	10.	470	1	0.001	d1-2	8.075	1	0.004	1	L	7.204	12	0.844

Tabla 7.14 (cont.)

hora y temp

jer	mod	al	imto	t	woq	agrtot			mod	acictot				mod	robotot			t	
L	L	L <sup>2</sup>	g.l	p	Ĺ.	L <sup>2</sup>	g.i	lр		_ :	L²		g.l	p		L² .		g.l	P
а	d1-2	16,715	1	0.000	d1-2	16.7	15	1 (	0.000	d1-2	16	.715	1	0.000	d1-2	16.	716	1	0.000
b	d1-2	16.715	1	0.000	d1-2	16.7	15	1 (	0.000	d1-2	16	.715	1	0.000			716	1	0.000
С	d1-2	11.006	1	0.001	d2-3	16.7	15	1 (	0.000	d1-2	12	.723	1	0.000	d2-3	16.1	716	1	0.000
d	d1-2	11.006	1	0.001	d2-3	8.9	51	1 (	0.003	d1-2	12	.723	1	0.000	d2-3	4.1	932	1	0.026
e	d1-2	7.672	1	0.006	d1-2	8.9	51 '	1 (	0.003	d1-2	9	.956	1	0.002			932	1	0.026
f	d1-2	7.672	1	0.006	d1-2	8.9	51	1 (	0.003	d1-2	9	.956	1	0.002	d1-2	4.9	932	1	0.026

hora v teno

jer	mod	ali	mto	t	mod	agrtot			mod	acictot			mod	robotot		
		L²	g.l	р		L <sup>2</sup>	<b>J.</b> g	p	!	L²	g.l	p		L²	g.l	р
a	d1-2	7.335	1	0.007	d1-2	7.335	1	0.007	d1∙2	7.335	1	0.007	d1.2	7.335	1	0.007
b	d1-2	7.335	1	0.007	d1-2	7.335	1	0.007	d1-2	7.335	1	0.007	d1-2	7.335	1	0.007
c	d1-2	11.008	1	0.001	d2-3	7.335	1	0.007	d1-2	12.722	1	0.000	d2-3	7.335	1	0.007
ď	d1-2	11.008	1	0.001	d2-3	10.470	1	0.001	d1-2	12.722	1	0.000	d3-4	7.816	1	0.005
е	d2-3	7.335	1	0.007	d1-2	10.471	1	0.001	d1-2	8.074	1	0.004		7.336	1	0.007
Ľ_	d2-3	11.007	1	0.001	d1-2-	10.471	1	0.001	d1-2	8.074	1	0.004	d3-4	7.816	1	0.005

### 1987

fecha y hora

jer	mod	a	limte	ot	mod	Γ_	ag	rtot		mod		aci	cto		mod		robo	to	
<u>L</u>		L²	g.l	p	<u> </u>	L²		g.l	p		L2		g.1 -	p		L²	g.	1 1	<b>)</b>
а	d2-3	7.41	3 1	0.006	1	٤	.321	7	0.621	1		4.515	7.	0.719	1	0.0	21	7	1.000
ь	d3-4	7.74	0 1	0.005	1	٤ (	.321	7	0.621	1		4.515	7	0.719	. 1	0.0	21	7	1.000
С	d1-2	7.414	4 1	0.006	1	\ <b>5</b>	.321	7	0.621	1	)	4.515	7	0.719	1	0.0	21	7	1.000
ď	d1-2	7.41	4 1	0.006	1	5	.321	7	0.621	( )		4.515	7	0.719	1	0.0	21	7	1.000
e	d3-4	7.74	0 1	0.005	1		.321	7	0.621	1		4.515	7	0.719	1	0.0	21	7	1.000
£_	d2-3	7.41	3 1	0.006	1	_ 5	.321	7	0.621	1		4.515	7	0.719	1	0.0	21	7	1.000

fecha y temp

jer	mod	al	imto	1	mod	aç	rtot		mod	Г	aci	cto	t	mod	rol	boto	t
<u>L</u>		L <sup>2</sup>	g.l	р :	L	L <sup>2</sup>	g.l	p ·		L2		1.0	р.		L²	g,l	р
а	d1-2	4.597		0.032		4.596	1	0.032	d1-2	Γ	4.597		0.032		4.597	1	0.032
ь	d1-2	4,597	7 1	0.032	d1-2	4.596	1	0.032	d1-2	l	4.597	1	0,032	d1-2	4.597	1	0.032
c	d1-2	7.414	1	0.006	d2-3	4.596	1,	0.032	d2-3	1	4.597	1	0.032		4.596	1	0.032
d	d1-2	7.414	1	0.006	1	16.179	12	0.183	d3-4	)	5.528		0.019		4.596	1	0.032
e	d1-2	5.374	1	0.020	d2-3	4.596	1	0.032	d2-3	1	4.597	1	0.032	d2-3	4.597	1	0.032
f	d1-2	5,374	1 1	0.020	1_1	16.179	12	0.183	d3-4	L	5.528	1	0.019	d3-4	4.596	_1	0.032

Tabla 7.14 (cont.)

fecha v tepo

jer	mod	afi	mtot		mod	ag	rtot		mod	ac	ictot		mod	rob	oto	t
L		L²	g.l j	p		L²	g.l ,	p		L2	g.l <sub>1</sub>	p		L².	g.l	p
a	d1-2	12.420	1	0.000	d1-2	12,420	1	0.000	d1-2	12.420	1	0.000	d1∙2	12.420	1	0.000
b	d1-2	12.420	1	0.000	d1-2	12.420	1	0.000	d1-2	12.420	1	0.000	d1-2	12.420	1	0.000
c	d1-2	7.413	1	0.006	d2-3	12.420	1	0.000	d2-3	12.420	1	0.000	d2-3	12.420	1	0.000
d	d1-2	7,413	1	0.006	d3-4	12.533	1	0.000	d3-4	10.732	1	0.001	d3-4	12.420	1	0.000
e	d2-3	12.420	1	0.000	d2-3	12.420	1	0.000	d2-3	12.420	1	0.000	d2∙3	12.420	1	0.000
į_	d2-3	7.413	_1_	0.006	d3-4	12.533	1	0.000	d3-4	10.732	1	0.001	d3-4	12.420	1	0.000

hora y temp

jer	mod	a	limt	ot	mod		ag	rto		mod		aci	cto	l .	mod	ro	oto	t
	<u> </u>	L²	g.l	p_	<u> </u>	L²		g.l	р	Ĺ	L²		<b>J.</b> I	р		L²	g.i	p
	d3-4	7.95	6 1	0.005	1	9	.184	7	0.240	1	8	.594	7	0.283	1	3.594	7	0.825
ь	d3-4	5.36	9 1	0.020	1	9	.184	7	0.240	1	8 (	.594	7	0.283	1	3.594	7	0.825
c	d3-4	7.95	6 1	0.005	( 1	9	.184	7	0.240	1	8	.594	7	0.283	1	3.594	7	0.825
ď	d2-3	5,37	4 1	0.020	1	9	.184	7	0.240	d3-4	4	.339	1	0.037	1	3.594	7	0.825
e	d3-4	5.36	9 1	0.020	1	٤	.184	7	0.240	1	8	.594	7	0.283	- 1	3.594	7	0.825
f	d1-2	5.37	3_1	0.020	_1	_ 9	.184	7	0.240	d3-4	_4	.339	1	0.037	_ 1	3.594	7	0.825

hora v tepo

jer	mod			ali	mtc	t		mod		8	grto	t	mod	T	ac	icto	t		mod		rob	oto	t
L	L	Ľ	· 		g.l	p_	[	i	Ľ		g.l	P		Ľ,		g,l	р			L²	{	1.0	р
a	d1-2	Γ	8.57	78	1	0.0	03	d1-2	8	.578	1	0.00	3 d1-2	8	.578	1	O	0.003	d1-2	8.5	78	1	0.003
ь	d1-2	)	8.57	78	1	0.0	03	d1-2	8	.578	1	0.00	3 d1·2	٤	.578	1	0	0.003	d1-2	8.5	78	1	0.003
c	d2-3	ļ	8.57	78	1	0.0	03	d2-3	8	.578	1	0.00	3 d2-3	8	.578	1	0	0.003	d2-3	8.5	78	1	0.003
ď	d3-4	l	9.00	)5	1	0.0	03	d3∙4	7	.969	1	0.00	5 d3-4	9	.671	1	0	.002	d3-4	8.5	78	1	0.003
e	d2-3	ĺ	8.57	78	1	0.0	03	d2∙3	8	.578	1	0.00	3 d2-3	\ 8	.579	1	0	.003	d2-3	8.5	78	1	0.003
<u>f</u>	d3-4	<u>L</u>	9,00	)5	1	0.0	03	d3-4	_ 7	.969	_ 1	0.00	5 d3-4	9	.671	1	0	.002	d3-4	8.5	78	1	0.003

Para la tabla de fecha, hora y alimentación, en las jerarquias a, b, e y f; las estadísticas que resultan significativas son las de la diferencia entre los modelos 1 y 2, mientras que para las jerarquias c y d el modelo significativo es el de la diferencia entre los modelos 2 y 3.

De estas jerarquias se escogió la que tenía la p más baja, que en este caso son las jerarquias e y f; como se mencionó anteriormente, en el caso de las diferencias entre dos modelos se elige el modelo más grande como el adecuado; como el las jerarquias mencionadas el modelo es la diferencia entre 1 y 2 se concluye que el modelo más adecuado es el modelo 2 de las jerarquias e y f

### fecha + hora + alimtot + hora alimtot

Siguiendo este razonamiento se obtienen los modelos que mejor ajustan a cada una de las tablas de contingencia analizadas, dichos modelos se presentan en la tabla 7.15

Tabla 7.15 Modelos que mejor se ajustan a cada una de las tablas de contingencia analizadas, tanto en 1986 como en 1987.

1986

1980	
Tabla	Modelo
fecha, hora, alimtot	fecha + hora + alimtot + hora alimtot
fecha, hora, agrtot	fecha + hora + agrtot + fecha.hora
fecha, hora, acictot	fecha + hora + acictot + hora acictot
fecha, hora, robotot	fecha + hora + robotot + fecha.hora
fecha, temp, alimtot	fecha + temp + alimtot + fecha.temp
fecha, temp, agrtot	fecha + temp + agrtot + fecha.temp
fecha, temp, acictot	fecha + temp + acictot + fecha.temp
fecha, temp, robotot	fecha + temp + robotot + fecha.temp
fecha, tgpo, alimtot	fecha + tgpo + alimtot
fecha, tgpo, agrtot	fecha + tgpo + agrtot + tgpo agrtot
fecha, tgpo, acictot	fecha + tgpo + acictot + tgpo.acictot
fecha, tgpo, robotot	fecha + tgpo + robotot
hora, temp, alimtot	hora + temp + alimtot + hora.temp
hora, temp, agrtot	hora + temp + agrtot + hora.temp
hora, temp, acictot	hora + temp + acictot + hora temp
hora, temp, robotot	hora + temp + robotot + hora.temp
hora, tgpo, alimtot	hora + tgpo + alimtot + hora.alimtot
hora, tgpo, agrtot	hora + tgpo + agrtot + tgpo.agrtot
hora, tgpo, acictot	hora + tgpo + acictot + hora.acictot
hora, tgpo, robotot	hora + tgpo + robotot + hora.tgpo

Tabla 7.15 (cont.)

### 1987

Tabla	Modelo
fecha, hora, alimtot	fecha + hora + alimtot + fecha alimtot
fecha, hora, agrtot	fecha + hora + agrtot
fecha, hora, acictot	fecha + hora + acictot
fecha, hora, robotot	fecha + hora + robotot
fecha, temp, alimtot	fecha + temp + alimtot + fecha alimtot
fecha, temp, agrtot	fecha + temp + agrtot + fecha.temp
fecha, temp, acictot	fecha + temp + acictot + fecha.temp
fecha, temp, robotot	fecha + temp + robotot + fecha.temp
fecha, tgpo, alimtot	fecha + tgpo + alimtot + fecha.tgpo
fecha, tgpo, agrtot	fecha + tgpo + agrtot + fecha.tgpo
fecha, tgpo, acictot	fecha + tgpo + acictot + fecha.tgpo
fecha, tgpo, robotot	fecha + tgpo + robotot + fecha.tgpo
hora, temp, alimtot	hora + temp + alimtot + hora.temp + hora.alimtot + temp.alimtot
hora, temp, agrtot	hora + temp + agrtot
hora, temp, acictot	hora + temp + acictot + hora.temp + hora.acictot + temp.acictot
hora, temp, robotot	hora + temp + robotot
hora, tgpo, alimtot	hora + tgpo + alimtot + hora tgpo
hora, tgpo, agrtot	hora + tgpo + agrtot + hora.tgpo
hora, tgpo, acictot	hora + tgpo + acictot + hora.tgpo
hora, tgpo, robotot	hora + tgpo + robotot + hora.tgpo

En el caso de la tabla de fecha, hora y alimtot, el modelo que ajusta implica que la frecuencia de alimentación está influenciada por la hora, pero es independiente de la fecha; las frecuencias de agresión son independientes de la fecha y la hora, aunque existe interacción entre estas dos últimas; la frecuencia de acicalamiento se ve afectada por la hora, pero es independiente de la fecha; finalmente, la frecuencia de robo es independiente de la fecha y la hora.

Para las tablas de fecha, temperatura y variables conductuales, la alimentación, la agresión, el acicalamiento y el robo de alimento son independientes de la fecha y la temperatura, aunque el modelo indica interacción entre la variables fecha y temp.

Los resultados del análisis de la tabla de fecha, tgpo y alimtot indican que las tres variables son mutuamente independientes, lo que implica que la frecuencia de alimentación no esta influenciada por las otras dos variables; existe interacción de la agresión total y el acicalamiento con el tamaño de grupo, pero no con la fecha; según el análisis de correlación, esta interacción es positiva en ambos casos (ver inciso 7.1); las variables fecha, tgpo y robotot son mutuamente independientes.

El análisis de las tablas de contingencia de hora, temperatura y variables conductuales indica que estas últimas son independientes de la hora y la temperatura; el análisis de varianza (ver inciso 7.1) indica que la temperatura es significativamente diferente en los distintos niveles de hora.

Las frecuencias de alimentación están influenciadas por la hora del día, pero no por el tamaño de grupo; la alimentación fue significativamente menor en las tardes (ver análisis de varianza, inciso 7.1); la frecuencia de agresión depende del tamaño de grupo pero es independiente de la hora, la agresión aumenta a aumentar el tamaño de grupo; la hora tiene influencia en la frecuencia acicalamiento, que es independiente del tamaño de grupo, el acicalamiento es más frecuente en las mañanas; el robo de alimento es independiente del tamaño de grupo y de la hora, pero el tamaño de grupo esta influenciado por la hora.

En 1987 la frecuencia de alimentación depende de la fecha pero no de la hora; la mayor frecuencia de alimentación se presenta a la mitad de al temporada (ver 7.1); el análisis de las demás tablas de contingencia de fecha, hora y variables conductuales indica que estas variables son mutuamente independientes.

Al igual que en el caso anterior, la frecuencia de alimentación está influenciada por la fecha, aunque es independiente de la temperatura; las demás tablas de fecha, temperatura y variables conductuales muestra que las variables conductuales son independientes de la fecha y la temperatura, pero que estas tienen interacción entre sí.

Las tablas de contingencia para fecha, tgpo y variables conductuales indica en su análisis que las variables conductuales no están influenciadas por la fecha y el tamaño de grupo, aunque hay interacción entre las dos últimas.

El modelo que ajusta para las tablas de hora, temperatura y alimentación y la de hora, temperatura y acicalamiento, es el de no interacción de tres factores, lo que indica que hay interacción entre todos los pares de variables pero no cuando se considerar a las tres al mismo tiempo; las tablas de fecha, temperatura y agresión y la de fecha, temperatura y robo de alimento muestran que las tres variables en cada caso son mutuamente independientes.

Las tres variables conductuales que forman cada una de las tablas de hora, tamaño de grupo y variables ambientales son independientes de la hora y el tamaño de grupo, aunque existe interacción entre la variable ambiental y la estructural, resultado que es apoyado por los resultados del análisis de varianza (inciso 7.1).

Algunos de los resultados más relevantes son los siguientes, la edad, como es de esperarse en especies con anidación sincrónica, esta altamente relacionada con la fecha.

El tamaño de las guarderias en 1986 fue significativamente mayor en las primeras horas del dia, que es cuando la temperatura registrada era baja, esta relación se refleja en los modelos log - lineales ajustados.

Las agresiones y el acicalamiento aumentaban cuando había tamaños de guardería grandes, que como ya se dijo ocurría durante las mañanas, generalmente a bajas temperaturas, este resultado también se refleja en el análisis de correlación y en los modelos log - lineales que se ajustaron a las tablas de contingencia; la frecuencia de alimentación también aumenta durante la mañanas, esta relación entre alimentación, acicalamiento y hora es reflejada en los modelos ajustados.

A diferencia de 1986, al siguiente año el tamaño de grupo es más grande durante la tarde, como también se observa en los modelos log - lineales. La frecuencia de alimentación aumenta a mediados de la temporada de 1987, dependencia que se refleja en el modelo ajustado. En este año la frecuencia de acicalamiento también aumenta conforme el tamaño de grupo es mayor.

### 7.3 Componentes Principales

Para analizar otras posibles relaciones que no son evidentes en los datos y tratar reducir las dimensiones de tal forma que la variación en las variables analizadas fuera incluida por un número menor de componentes, se realizó la prueba de componentes principales; este análisis se realizó a todo el conjunto de variables y a las variables conductuales por separado, tanto en 1986 como en 1987.

En la tabla 7.16 su muestran los resultados de este análisis en 1986 para todo el conjunto de variables y para las variables conductuales

Tabla 7.16. Resultados del análisis de Componentes Principales para las nueve variables utilizadas en este trabajo y para las variables conductuales en 1986 y 1987.

1986

Variable	Eigenvalor	Varianza explicada	% Varianza explicada
fecha	3.028	3.028	33.640
hora	1.009	1.009	19.841
temperatura	1.786	1.786	13.896
tamaño de grupo	0.722	0.722	11.215
edad	1.251	1.251	8.024
alimtot	0.437	0.437	4.859
agrtot	0.422	0.422	4.694
acictot	0.208	0.208	2.314
robotot	0.137	0.137	1.517

Tabla 7.16 (cont.)

Variable	Eigenvalor	Varianza explicada	% Varianza explicada
alimtot	1.548	1.548	38.704
agrtot	1.016	1.016	25.394
acictot	0.915	0.915	22.885
robotot	0.521	0.521	13.017

### 1987

Variable	Eigenvalor	Varianza explicada	% Varianza explicada
fecha	2.679	2.679	29.766
hora	2.028	2.028	22.536
temperatura	1.571	1.571	17.458
tamaño de grupo	1.092	1.092	12.134
edad	0.592	0.592	6.573
alimtot	0.535	0.535	5.942
agrtot	0.270	0.270	2.995
acictot	0.166	0.166	1.845
robotot	0.068	0.068	0.751

Variable	Eigenvalor	Varianza explicada	% Varianza explicada
alimtot	1.771	1.771	44.267
agrtot	1.198	1.198	29.940
acictot	0.732	0.732	18.289
robotot	0.300	0.300	7.504

Si se observan que los resultados de la varianza explicada y el porcentaje de la varianza explicada se puede ver que no hay un a variable que explique la mayor parte de la varianza; si se suman los cuatro primeros componentes para todas las variables y los dos primeros para las variables conductuales, estos explican menos de 75% de la varianza total.

Estos resultados llevan a la conclusión de que no es adecuado tratar de explicar la variación total de las variables con un número menor de componentes.

El mismo caso se observa cuando se analizan las variables conductuales por separado, por lo que no existen razones para disminuir la dimensión del problema tratado.

### 8. Conclusiones

A continuación se presentan las principales conclusiones a las que llevó el análisis de los datos utilizados en este trabajo.

El análisis de correlación conduce a las siguientes conclusiones generales.

- Existe una clara correlación entre fecha y edad promedio de los polluelos en ambos años, debido a la sincronía en el nacimiento de las crias
- En 1986 aumentó la frecuencia de agresiones y acicalamiento al aumentar el tamaño de grupo.

Para en análisis de varianza las conclusiones son las siguientes.

- En 1986 el tamaño de las guarderías es significativamente mayor en la mañana, cuando la temperatura es más baja que al medio día o en tarde; la alimentación y el acicalamiento son más frecuentes en las mañanas, que es cuando hay temperaturas bajas; las frecuencias de agresión y acicalamiento aumentan al aumentar el tamaño de grupo, lo que coincide con los resultados de la correlación
- En 1987 el tamaño de grupo es mayor en las tardes, lo que contrasta con el resultado de 1986; la frecuencia de alimentación fueron mayores a mediados de las temporada reproductiva; la frecuencia de acicalamiento es menor al principio de la temporada, que es cuando las crías son más jóvenes; a temperaturas altas hubo mayor frecuencia de agresión; la frecuencia de acicalamiento es mayor en tamaños de grupo grandes, como se observa en 1986; cuando los polluelos son más jóvenes la frecuencia de alimentación es más alta.

Para las tablas de contingencia analizadas, los modelos log - lineales ajustados llevan a las siguientes conclusiones.

- En 1986 la alimentación está influenciada por la hora; la frecuencia de agresión es independiente de la fecha y la hora; el acicalamiento se ve afectado por la hora; el robo de alimento es independiente de la fecha y la hora, los cuales muestran interacción entre ellos.
- Las variables conductuales son independientes de la hora y la temperatura, aunque existe interacción entre las dos últimas variables.
- La alimentación, la fecha y el tamaño de grupo son mutuamente independientes; la agresión y el acicalamiento dependen de la temperatura; el robo de alimento, la fecha y el tamaño de grupo son mutuamente independientes.

- Las variables conductuales son independientes de la hora y la temperatura, pero entre estas dos últimas existe interacción
- La frecuencia de alimentación está influenciada por la hora; la agresión depende del tamaño de grupo; la frecuencia de acicalamiento es dependiente de la hora; el robo de alimento es independiente de la hora y el tamaño de grupo, aunque estos dos tiene interacción.
- En 1987 la alimentación depende de la fecha; las otras variables conductuales, la fecha y la hora son mutuamente independientes
- La alimentación está influenciada por la fecha, el resto de las variables conductuales son independientes de la fecha y la temperatura, que a su vez muestran interacción.
- Todas las variables conductuales son independientes de la fecha y el tamaño de grupo, que interactúan entre sí.
- Hay interacción entre la frecuencia de alimentación, la hora y la temperatura; lo mismo sucede con la frecuencia de acicalamiento, la agresión y el robo de alimento, la hora y la temperatura son mutuamente independientes.
- Las variables conductuales muestran independencia de la hora y el tamaño de grupo, los cuales tienen interacción entre si.

En cuanto al análisis de los Componentes Principales, estos indican que no es posibles reducir la dimensionalidad del problema porque la variación total no es explicada por un un número menor de componentes.

### 9. Referencias

- A. O. U. 1983. <u>Checklist of North American Birds</u>. Sexta edición. American Ornithologist Union. Kansas. 877 pp.
- Altmann, J. 1974. Observational study of behavior: sampling methods. Behaviour 49 (34): 227-266
- Anderson, D., J. Mendoza y J. Keith. 1976. Seabirds in the Gulf of California: a vulnerable, international resource. Natural Resources Journal. 16: 483-505
- Anderson, D. y J. Keith, 1980. The human influence on seabird nesting succes: conservation implications, Biological Conservation, 18: 65-80.
- Anderson, D., S. Beebe y E. Velarde: 1985. Conservación de las islas en un mar en el desierto. Anteproyecto y planes para la administración y conservación del Mar de Cortés y sus islas. Editado por U. C. Davis Publications. SD (200) 1/85, 16 pp.
- Ashmole, N. 1963a. The biology of the wideawake or sooty tern (Sterna fuscata) on Ascencion Island. The Ibis. 103b (3): 297-364.
- Ashmole, N. 1963b. The regulation of numbers of tropical oceanic birds. The Ibis. 103b (3): 458-473.
- Bahre, C. 1983. Human impact: the Midriff Islands, en Case, T. y M. Cody (eds). <u>Islands biogeography of the Sea of Cortes</u>. U. of California Press. Berkeley, 508 pp.
- Bancroft, G. 1927. Notes on the breeding coasial and insular birds of central Lower California. The Condor. 29 (1): 188-195.
- Banks, R. 1963. Birds of Cerralvo Island. The Condor, 65: 300-312.

i or aktivisti palitinah ilah ber

- Bent, A. 1921. Life history of North American gulls and terns, Bull. U. S. Nat. Mus. 113: 211-221.
- Bourillón, L., A. Cantú, F. Eccardi, E. Lira, J. Ramírez, E. Velarde y A. Zavala .1988. Islas del Golfo de California. Secretaria de Gobernación - Universidad Nacional Autónoma de México. México. 292 pp.
- Brockman, H. y C. Barnard. 1979. Kleptoparasitism in birds. Anim. Behav. 27: 487-517.
- Buckley, P. y F. Buckley. 1970. Color variation in the soft parts and down of royal tern chicks. The Auk. 87: 1-13.

- Buckley, F. y P. Buckley. 1972a. The breeding ecology of royal tern <u>Sterna</u> (<u>Thalasseus</u>) <u>maxima</u> maxima. **The Ibis**. 114 (2): 344-359.
- Buckley, P. y F. Buckley. 1972b. Individual egg and chick recognition by adult royal tern (Sterna maxima m.). Animal Behaviour. 20: 457-462.
- Buckley, F. y P. Buckley. 1980. Habitat selection and marine birds, en Burger, J., B. Olla y H. Winn (eds). <u>Behavior of marine animals</u>, vol. 4: marine birds. Plenum Press. New York. 515 pp.
- Burger, J. 1984. Colony stability in least terns. The Condor, 86; 61-67.
- Burger, J. y M. Gochfeld. 1990. Human disturbance and predation, en Seabirds on islands: threats, case studies and action plans. Seabirds specialist group's pre-conference workshop. ICBP World Conference-Seabird Workshop. Hamilton; Nueva Zelanda. Noviembre 1990. 6.

and the second second section is a second second

- Case, T. 1983, en Case T. y M. Cody (eds). Island biogeography in the Sea of Cortes. U. of California Press. Berkeley, 508 pp.
- Caughley, G. 1977. Analysis of vertebrate populations. John Wiley and Sons Ltd. New York. 234 pp.
- -Chrintensen, R. 1990. Log linear models. Springer Verlag, New York, 408 pp.
- -Cochran, W. 1980, Técnicas de muestreo, C.E.C.S.A. México, 513 pp.
- Cody, M., R. Moran y H. Thompson, 1983, en Case T. y M. Cody (eds). <u>Island biogeography in the Sea of Cortes.</u> U. of California Press: Berkeley, 508 pp.
- Cott, H. 1954. The explotation of wild birds for their eggs. The Ibis. 96: 129-149.
- Cullen, J. 1960. Some adaptations in the nesting behavior of terns. 12th Inter. Ornithol. Congr. 153-157.
- Davis, L. 1982. Creching behavior of adelle penguin chicks (<u>Pygoscelis adeliae</u>). New Zealand Journal of Zoology, 9: 279-286.
- Diario Oficial de la Federación (D.O.F.), 30 de mayo de 1964. Gobierno Federal de los Estados Unidos Mexicanos.
- Duffy, D. 1980. Patterns of piracy by peruvian seabirds: a depth hypothesis. The Ibis. 122: 521-525.

- Dunn, E. 1973. Roobing behavior of roseate terns. The Auk. 90: 641-651.
- Evans, M. 1973. The reproductive ethology of the caspian tern (<u>Hydroprogne caspia</u>) breeding at San Diego Bay. Tesis San Diego State University. San Diego, California. 154 pp.
- -Fienberg S. 1980. The Analisis of Cross Clasified Categorical Data. The MIT Press, Cambridge. 198 pp.
- Flint, E. 1984. Energetics and social behavior of the sooty tern (Sterna fuscata) in the central Pacific. Tesis de doctorado, University of California, Los Angeles, 132-149.
- Furness, R. 1982. Competition between fisheries and seabirds comunities. Adv. Mar. Biol. 20: 225-307.
- Furness, R. y P. Monaghan. 1987. Seabird ecology. Blackie and Son Ltd. 164 pp.
- Furness, R. y D. Nettleship. 1991. Introductory remarks: seabirds as monitors of changing marine environments. Inter. Congr. 20: 2239-2245.
- Gastil, G., J. Minch y R. Phillips. 1983, en Case T. y M. Cody (eds). Island biogeography in the Sea of Cortes. U. of California Press. Berkeley. 508 pp.
- Giri, N. 1977. Multivariate Statistical Inference: Academic Press, New York 319 pp.
- Gorman, M. y H. Milne. 1972. Créche behaviour in the common eider, <u>Somateria m. mollissima</u>. L. Ornis Scandinavica. 3: 21-26.
- Haberman S. 1978, <u>Analysis of Qualitative Data</u>, V-1, <u>Introductory Topics</u>, Academic Press, New York.368 pp.
- Hair, J., R. Anderson, R. Tatham y W. Black. 1992. Multivariate Data Analysis With Readings. MacMillan Publishing Co. New York, 544 pp.
- Haley, D. 1984, en Haley, D (ed). <u>Seabird eastern north Pacific ans Arctic waters</u>. Pacific Search Press. Washington. 214 pp.
- Hamilton, W. 1971. Geometry for the selfish herd. Journal of Theoretical Biology. 31: 295-311.
- Harrison, P. 1983. Seabirds, an identification guide. Houghton Millin Co. Boston. 448 pp.
- Harrison, C. 1984. Terns, family Laridae, en Haley D. (ed). <u>Seabirds easatern north Pacific and Arctic waters</u>. Pacific Search Press, Washington. 214 pp.

- Hinde, R. 1973. On the design of check-sheets. Primates 14 (4): 393-406.
- Hounde, A. 1983. Nest density, habitat choice and predation in a common tern colony. Colonial waterbirds. 6: 178-184.
- Hulsman, K. 1976. The robbing behavior of terns and gulls. Emu. 76: 143-149.
- Hulsman, K. 1984. Selection of prey and succes of silver gulls robbing crested terns. The Condor. 86: 130-138.
- Hulsman, K. y G. Smith. 1988: Biology and growth of the black-naped tern <u>Sterna sumatrana</u>: an hypotesis to explain the relative growth rates of inshore, offshore and pelagic feeders. Emu. 88: 234-242.
- Jehl, J. 1984. Conservation problems of seabirds in Baja California and the Pacific northwest ICBP Tecnical Publications 2: 41-48.

- Kirven, M. 1969. The breeding ecology of caspian terns (<u>Hydropogne caspia</u>) and elegant tern (<u>Thalasseus elegans</u>) at San Diego Bay. Tesis San Diego State College. San Diego. 114 pp.
- Lenher, P. 1979. <u>Handbook of ethological methods</u>. Garland STPM press. New York. 403 pp.
- Ludwing, J. y J. Reynolds. 1988. <u>Statistical ecology, a primer on methods and computing.</u>
  John Wiley & Sons, New York, 337 pp.
- Mailliard, J. 1923. Expedition of the California Academy of Sciences to the Gulf of California in 1921. The birds, Procedings of the California Academy of Sciences. 12 (24): 443-456.
- Maluf, L. 1983, en Case T. y M. Cody (eds). <u>Island biogeography in the Sea of Cortes</u>. U. of California

  Press, Berkeley, 508 pp.
- Manly, B.1986. <u>Multivariate statistical methods, a primer</u>. Chapman & Hall, London, 159 pp.
- Magnusson, W. 1980 Hatching and creche formation in <u>Cocodylus porosus</u>. Copeia. 2: 359-362.
- Marques, M. 1988. <u>Probabilidad y Estadística para Ciencias Quimico Biológicas</u>. UNAM, México. 657 pp.

- Maxwell, G. y G. Smith. 1983. Nest sites competition and population estimates of island nesting common tern, ring-billed gulls and herring gulls in the St. Lawrence River. The Kingbird. 19-25.
- McIntyre, J. 1983. Nurseries: a consideration of habitat requirements during the early chick-rearing period in common loons. J. Field Ornithol. 54 (3): 247-253.
- Miller, A. 1960. Adaptation of breeding schedule to latitude. Proc. XII Inter. Ornith. Congr. Helsinki (1958), 513-522.
- Monaghan, P. J. Uttley y M. Burns. 1991. The influence of changes in prey availability on the breeding ecology of terns. Inter. Congr. 20: 2257-2262.
- Montgomery, D.1991. <u>Diseño y análisis de experimentos</u>. Grupo editorial Iberoamericana, México. 589 pp.
- Morrison, D.1978. Multivariate Statistica methods. MacGraw Hill, Singapure. 415 pp.
- Murno, J. y J. Bédard. 1977. Gull predation and creching behavior in the common eider. J. Anim. Ecol.. 46: 799-810
- Muselet, D. 1982. Formation d'une crèche dans une colonie de sternes pierregarins <u>Sterna hirundo</u>. L'Osieau et la Revue Franc, aise D'Ornithologie. 52: 372.
- National Geographic Society, 1983. Field guide of the birds of North America, National Geographic Society, Primera edición. Washington, 463 pp.
- Nelson, B. 1980. Seabirds, their biology and ecology. Hamlyn, Londres. 224 pp.
- Nettleship, D. 1991. Seabird mamagement and future research. Colonial Waterbirds. 14 (2): 77-83.
- Nisbet I. 1990. Effects of pollution on marine birds, en Seabirds on islands: threats, case studies and action plans. Seabirds specialist group's pre-conference workshop. ICBP World Conference-Seabird Workshop. Hamilton, Nueva Zelanda. Noviembre 1990. 2.
- Olguin J. 1986, Residuales en Modelos para Datos Categóricos, Tesis de Maestria. UACPyP, UNAM. 154 pp.

the man Anna San and Park

- Olguin J. 1989. Ajuste de un modelo log lineal con variables ordinales a datos de servicios del sector salud. Memorias del III Foro de Estadística Aplicada. UNAM, México. 30 - 39.
- Peterson, R y E. Chalif. 1973. <u>A field guide to mexican birds</u>. Houghton Mifflin Co. Boston. 298 pp.

- Ridway, R. 1919. The birds of north and middle America. Bull. U. S. Nat. Mus. 50 (8): 472-474.
- Safina, L. y J. Burger. 1988. Prey dinamics and the breeding phenology of common tern (Sterna hirundo). The Auk. 105: 720-726.
- Schaffner, F. 1982. Aspects of the reproductive ecology of the elegant tern (<u>Sterna elegans</u>) at San Diego Bay. Tesis San Diego State University. San Diego 182 pp.
- Schaffner, F. 1986. Trends in elegant tern and northern anchovy populations in California. The Condor. 88: 347-354.
- Secretaria de Gobernación y Secretaria de Marina. 1987. <u>Islas Mexicanas. Regimen Jurídico y Catálogo</u>. México. 154 pp.
- Small, A. 1951. An unusual concentration of elegant terns in southern California. The Condor. 53: 154.
- Smith, A. 1975. Studies of breeding sandwich tern. Brit. Birds. 68: 142-156.
- Steel, R. y J. Torrie. 1988. <u>Bioestadística: Principios y Procedimientos</u>. McGraw Hill, México. 622 pp.
- Tobón-García, E. y E. Velarde. 1987. Some activities in the creches of the elegant tern (<u>Sterna elegans</u>) in Isla Rasa, Baja California, México. Conferencia presentada en el XIV Annual Meeting of the Pacific Seabird Group. Pacific Grove, California. Diciembre 1987.
- Tobón-García , E. D. 1992. Biologia Reproductiva de la Golondrina marina elegante (<u>Sterna elegans</u>) con énfasis en la conducata de las guarderías en la colonia de Isla Rasa, Golfo de California, México. Tesis de licenciatura. Facultad de Ciencias, Universidad Nacional Autónoma de México.
- Tordesillas, M. 1992. Dieta del gallito de mar elegante (Sterna elegans) durante la temporada de reproducción de 1985 y 1986 en Isla Rasa, B.C. (Aves: Laridae). Tesis de licenciatura. Facultad de Ciencias, Universidad Nacional Autónoma de México.
- Tordesillas, M y E. Velarde. 1987. Diet of the elegant tern (<u>Sterna elegans</u>) in Rasa Island, Baja California, México. Conferencia presentada en el XIV Annual Meeting of the Pacific Seabird Group. Pacific Grove, California Diciembre 1987.
- Velarde, E. 1989. Conducta y ecología de la reproducción de la gaviota parda (<u>Larus heermanni</u>) en Isla Rasa, Baja California. Tesis de doctorado, Facultad de Ciencias, Universidad Nacional Autónoma de México. 129 pp.

- Velarde, E. y J Arriola. 1989. Interacción de la gaviota parda (<u>Larus heermanni</u>) y el gallito de mar elegante (<u>Sterna elegans</u>) con los peces pelágicos menores que constituyen su alimento, durante la temporada de reproducción en Isla Rasa, Baja California. Cartel presentado en el II Congreso de Investigadores del Mar de Cortés, A. C. Hermosillo, Sonora, 1989.
- Vidal, N. 1967. Aportación al conocimiento de la Isla Rasa, Baja California. Tesis de licenciatura. Facultad de Ciencias, Universidad Nacional Autónoma de México. 48 pp.
- Walker, L. 1965. Baja's island of birds. Pacific Discovery. 18 (3): 27-31.

### 10. Anexos

#### Anexo 1:

Datos de las observaciones de las guarderías en 1986 y 1987 en Isla Rasa. Se presenta la codificación de la fecha.

OBSERVACIONES EN GUARDERIAS 1986 datos de las actividades en las guarderias en 1986 (actividad total)

fecha		hora	temp	1gpo	edad	alimtot	agrtot	acitot	robtot
	_1	9	26	2.5	1.5	0	2	13	0
	2	8		6.5	1.5	7	2	16	1
	. 3	15	29	7.5	2	4	0	0	
	3)	16	30	4	3		. 17	0	7
	4	8	23	4.5	2	6	5	29	
	5	10	23	2.5	2			4	
	_5	16	27	3	2.5		1	0	4
	_ 5	18	25.5	5	2.5		7	5	
	- 5	15	28	5	2.5	1	9	2	0
	6	12	28.5	4.5	2.5		3	19	17
	_6	13	28.5	4.5	2.5		4	32	10
	6		20	5.5	2.5	6	9	21	2
	_6	14	28	6	2.5	3	11	11	
	- 6		21.5	12.5	2.5	6	19	67	8
	-7	17	35	1	2.5	3	0		0
	-7	16	36.5	1.5	2.5		0	1	2
	7	15	37	1.5	2.5		3	0	1
	7	11	33.5	2	2.5		0	0	2
		10	30.5	2.5	2.5	2	Ž	9	3
	7	9	27.5	4.5	2.5	2	3	4	
	-7	18	30.5	16	2.5	4	30	42	4
	8	14	33.5	2	2.5	10	0	0	3
	8	13	34	2	2.5	5	0	2	4
	- 8	12	34	2.5	2.5	2	3 16	0	2
	8	7	26.5 28	7.5	2.5	2 6		21 16	
	9	18	26.5	9.5 1	2.5	0	7	21	
	릚	17	27.5	<u>`</u>	2.5 2.5	5	7	34	2 2 2
	9	16	27.5	<u>-</u>	2.5	- 0	4	7	8
	9	15	29	2.5	2.5	- 8	2	2	1
	- 3	10	28.5	5	2.5	4	- +	24	<del></del>
	9	11	30	- 5	2.5		<del>- i</del>	9	3
	9		26.5	5.5	2.5	3	12	21	<u></u>
	10	13	30.5	- 1	3	8		3	
	10	12	31	i	3	1	10	1	5 2
	10	14	29	2.5	3		4	6	8
	10	- 6	22.5	5	3	2	4	7	1
	10	8	25	7.5	3	7	- 6	106	5
	11	18	28	1	3		ō	0	1
	11	10	32	1	3		0	8	1
	11	17	30	35	3		- 6	20	0
	12	- 8	26.5	105	3.5		10	102	3
	12	<del></del>	24.5	13.5	3.5	5	8	66	4
	13	7	22.5	13	3.5		6	30	_

## OBSERVACIONES EN GUARDERIAS 1987 datos de las actividades en las guarderias en 1987 (actividad total)

lecha	hora	temp	tgpo	edad	alimtot	agrtot	acictot	robotat
	117	26.5	4.5	12	7	6	6	2
1	[8	33	9	2	11	10	6	lo
2	17	25	5	2	8	1	4	4
2	8	31	6.5	2	2	2	10	0
3	7	28	4.5	2	0	3	9	0
3	16	29.5	16.5	2	7	12	15	2
4	7	28	8	2	3	5	16	0
4	16	29.5	29.5	2	2	2	35	0
5	9	29.5	2.5	2	1	5	13	10
5	18	27.5	23.5	2	4	11	10	1
5	9	30.5	10	2	0	2	23	10
6	18	26	47.5	2	17	19	28	3
7	В	29.5	15	2	3	9	19	11
7	17	31	16	2	5	0	16	0
3	8	30	13	2.5	6	<u> </u>	7	1
8	17	29	20.5	2.5	10	0	48	0
9	16	27.5	5	3	3	0	14	0
	7	26.5	16.5	3	10	12	48	0
10	16	28.5	8.5	3	6	4	21	4
10	7	28.5	13.5	3	13	1	29	0
11	7	28.5	6.5	3	1	5	32	0
11	8	29.5	10.5	3	11	7	19	0
11	. 9	29.5	14	3	6	8	26	2
11	18	28.5	12	3.5	o	3	25	0
11	16	32.5	18.5	3.5	0	14	10	0
11	17	31	21.5	3.5	0	37	55	0
12	7	25	111	3	10	4	40	0
12	8	25.5	13.5	3	2	7	47	0
12	9	27	17.5	3	2	9	52	1
12	18	27.5	12.5	3.5	1	10	44	0
12	16	32.5	18	3.5	11	28	20	10
13	9	34	13	3.5	3	4	16	0
13	8	30.5	14	3.5	0	2	28	0
13	7	28	16	3.5	4	1	22	2
13	16	34.5	17	4	0	18	26	0
13	17	33	22	4	i	10	31	0
3	18	31	24.5	4	0	7	34	0
14	9	26.5	12	4.5	4	0	24	1
14	18	27	12.5	4.5	Ö	0	9	0
14	8	25	14	4.5	11	2	24	1
14	17	29	19	4.5	0	1	13	1
14	7	24	21	4.5	3	4	64	lö –
14	16	31	21.5	4.5	D	4	15	10

codificacion	codificacion de fecha 1986							
	fecha							
1	04.06.86							
2	05.06.86							
3	06.06.86							
4	07.06.86							
5	09.06.86							
6	10.06.86							
7	11.06.86							
. 8	12.06.86							
9	13.06.86							
10	_14.06.86							
11	16.06.86							
12	17.06.86							
13	21.06.86							

codificacion	codificacion de fecha 1987							
	fecha							
1	01.06.87							
2	02.06.87							
3	03.06.87							
4	04.06.87							
5	06.06.87							
6	07.06.87							
7	08,06.87							
8	09.06.87							
9	10.06.87							
10	11.06.87							
11	14,06.87							
12	16,06.87							
13	20.06.87							
14	21.06.87							

#### Anexo 2:

Tablas de contingencia obtenidas de los datos en 1986, que fueron utilizadas para el análisis de los modelos log - lineales. Se obtuvieron tablas de contingencia similares para 1987, que no se presenta aqui.

, 4.								
fecha	hora	alimtot 1 2		Total	fecha	hora	agrtot2	Total
1	1 2 3	2 0 5	000	4 0 5	1	1 2 3	4 0 0 0 2 3	4 0 5
2	1 2 3	5 6 8	3 2 0	8 8 8	2	1 2 3	2 6 7 1 6 2	6 8 8
3	1 2 3	4 1 2	2 2 0	6 3 2	. 3	1 2 3	3 3 2 1	6 3 2
	Total	33	11			Total	27 17	44
fecha	hora	acictot 1 2		Total	fecha	hora	robotot	Total
1	1 2 3	1 0 5	000	4 0 5	1	1 2 3	4 0 0 0	4 0 5
2	1 2 3	1 4 4	7 4	8 B 8	2	1 2 3	6 2 5 3 7 1	8 8 8
3	1 2 3	0 2 1	6 1	6 3 2	3	1 2 3	6 0 2 1 2 0	6 3 2
	Total	18	26	44		Total	36 8	44
fecha	_temp	alimtot		Total	fecha	temp	agrtot 1 2	agrtot Total
fecha 1	lemp 1 2 3		2 0	Total 4 5 0	fecha 1	temp 1 2 3	agriot 2 3 1 3 2 2 0 0	Total 4 5
	1 2	1 2 2 5	٥	4 5		1 2	1 2 3 1 3 2	Total 4 5
1	1 2 3 1 2	1 2 5 0 0	2 2	4 5 0 2 15	1	1 2 3 1 2	1 2 3 1 3 2 0 0	Total 4 5
2	1 2 3 1 2 3	1 2 5 0 0 0 13 6 2 4 1 33	0 2 2 1 2 2 0 11	4 5 0 2 15 7 4 6	2	1 2 3 1 2 3	1 2 3 1 3 2 0 0 0 2 8 7 7 0 2 2 3 3	Total 4 5 0 2 15 7 4 6
3	1 2 3 1 2 3 1 2 3 Total	1 2 2 5 0 0 13 6 2 4 1 33 3 3 a acletot	0 2 2 1 2 2 0	4 5 0 2 15 7 4 6 1	3	1 2 3 1 2 3 1 2 3 Total	1 2 3 1 3 2 0 0 0 2 8 7 7 0 2 2 3 3 1	Total 4 5 0 2 15 7 7 4 6 1 1 44
2	1 2 3 1 2 3 Total temp	1 2 5 0 0 0 13 5 6 2 4 1 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3	0 0 2 2 1 2 2 0 11	4 5 0 0 2 15 7 4 6 1 44 4 4 4 4 4 4 4 4 5 5 5 6 6 6 6 6 6 6	2	1 2 3 1 2 3 Total	1 2 3 1 3 1 3 2 0 0 0 2 8 8 7 7 0 2 2 3 3 3 3 1 0 0 27 17 17 1 robotot 1 2 4 0 4 1 1	Total 4 5 0 0 2 15 7 7 4 6 1 4 4 4 4 5 5 0
1 2 3	1 2 3 3 1 2 2 3 3 Total	1 2 2 5 0 0 0 13 6 6 2 4 1 3 33 3 acietot 1 2 2 2 2	0 0 2 2 1 2 2 0 11	4 5 0 2 15 7 4 6 1 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4	1 2 3 3 fecha	1 2 3 1 2 3 3 Total	1 2 3 1 2 0 0 0 2 8 7 7 0 2 2 3 3 3 1 0 0 27 17 17 17 17 17 17 17 18 1 1 1 1 1 1 1	Total 4 5 0 2 15 7 4 6 1 44  Total 4 5 0
1 2 3 3 fecha 1	1 2 3 3 1 2 2 3 3 Total	1 2 5 0 0 0 13 6 6 2 4 1 1 3 33 3 3 3 3 4 4 1 1 2 2 2 4 4 0 0 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	0 0 2 2 1 2 2 0 11 2 1 1 0 2 13	4 5 0 2 15 7 7 4 6 6 1 1 4 4 4 4 4 4 5 0 2 2 1 15	1 2: 3 3 fecha 1	1 2 3 1 2 2 3 3 Total	1 2 3 1 2 0 0 0 2 8 7 7 0 2 2 3 3 3 1 0 0 27 17 17 17 17 17 17 17 18 1 1 1 1 1 1 1	Total 4 5 0 0 2 15 7 7 4 6 1 4 4 4 4 5 5 0

1 2		Total	fecha	tgpo	1 2	Totat
	6 1			1	4 3	
3	1 1		1	2 3	2 0 0 0	. 2
1 2	16 3 2 1	19	2	1	15 4 0 3	19
3	1 1	2_		3	0 _ 2	2
1	5 2			1	5 2	
3	1 1	2		5	0 2	
Total	33 11	44		Total	27 17	44
1	seletot	1 .	10.0	L. Verl		
tgpo	1 2	Total	fecha	tgpo	1 2 2	Total
1			140000	4 ME 1	56 54 6 14 1 1	
3	0 0	0	2 4 3 Miles (144	3:	0 - 0	
		19	Secretaria de la constanta de	1	15 4	19
3	02	2		production 3	Albert Habe	
		7.4	Opposition and the second	######################################	#: -: 6 = : 1	. 7
3	0 2	2	10000000000	20 E 3		2
Total	18 26	44	1. 计数据	Total	36	- 44
1	alimini	1 - 3 - 75 - 192	n best		Rigger Statistica and Co.	
temp	1 2	Total	hora	temp	1 2	Total
- 1		9	TELEVIER .	1	5 4	9
3	10	43.542 A.S.	designation of	*******3	10	1
		Q				7
	3 1	4		3	4 0	4
뷞		1		1 2		1
3	3 0	3		3	3 0	
Total	33 11	44		Total	27 17	44
	aciclot	1			l robotot I	
temp	1 2	Total	hora	temp	1 2	Total
1		9	1	1	8 1 7 1	. 6
3	0 1	1		3	1 0	1
1		. 0	,	1 2		7
3	4 0	4		3	4 0	
1		as calling	3	1		11
3	3 0	40 TH 3 F		3	3 0	3
Total	18 26	44		Total	36 8	44
	2 3 3 Total temp temp 1 2 3 3 1 1 2 3 3 1 1 2 3 3 1 1 2 3 3 1 1 2 3 3 1 1 2 2 3 3 1 1 1 2 2 3 3 1 1 1 1	Total   33   11     tgpo	Total   Total   Total	Total   S	2	Total

# ESTA TESIS NO DEBE SALIR DE LA BUBLIOTECA

			alimto	t ]		-		agrtot		
	hora	tgpo	11	2	Total	hora	tgpo	1	_2	Total
		1	8	2	10		1	7	3	10
	1	2	2	3	5	1	2	2	3	5
		3	11	2	3		3	0	3	3
	_	1	6	4	10	ĺ	1	9	- 1	10
	2	2	1 1	91	1	2	2	0	- 11	1
-		3	<u> </u>		0		3		0	
	_	1	13	0	13	_	1	8	5	13
	3	2	1	8	!	3	3	, ,	91	1
-					<del></del>			- 0	- !	
		Total	33	11	44	Į.	Total	27	17	44
			acicto					roboto		
_	hora	tgpo	acicto 1	2	Total	hora	tgpo	roboto 1	1 2	Total
=	hora	tgpo 1	acicto 1 2	2 8	Total 10	hora	tgpo 1	roboto 1		10
-	hora 1	1 2	1	2 8 5		hora 1	1 2	1		-
	hora 1	1gpo 1 2 3	1 2 0 0	2 8 5 3	10 5 3	hora 1	1 2 3	1	2 1 0 1	10 5 3
-	1	1 2 3	1	2 8 5		1	1 2 31	1		10
-	hora 1	1 2 3 1 2	1 2 0 0	2 8 5 3 4 1	10 5 3	hora1	1 2 31 1 2	9 5 2 7 0	2 1 0 1 3 1	10 5 3
-	1	1 2 3	1 2 0 0 6 0	2 8 5 3 4 1	10 5 3 10 1	1	1 2 31	1	2 1 0 1 3 1 0	10 5 3 10 1 0
-	1 2	1 2 3 1 2 3	1 2 0 0	2 8 5 3 4 1 0	10 5 3	2	1 2 31 1 2	9 5 2 7 0	2 1 0 1 3 1 0	10 5 3
-	1	1 2 3 1 2 3	1 2 0 0 6 0	2 8 5 3 4 1	10 5 3 10 1	1	1 2 31 1 2 3	9 5 2 7 0	2 1 0 1 3 1 0 2 0	10 5 3 10 1 0
-	2	1 2 3 1 2 3	1 2 0 0 6 0	2 8 5 3 4 1 0	10 5 3 10 1	2	1 2 31 1 2	9 5 2 7 0	2 1 0 1 3 1 0 2 0 0	10 5 3 10 1 0

#### Anexo 3:

Ejemplo Del listado obtenido en el paquete estadístico GLIM para el ajuste de los modelos log - lineales a las tablas de contingencia. En este caso se presenta el ajuste de la tabla de fecha, hora y alimtot para 1986; los modelos ajustados que se presentan en este listado son fecha + hora + alimtot y fecha + hora + alimto + fecha hora. El término "scaled deviance" es un estimador de 1.º

```
[o] GLIM 3.77 update 0 (copyright)1985 Royal Statistical Society, London
 (i) 7 Sunits 18
 [i] 7 Sfact fecha 3 hora 3 alimtot 2
 [i] SFAC? Sdata y fecha hora alimtot
 ii) SDAT? Sread
 11 SREA7 2 1 1 1
 [i] SREA72 1 1 2
 | SREA? 0 1 2 1
 iii SREA? 0 1 2 2
 [i] $REA7 5 1 3 1
 [i] SREA? 0 1 3 2
[i] SREA? 5 2 1 1
 III SREA? 3 2 1 2
 [i] SREA? 6 2 2 1
 iii SREA? 2 2 2 2
 [i] SREA78 2 3 1
 fil SREA? 0 2 3 2
 111 SREA7 4 3 1 1
111 SREA7 2 3 1 2
[i] SREA? 1 3 2 1
 III SREA? 2 3 2 2
 (i) SREA? 2 3 3 1
[i] SREA70 3 3 2
[i] ? Syvar y
 [i] ? Serror p
[i] ? $link 1
 (i) 7 Sfit fecha+hora+alimtot
 iii SFIT?
 fil SFIT? Screultados
 [o] scaled deviance = 20,874 at cycle 4
         df. = 12
[i] SCOM? Sdis mer
[o] Current model:
[o] number of units is 18
[o] y-variate Y
[o] weight
o offset
[n] probability distribution is POISSON
          link function is LOGARITHM
         scale parameter is 1.000
[o] terms = 1 + FECH + HORA + ALIM
       estimate s.e. parameter
fol
         1.016 0.3891 1
         0.9808 0.3907 FECH(2)
         0,2007 0.4493 FECH(3)
[o]
     4 -0.4925 0.3826 HORA(2)
[0]
     5 -0.1823 0.3495 HORA(3)
     6 -1.099 0.3480 ALIM(2)
     scale parameter taken as 1.000
 [0]
[0]
    unit observed fitted residual
           2 2.761 -0.458
     1
ioi
               0.920
                       1.125
              1.688 -1.299
lol
           0 0.563 -0.750
Ìοί
           5 2.301
                       1.779
               0.767
                      -0.876
```

```
7.364
                 2.455
                         0.348
       9
                 4.500
                         0.707
      10
                1.500
                          0.408
                  6.136
                          0.752
      12
             0
                  2.045
                          -1.430
      13
                  3.375
                          0.340
      14
                  1.125
                          0.825
      15
                  2.063
                         -0.740
             2 0.688 1.583
 0
      17
                  2.813 -0.484
 ioi
             0 0.938 -0.968
 [0]
 [i] SDIS? Sfit +fecha.hora
 lil SFIT? Sc resultados
 [0] scaled deviance = 12.901 (change = -7.972) at cycle 8
 [o] d.f. = 8 (change = -4 )
[i] SCOM? Sdis mer
 [o] Current model:
[o] Current model:
[o] number of units is 18
[o] y-variate Y
[o] weight *
 o weight o
[0] probability distribution is POISSON
          link function is LOGARITHM
         scale parameter is 1,000
[0] terms = 1 + FECH + HORA + ALIM + FECH HORA
[0]
    estimate s.e. parameter
1 1.099 0.5075 1
2 0.6931 0.6124 FECH(2)
 ioi
ioi
 ioi
     3 0.4055
                    0.6455 FECH(3)
 įοj
                    31.66 HORA(2)
0.6708 HORA(3)
-9.296
          0.2231
                    0.3482 ALIM(2)
        -1.099
     7 9.296 31.66 FECH(2).HORA(2)
8 -0.2231 0.8367 FECH(2).HORA(3)
9 8.603 31.67 FECH(3).HORA(2)
10 -1.322 1.057 FECH(3).HORA(3)
     7
     scale parameter taken as 1.000
    unit observed fitted residual
            2 3.000 -0.577
(o)
            2
                1.000
                       1.000
3
            0
                0.000 -0.017
     4
            O
               0.000 +0.010
     5
                3.750
                        0.645
     6
                1.250
                       -1.118
     7
                6.000
                        -0.408
                        0.707
                2.000
            3
     9
                6.000
                         0.000
     10
                 2.000
                         0.000
            2
     11
                 6,000
                         0.816
2.000
     12
            0
                         -1.414
                 4.500
     13
                        -0.236
     14
            2
                 1.500
                         0.408
     15
                 2.250
                        0.833
     16
                 0.750
                         1.443
                 1.500
                         0.408
     17
     18
                 0.500
                        -0.707
fil Sston
```

#### Anexo 4:

Resultados obtenidos en el paquete estadístico GLIM para el ajuste de los modelos log - lineales a las tablas de contingencia. La simbología es la siguiente; jerar: jerarquía del modelos; mod; modelo log - lineal ajustado; L²: Estimador de máxima verosimilitud; g.l.: grados de libertad; p: probabilidad de una distribucón de Ji cuadrada; s: valors significativo al 5%.

1 0.005

7.415

1 0.006

9.469

1986

jerar	mod	f _	alimto	ot	_		agrto	1			acict	ot			rob	otot	
	$\mathbb{I}$	Ĺ²	g.l.	p	s	L <sup>2</sup>	g.i.	р	s	L²	g.l.	P	8	L²	g.l	P,	s
a		20,874	12	0.052	Ī	21.106	12	0.049	•	28.208	12	0.005	٠	15.264	12	0.227	Г
_	2	12.901	8	0.115	T	13.242	8	0.104		20.236	8	0.009	٠	7.291	₽	0.506	Τ
	d1-2	7.973	-	0.005	ŀ	7.864	-	0.005	•	7.972	ī	0.005	٠	7.973	1	0.005	ŀ
	3	11.934	6	0.063	Γ	12.884	6	0.045	٠	16.805	6	0.01	٠	5.539	6	0.477	Г
	d2-3	0.967	1	0.325	Г	0.358	1	0.55	1	3.431	Ĩ,	0.064		1.752	1	0.186	Г
	4	1.1802	4	0.881		9.811	4	0.044	٠	2.585	4	0.629	П	3.14	4	0.535	↾
	d3-4	10.754	1	0.001	١	3.073	1	0.08	·	14.22	1	2E-04	٠	2.399	1	0.121	Γ
5	1	20.874	12	0.052	Ī	21.106	12	0.049	·	28.208	12	0.005	•	15.264	12	0.227	Г
	2	12.901	- 8	0.115		13.242	8	0.104		20.236	8	0.009	F	7.291	8	0.506	H
	d1-2	7.973	1	0.005	ŀ	7.8638	1	0.005	•	7.972	1	0.005	•	7.973	1	0.005	ŀ
	3	1.893	6	0.929	П	10.49	6	0.105	П	7.512	6	0.276	П	4.325	6	0.633	↾
	d2-3	11.008	1	9E-04	ŀ	2.7522	1	0.097	П	12.724	1	4E-04	٠	2.966	1	0.085	┢
	4	1.1802	4	0.881	П	9.811	4	0.044	•	2.585	4	0.629	П	3.14	4	0.535	Г
_	d3-4	0.7128	1	0.399		0.679	1	0.41	П	4.927	1	0.026	٠	1.185	1	0.276	T
-	1	20.874	12	0.052	٦	21.106	12	0.049	•	28.208	12	0.005	•	15.264	12	0.227	Г
_	2	19.907	10	0.03	•	20.266	10	0.027	•	24.777	10	0.006	•	13.512	10	0.196	T
_	d1-2	0.967	1	0.325	П	0.84	1	0.359	П	3,431	1	0.064	П	1.752	1	0.186	Г
_	3	11.934	6	0.063	П	12.884	6	0.045	r	16.805	6	0.01	7	5.539	6	0.477	ļ-
_	d2-3	7.973	- 1	0.005	•	7.382	1	0.007	•	7.972	-1	0.005	7	7.973	1	0.005	·
_	4	1.1802	4	0.881	Ħ	9.811	4	0.044	П	2.585	4	0.629	П	3.14	4	0.535	Г
	d3-4	10.754	- 1	0.001	1	3.073	1	0.08	П	14.22	-1	2E-04	•	2.399	1	0.121	Ι-
	1	20.874	12	0.052	П	21.106	12	0.049	•	28.208	12	0.005	٦	15.264	12	0.227	Г
_	2	19.907	10	0.03	ŀ	20.266	10	0.027		24.777	10	0.006	•	13.512	10	0.196	Г
_	d1-2	0.967	7	0.325	П	0.84	1	0.359	П	3.431	- 1	0.064	٦	1.752	٦	0.186	_
	3	8.9	8	0.351	П	17.226	8	0.028	•	12.054	8	0.149	П	10.547	8	0.229	_
	d2-3	11.007	-1	9E-04	1	3.04	٦	0.081	П	12.723	-1	4E-04	•	2.965	1	0.085	Γ
	4	1.1802	4	0.881	П	9.811	4	0.044	•	2.585	4	0.629	٦	3.14	4	0.535	Γ
	d3-4	7.7198	-1	0.005	•	7.415	1	0.006	•	9.469	-1	0.002	•	7.407	1	0.006	٠
_	1	20.874	12	0.052	П	21.106	12	0.049	•	28.208	12	0.005	•	15.264	12	0.227	Г
_	2	9.866	10	0.452	П	18.368	10	0.049	•	15.485	10	0.115	7	12.298	10	0.266	Г
	d1-2	11.008	7	9E-04	Ī	2.738	11	0.098		12.723	1	4E-04	•	2.966	1	0.085	Г
	3	1.893	6	0.929	П	10.49	- 6	0,105		7.512	6	0.276	٦	5.539	6	0.477	Г
	d2-3	7.973	1	0.005	ī	7.878	1	0.005	•	7.973	-1	0.005	•	6,759	1	0.009	·
	4	1,1802	4	0.881	П	9.811	4	0.044	•	2.585	4	0.629	┪	3.14	4	0.535	Г
	d3·4	0.7128	-1	0.399	П	0.679	1	0.41		4.927	-1	0.026	•	2.399	-1	0.121	Г
	1	20.874	12	0.052	П	21.106	12	0.049	•	28.208	12	0.005	া	15.264	12	0.227	Г
_	2	9.866	10	0.452	Н	18.368	10	0.049	$\overline{}$	15.485	10	0.115	7	12.298	10	0.266	Г
_	d1-2	11.00B	1	9E-04	Ħ	2.738	-1	0.098		12.723	<del>-</del> 1	4E-04	ন	2.966	1	0.085	Γ
	3	8.9	8	0.351	Н	17.226	8	0.028	$\overline{}$	12.054	В	0.149	7	10.547	8	0.229	Г
_	d2-3	0.966	1	0.326	Н	1.142	- 1	0.285		3.431	-1	0.064	╗	1.751	1	0.186	
_	4	1,1802	4	0.881	Н	9.811	4	0.044	$\overline{}$	2,585	4	0.629	7	3.14	4	0.535	$\vdash$

7.407

0.002

fecha, temp

jerar	mod		slimte	ot			agrto	1			acict	ot		robotot				
		L²	g.l.	P	8	L²	g.l.	P	5	L²	g.l,	р	5	L²	g.l	Р	5	
a	1.	23.683	12	0.022	·	23.332	12	0.025	•	39,335	12	9E-05	٠	19.893	12	0.069	Г	
	2	13.236	8	0.104		12.885	8	0.116		28.888	ě	3E-04	٠	9.446	8	0.306	Г	
	d1-2	10.447	7	0.001	ŀ	10.447	1	0.001	•	10.447	1.	0.001	•	10.447	1	0.001	F	
	3	12.269	6	0.056	T	12.552	6	0.051		25.457	6	3E-04	·	7.695	6	0.261	Г	
	d2-3	0.967	-	0.325	П	0.333	1	0.564	П	3.431	1	0.064	П	1.751	1	0.186	Г	
	4	4.207	4	0.379	Ī	2.767	4	0.598		9.235	4	0.055		2.196	4	0.7	Г	
	d3-4	8.062	ī	0.005	ŀ	9.785	1	0.002	•	16.222	1,	6E-05	٠	5.499	1	0.019	٠	
ь	1,	23.683	12	0.022	Ŀ	23.332	12	0,025	•	39.335	12	9E-05	•	19.893	12	0.069		
	2	13.236	8	0.104	П	12,885	- 8	0.116	П	28.688	8	3E-04	•	9.446	8	0.306	_	
	d1-2	10.447	1	0.001	ŀ	10.447	1	0.001	•	10.447	1,	0.001	•	10.447	1	0.001	F	
	3	5.563	6	0.474	П	3.934	6	0.686	П	18,932	6	0.004	•	4.513	6	0.608	Γ	
	d2-3	7.673	Ī	0.006	Ī	8.951	1	0.003	•	9.956	1	0.002	•	4.933	1	0.026	•	
	4	4.207	4	0.379		2.767	4	0.598		9.235	4	0.055	_	2.196	4.	0.7	_	
	d3-4	1.356		0.244	П	1.167	1	0.28	П	9.697	1	0.002	•	2.317	1	0.128	Г	
c	ī	23.683	12	0.022	ī	23,332	12	0.025	٠	39.335	12	9E-05	•	19.893	12	0.069	Г	
	2	22.716	10	0.012	Ī	22,999	10	0.011	٠	35.904	10	9E-05	•	18,142	10	0.053	_	
	d1-2	0.967	1	0.325	П	0.333	1	0.564	П	3.431	1	0.064		1.751	1	0.186	Г	
	3	12.269	6	0.056	П	12.552	6	0.051	П	25.457	6	3E-04	٠	7.695	6	0.261	Т	
	d2-3	10.447	1	0.001	ī	10,447	- 1	0,001	•	10.447	1	0.001	•	10.447	1	0.001	·	
	4	4.207	4	0.379	П	2.767	4	0.598	Г	9.235	4	0.055		2.196	4	0.7		
	d3-4	8.062	1	0.005	ī	9,785	1	0.002	$\overline{}$	16.222	1	6E-05	•	5.499	-	0.019	•	
ď	1	23.683	12	0.022	ī	23,332	12	0.025	٠	39.335	12	9E-05	•	19.893	12	0.069	Г	
	2	22.716	10	0.012	ī	22.999	10	0.011	·	35.904	10	9E-05	⊡	18.142	10	0.053	Γ	
	d1-2	0.967	1	0.325	П	0.333	1	0.564		3.431	ī	0.064	П	1.751	1	0.186	Τ	
	3	15.044	8	0.058	П	14.047	8	0.081	П	25.947	8	0.001	•	13.209	8	0.105	Γ	
	d2-3	7.672	1	0.006	ī	8.952	1	0.003	•	9.957	1	0.002	ī	4.933	1	0.026	·	
	4	4.207	4	0.379	П	2.767	4	0.598		9.235	4	0.055		2.196	4	0.7	_	
	d3-4	10.837	1	1E-03	ī	11.28	-1	8E-04	ī	16.712	1	4E-05	•	11.013	1	9E-04	٠	
0	1	23.683	12	0.022	7	23.332	12	0.025	•	39.335	12	9E-05	٦	19.893	12	0.069	_	
	2	16.011	10	0.099	П	14.381	10	0.156	П	29.379	10	0.001	•	14.961	10	0.133		
	d1-2	7.672	1	0.006	1	8,951	- 1	0.003	⊡	9.956	1	0.002	•	4.932	1	0.026	Ŀ	
	3	5.563	6	0.474	П	3.934	6	0.686	П	18.932	6	0.004	•	4.513	- 6	0.608		
	d2-3	10.448	-1	0.001	•	10.447	1	0.001	•	10.447	1	0.001		10.448	1	0.001	Ŀ	
	4	4.207	4	0.379	П	2.767	4	0.598		9.235	4	0.055	П	2.196	4	0.7		
	d3-4	1.356	1	0.244	П	1.167	1	0.28		9.697	1	0.002		2.317	1	0.128		
1	1	23.683	12	0.022	ŀ	23.332	12	0.025	•	39.335	12	9E-05	•	19.893	12	0.069		
_	2	16.011	10	0.099	П	14,381	10	0.156		29.379	10	0.001		14.961	10	0.133		
	d1-2	7.672	1	0.006	•	8.951	1	0,003		9.956		0.002		4.932		0.026	Ŀ	
	3	15.044	8	0.058	П	14,047	8	0.081		25.947	8	0.001	$\Box$	13.209	8	0.105	Ε	
	d2-3	0.967	1	0.325	П	0.334	- 1	0.563		3.432	1	0.064		1.752	7	0.186	E	
	4	4.207	4	0.379	П	2.767	4	0.598		9.235	4	0.055		2.196	4	0.7		
	d3-4	10.837	- 1	1E-03	ī	11.28	- 1	8E-04	F	16.712	1	4E-05	•	11.013	ī	9€∙04	٠	

fecha, tgoo

jerar	mod		alimte	ot			agrto	t	_		acict	ot		robotot				
		L²	g.1.	Р	s	L²	g.l.	P	5	L <sup>2</sup>	g.l.	Р	5	L²	g.1	р	5	
a	1	6.996	12	0.858	П	21.55	12	0.043	٠	15.65	12	0.208	П	7.204	12	0.844	Г	
	2	3.885	8	0.867	П	18.439	8	0.018	٠	12.539	В	0.129	П	4.093	В	0.849	Г	
	d1-2	3.111	1	0.078	П	3.111	1	0.078	┪	3.111	7	0.078	Т	3.111	1	0.078	T	
	3	2.918	6	0.819	П	18.105	6	0.006	٠	9.107	6	0.168	Г	2.341	6	0.886	Г	
	d2-3	0.967	ī	0.325	П	0.334	1	0.563	Г	3.432	1	0.064	П	1.752	1	0.186	Г	
	4	0.277	4	0.991	П	7.963	4	0.093	Г	1.446	4	0.836	П	2.132	4	0.711	Г	
	d3-4	2.641	1	0.104	П	10.142	1	0.001	٠	7.661	7	0.006	•	0.209	1	0.648	Γ	
b	1	6.996	12	0.858		21.55	12	0.043	٢	15.65	12	0.208	П	7.204	12	0.844	Г	
	2	3.885	8	0.867	П	18.439	8	0.018	·	12.539	В	0.129		4.093	В	0.849	Γ	
	d1-2	3.111	1	0.078	П	3.111		0.078	Γ	3.111	1	0.078	П	3.111	1	0.078	Г	
	3	0.798	6	0.992	П	7.968	6	0.24	Г	4.463	6	0.614		3.902	6	0.69	Γ	
	d2-3	3.087	1	0.079	П	10.471	7	0.001	·	8.076	1	0.004	•	0.191	7	0.662	Г	
	4	0.277	4	0.991		7.963	4	0.093		1.446	4	0.836		2.132	4	0.711	Г	
	d3-4	0.521	Ĩ	0.47	П	0.005	1	0.944		3.017	7	0.082		1.77	1	0.183	-	
c	1	6.996	12	0.858	П	21.55	12	0.043	·	15.65	12	0.208	П	7.204	12	0.844	Г	
	2	6.03	10	0.813	П	21.217	10	0.02	Γ.	12.219	10	0.271		5,453	10	0.859	Γ	
	d1-2	0.966	1	0.326	П	0.333	1	0.564		3.431		0.064		1.751	1	0.186	Г	
	3	2,918	6	0.819	П	18.105	6	0.006	ŀ	9.107	6	0.168		2.341	6	0.886	Г	
	d2-3	3.112	1	0.078	П	3.112	1	0.078	Г	3.112	7	0.078	П	3.112	1	0.078	Г	
	4	0.277	4	0.991	П	7.963	4	0.093	Г	1.446	4	0.836		2.132	4	0.711	Г	
	d3-4	2,641	-1	0.104	П	10,142	1	0.001	•	7.661	1	0.006	•	0.209	-1	0.648	Γ	
ď	1	6.996	12	0.858		21.55	12	0.043	٠	15.65	12	0.208		7.204	12	0.844		
	2	6.03	10	0.813	П	21.217	10	0.02	•	12.219	10	0.271	П	5.453	10	0.859	Γ	
	d1-2	0.966	1	0.326	П	0.333	1	0.564	Г	3.431	1	0.064	П	1.751	1	0.186	Г	
	3	2.943	8	0.938	٦	10.746	8	0.217		4.144	8	0.844		5.262	8	0.729	Г	
	d2-3	3.087	-1	0.079	٦	10.471	1	0.001	┍	8.075	1	0.004	•	0.191	1	0.662	Г	
	4	0.277	4	0.991	٦	7.963	4	0.093	Γ.	1.446	4	0.836		2.132	4	0.711	Γ	
	d3-4	2.666	-1	0.103		2.783	- 1	0.095	Г	2.698	1	0.1	П	3.13	1	0.077	Г	
e	1	6.996	12	0.858	П	21.55	12	0.043	·	15,65	12	0.208		7.204	12	0.844	Γ	
	2	3.91	10	0.951		11.08	10	0.351	П	7.575	10	0.67	П	7.014	10	0.724	Г	
	d1-2	3.086	- 1	0.079	П	10.47	1	0.001	•	8.075	1	0.004	•	0.19	٦	0.663	_	
	3	0.798	6	0.992	П	7.968	6	0.24		4.463	6	0.614	П	3.902	6	0.69	Γ	
	d2-3	3.112	- 1	0.078	٦	3.112	1	0.078	Г	3,112	1	0.078	П	3.112	1	0.078	Γ	
	4	0.277	4	0.991	П	7.963	4	0.093	Г	1.446	4	0.836	П	2.132	4	0.711	Г	
	d3-4	0.521	1	0.47	1	0.005	. 1	0.944		3.017	7	0.082	П	1.77	_1	0.183		
_	7	6.996	12	0.858	П	21.55	12	0.043	٠	15.65	12	0.208	П	7.204	12	0.844	Г	
	2	3.91	10	0.951	٦	11.08	10	0,351	Г	7.575	10	0.67	П	7.014	10	0.724	Γ	
	d1-2	3.086	-1	0.079		10.47	1	0.001	۳	8.075	7	0.004	·	0.19	ī	0.663	Γ	
	3	2.943	B	0.938	П	10.746	8	0.217	Г	4.144	8	0.844	П	5.262	8	0.729	Γ	
	d2-3	0.967	- 1	0.325	П	0.334		0.563	Г	3.431	1	0.064	П	1.752	1	0.186	Г	
	4	0.277	4	0.991	H	7.963	4	0.093	Г	1.446	4	0.836	П	2.132	4	0.711	Γ	
	d3-4	2.666	- 1	0.103	П	2.783		0.095	Г	2.698	1	0.1	П	3.13	1	0.077	Г	

hora, temp

ierar							_	_	_			_	<del></del>					
	mod		limto				agrto	1			acict	ot		robotat				
		L²	g.l.	Р	8	F <sub>3</sub>	g.l.	P	5	L²	g.l.	p	8	L	9.1	р	5	
a	1	34.656	12	5E-04	•	28.936	12	0.004	$\overline{}$	40.409	12	6E-05	$\cdot$	26,141	12	0.01	Ŀ	
	2	17.941	8	0.022	ľ	12.221	8	0.142		23.694	8	0.003	$\cdot$	9.425	8	0.308		
	d1-2	16.715	1	4E-05	$\cdot$	16.715	1	4E-05	Ŀ	16.715	1	4E-05	·	16.716	1	4E-05	•	
	3	6,933	6	0.327		9.091	6	0.169		10.971	- 6	0.089		6.46	6	0.374		
	d2-3	11,008	1	9E-04	$\cdot$	3.13	_	0.077		12.723	1	4E-04	$\cdot$	2.965	1	0.085		
	4	0.1139	4	0.998	L	1.981	4	0.739		3.685	4	0.45		0.299	4	0.99		
$\Box$	d3-4	6.8191	1	0.009	ľ	7.11	1	0.008	•	7.286	. 1	0.007	•	6.161	1	0.013	•	
b	1	34,656	12	5E-04		28.936	12	0.004	•	40.409	12	6E-05		26.141	12	0.01	•	
	. 2	17.941	8	0.022	0	12.221	8	0.142		23.694	8	0.003	•	9,425	B	0.308		
	d1-2	16,715	1	4E-05	ľ	16.715	1	4E-05	r	16.715		4E-05	ľ	16.716	1	4E-05	•	
	3	10,269	6	0.114		3.268	6	0.775	Γ	13.738	6	0.033	$\overline{\cdot}$	4.492	6	0.61	_	
	d2-3	7.672	1	0.006	ŀ	8.953	1	0.003	•	9.956	1	0.002	•	4.933	Ti	0.026	•	
	4	0.1139	4	0.998	П	1.981	4	0.739	Γ	3.685	4	0.45	П	0.299	4	0.99	Γ	
	d3-4	10.155	1	0.001	П	1.287	1	0.257	Γ	10.053		0.002	•	4.193	1	0.041	F	
c	1	34.656	12	5E-04	•	28.936	12	0.004	۴	40.409	12	6E-05	•	26.141	12	0.01	•	
	2	23.65	10	0.009	П	25.806	10	0.004	•	27.686	10	0.002	ŀ	23.176	10	0.01	•	
	d1-2	11.006	1	9E-04	7	3.13	1	0.077	-	12.723	-	4E-04	•	2,965	1	0.085		
	3	6.933	6	0.327	П	9.091	6	0.169	Г	10.971	6	0.089	П	6.46	6	0.374	$\Box$	
$\neg \uparrow$	d2·3	16.717	1	4E-05	1	16.715	٦	4E-05	۰	16.715	1	4E-05	•	16,716	1	4E-05	•	
$\neg$	4	0.1139	4	0.998	П	1.981	4	0.739	_	3.685	4	0.45	П	0.299	4	0.99		
	d3-4	6.8191	1	0.009	1	7.11	1	0.008	۰	7.286		0.007	•	6,161	٦	0.013	•	
d	1	34.656	12	5E-04	ī	28.936	12	0.004	7	40,409	12	6E-05	٠	26.141	12	0.01	•	
	2	23.65	10	0.009	1	25.806	10	0.004	•	27.686	10	0.002	•	23.176	10	0.01	•	
$\neg \uparrow$	d1-2	11.006	1	9E-04	1	3.13	1	0.077	Γ	12.723	1	4E-04	Ŀ	2.965	٦	0.085	$\overline{}$	
$\neg$	3	15.977	8	0.043	1	16.855	8	0.032	۰	17.73	8	0.023	П	18.244	8	0.019	┮	
_1	d2-3	7.673	1	0.006	ī	8.951	1	0.003	٦	9.956	1	0.002	•	4.932	1	0.026	•	
$\neg \uparrow$	4	0.1139	4	0.998	П	1.981	4	0.739	_	3.685	4	0.45	П	0.299	4	0.99	_	
$\neg$	d3-4	15.863	1	7E-05	1	14.874	1	1E-04	۴	14.045		2E-04	ŀ	17.945	1	2E-05	•	
•	ĩ	34.656	12	5E-04	1	28.936	12	0.004	7	40.409	12	6E-05	•	26.141	12	0.01	┍	
	2	26.984	10	0.003	1	19.985	10	0.029	r	30.453	10	7E-04	Ŀ	21,209	10	0.02	•	
_	d1-2	7.672	1	0.006	•	8.951	1	0.003	•	9.956	1	0.002	·	4.932	٦	0.026	•	
-1	3	10.269	6	0.114	П	3.268	6	0.775	Γ-	13.738	- 6	0.033	٠	4.492	6	0.61	Г	
	d2-3	16.715	1	4E-05	•	16.717	1	4E-05	٠	16.715	1	4E-05	Ŀ	16.717	ī	4E-05	•	
	4	0.1139	4	0.998	П	1.981	4	0.739	Γ	3.685	4	0.45		0.299	4	0.99		
	d3·4	10.155	1	0.001	1	1.287	1	0.257	Γ	10.053	1	0.002	ŀ	4.193	1	0.041	·	
	- 1	34.656	12	5E-04	П	28.936	12	0.004	۴	40.409	12	6E-05	•	26,141	12	0.01	•	
	2	26.984	10	0.003	Ī	19.985	10	0.029	·	30,453	10	7E-04	•	21.209	10	0.02	•	
$\neg$	d1-2	7.672	1	0.006	r	8.951	1	0.003	•	9.956	1	0.002	•	4,932	-	0.026	$oldsymbol{\Gamma}$	
	3	15.977	8	0.043	Ħ	16.855	В	0.032	٠	17.73	8	0.023	•	18.244	8	0.019	•	
	d2-3	11.007	1	9E-04	r	3.13	1	0.077	Γ	12.723	- 1	4E-04	ŀ	2.965		0.085		
	4	0.1139	4	0.998	П	1.981	4	0.739	Γ	3.685	4	0.45		0.299	4	0.99	_	
-1	d3-4	15.863	$\neg$	7E-05		14.874	1	1E-04	•	14.045	7	2E-04	۴	17.945	1	2E-05	•	

กดรล.	tomo

jerar	mod		slimte	ot			agrto	ıt	_	·	acict	ot		robotot				
	_	L²	g.l.	р	ŝ	L²	g.l.	Р	s	L	9.1.	Р	8	L2	g.I	Р	s	
8	1	22.804	12	0,029	_	23.268	12	0.026	_	27,353	12		-	15.359	12	0.222	۲	
_	2	15.469	8	0.051	Н	15.933	8	0.043	ŀ	20.01B	8	0.01	·	8.024	8	0.431	┢	
-	d1-2	7.335	7	0.007	ŀ	7.335	1	0.007	ŀ	7.335	1	0.007	•	7,335	7	0.007	•	
$\vdash$	3	4.46	6	0.615	Н	12.803	- 6	0.046	ŀ	7.295	6	0.294	Н	5.059	6	0.536	⊢	
	d2-3	11.009	-1	9E-04	ŀ	3.13	11	0.077	1	12.723	1	4E-04	F	2,965	1	0.085	$\vdash$	
	4	2.355	4	0.671	П	4.307	4	0.366	Г	3.059	4	0.548	Н	4,387	4	0.356	Г	
	d3-4	2.105	7	0.147	H	8.496	1	0.004	•	4.236	1	0.04	•	0.672	1	0.412	t	
b	1	22.804	12	0.029	·	23.268	12	0.026	•	27.353	12	0.007	•	15.359	12	0.222	_	
	Ž	15.469	8	0.051	П	15.933	8	0.043	•	20.018	8	0.01	•	8.024	8	0.431	_	
	d1-2	7.335	1	0.007	ŀ	7.335	1	0.007	•	7.335	1	0.007	•	7,335	1	0.007	•	
	3	12.382	6	0.054	П	5.462	6	0.486		11.943	6	0.063	П	7.833	6	0.251	Г	
	d2-3	3.087	1	0.079	П	10.471	1	0.001	٠	8.075	1	0.004	•	0.191	1	0.662		
	4	2.355	4	0,671	П	4.307	4	0.366	П	3.059	4	0.548	П	4,387	4	0.356	Г	
	d3-4	10.027	1	0.002	·	1.155	1	0.283	П	8.884	1	0.003	•	3.446	1	0.063		
U	1	22.804	12	0.029	•	23.268	12	0.026	•	27.353	12	0.007	•	15.359	12	0.222		
	2	11.796	10	0.299	П	20.138	10	0.028	·	14.631	10	0.146	П	12,394	10	0.26		
	d1-2	11.008	1	9E-04	•	3.13	1	0.077	П	12.722	1	4E-04	•	2.965	1	0.085		
	3	4.46	6	0.615	П	12.803	6	0.046	•	7.295	6	0.294	П	5.059	6	0.536	_	
	d2-3	7.336	1	0.007	•	7.335	1	0,007	┍	7.336	1	0.007	•	7.335	1	0.007	•	
	_4	2.355	4	0.671	П	4.307	4	0.366	П	3.059	4	0.548	П	4,387	4	0.356		
	d3-4	2.105	1	0.147		8.496	1	0.004	•	4.236	1	0.04		0.672	1	0.412		
d	1	22.804	12	0.029	•	23.268	12	0.026	•	27.353	12	0.007	$\cdot$	15,359	12	0.222		
	2	11.796	10	0.299		20.138	10	0.028	•	14.631	10	0.146		12,394	10	0.26		
	d1-2	11.008	_1	9E-04	•	3.13	_1	0.077		12.722	1	4E-04	•	2,965	1	0.085		
	3	8.71	В	0.367		9.668	8	0.289		6.556	8	0.585		12.203	8	0.142		
	d2-3	3.086	1	0.079		10.47	1	0.001	•	8.075	1	0.004		0.191	_1	0.662		
	4	2.355	4	0.671		4.307	4	0.366		3.059	4	0.548		4.387	4	0.356		
	d3-4	6.355	1	0.012	•	5.361	1	0.021	•	3.497	1	0.061		7.816	1	0.005	_	
e	1	22.804	12	0.029	•	23.268	12	0.026	•	27.353	12	0.007	•	15.359	12	0.222		
	2	19.717	10	0.032		12.797	10	0.235	Ш	19.279	10	0.037	1	15.169	10	0.126	_	
	d1-2	3.087	<u> </u>	0.079		10.471	_1	0.001	Ŀ	8.074	1	0.004		0.19	1	0.663	_	
	ß	12.382	6	0.054		5.462	6	0,486	L	11.943	- 6	0.063	Ц	7.833	6	0.251	_	
	d2-3	7.335	_ 1	0.007	•	7.335	-1	0.007	Ľ	7.336	1	0.007	1	7.336	_'1	0.007	Ŀ	
	4	2.355	4	0.671	Ц	4.307	4	0.366		3.059	4	0.548	Ц	4.387	4	0.356	_	
	d3-4	10.027	_1	0.002	•	1,155	_1	0.283	╝	8.884	1	0.003		3.446	-11	0.063	_	
1	1	22.804	12	0.029	ľ	23.268	12	0.026	Ľ	27.353	12	0.007	ij	15.359	12	0.222	_	
	2	19.717	10	0.032	'	12.797	10	0.235	Ц	19.279	10	0.037	4	15.169	10	0.126	_	
	d1-2	3.087	_1	0.079	Ц	10.471	_1	0.001	Ŀ	8.074	1	0.004	4	0.19		0.663	_	
	3	8.71	8	0.367	4	9.668	8	0.289	Ц	6.556	8	0.585	Ц	12.203	8	0.142	_	
	d2-3	11.007	_1	9E-04	1	3.129	_1	0.077	Ц	12.723	1	4E-04	Ц	2,966	_'!	0.085	_	
	4	2.355	_4	0.671	Ц	4.307	_4	0.366	Ļ	3.059	4	0.548	Ц	4,387	4	0.356	_	
	d3-4	6.355	_1	0.012	١	5.361	1	0.021		3.497	1	0.061	Ц	7.816	_''	0.005	Ľ.	

1987

fecha, hora

ierar	mod	alimtot	_		П	agrtot	_			acictot			_	robotot			_
,		LZ	g.l.	p	s.	L <sup>2</sup>	g.l.	P	s	L	g.l.	P	s	L2	g.1	Р	5
a	1	15.99	7	0.025	٩	5.321	7	0.621	,	4.515	7.	0.719	•	0.021	7	P. 1	۴÷
<u> </u>	-2	15.969	- 5	0.025		5.301	5	0.021	H	4.495	5	0.481	-	0.0003	5		-
—	d1-2	0.021		0.885	Н	0.02	1	0.888	H	0.02	1	0.488	H	0.0207	1	0.886	⊢
	3	8.556	- 3	0.036	Н	4.354	3	0.226	-	1.498	3		—	0.0003	3	0.000	-
├	d2-3	7,413	-1	0.006	H	0.947		0.33	H	2.997	1	0.083		0.0000	-71		├
├──	4	5,443	2	0.066	Н	2.375	2	0.305	Η	0.0004	2	1	-	0.0003			├-
<del> </del>	d3-4	3,113	1	0.078	H	1.979		0.159	Н	1,4976	-	0.221	$\vdash$	0.0003	-1	<del></del>	├─
<u>.                                    </u>	1	15.99	7	0.025	Н	5.321	7	0.621	Η	4.515	7	0.719	-	0.021	7		├─
	2	15.969	5	0.007	H	5.301	5	0.38	Н	4,495	5	0.481	Н	0.0003	5		-
<del> </del>	d1-2	0.021	1	0.885	Н	0.02		0.888	Н	0.02	-	0.888		0.0207	1	0.886	-
<u> </u>	3	13.183	4	0.01	Н	3,421	4	0.49	Н	3.037	4	0.552		0.0003	4	1	-
	d2-3	2.786	-1	0.095	H	1.88	7	0.17	Н	1.458	1.	0.227		0.0000	1	<u>`</u>	-
	4	5,443	- 2	0.066	Н	2.375	2	0.305	-	0.0004	2	1	-	0.0003	2		⊢
	d3-4	7.74	-	0.005	┥	1.046		0.306	_	3.0366	1	0.081		0.0000	-1		┝
<u>.                                    </u>	1	15.99	7	0.025	Н	5.321	7	0.621	Н	4.515	7	0.719		0.021	7	1	-
	2	8.576	5	0.127	Н	4.374	- 5	0.497	Н	1.518	5	0.911	Н	0.021	- 5	1	┢
	d1-2	7.414	1	0.006	Н	0.947		0.33	Н	2.997		0.083		-	7	<del></del> 1	-
	3	8.556	3	0.036	1	4.354	3	0.226		1.498	3	0.683	_	0.0003	3	- 1	-
	d2-3	0.02	- 1	0.888	Η	0.02	1	0.888	-	0.02	-	0.888	-	0.0207	7	0,886	├
	4	5.443	2	0.066	H	2.375	Ž	0.305	Н	0.0004	2	1	_	0.0003	2		┢
	d3-4	3.113	-1	0.078	Ħ	1.979	$\overline{}$	0.159	_	1.4976	1	0.221		0	1	1	├
d	1	15.99	7	0.025	1	5.321	7	0.621		4.515	7	0.719		0.021	7		┢─
	Ž	8.576	5	0.127	H	4.374	- 5	0.497	Н	1.518	5	0.911	-	0.021	5		-
_	d1-2	7.414	1	0.006	Ħ	0.947	7	0.33		2.997	1	0.083		- 0	1	1	Н
	3	5.79	4	0.215	H	2.494	4	0.646		0.06	4		_	0.021	4		-
_	d2-3	2.786	1	0.095	Ħ	1.88	1	0.17		1.458	1	0.227			1	1	_
	4	5.443	2	0.066	H	2.375	2	0.305	-	0.0004	2	1	_	0.0003	2	1	
	d3-4	0.347	1	0.556	Ħ	0.119	1	0.73	Π	0.0596	<u> </u>	0.807		0.0207	1	0.886	┢
c	-1	15.99	7	0.025	d	5.321	7	0.621		4.515	7	0.719		0.021	7	1	Т
	2	13.203	6	0.04	1	3.441	6	0.752		3.057	6	0.802		0.021	6	1	
	d1-2	2.787	1	0.095	П	1.88	1	0.17		1.458	1	0.227		٥	1	1	Г
	3	13.183	4	0.01	1	3.421	4	0.49		3.037	4	0.552		0.0003	4	1	Γ_
	d2-3	0.02	- 1	0.888	П	0.02	1	0.888		0.02	1	0.888		0.0207	1	0,886	
	4	5.443	2	0.066	П	2.375	2	0.305		0.0004	2	1	_	0.0003	2	1	
	d3-4	7.74	1	0.005	٦	1.046	7	0.306		3.0366	1	0.081		0	1	1	
_	1	15.99	7	0,025	r	5.321	7	0.621		4.515	7	0.719		0.021	7	1	
	2	13.203	6	0.04	7	3.441	6	0,752		3.057	6	0.802		0.021	6	1	
	d1-2	2.787	1	0.095		1.88	1	0.17		1.458	1	0.227		0	1	1	Ľ
	3	5.79	4	0.215	П	2.494	4	0.646		0.06	4	1		0.021	4	ī	
	d2∙3	7.413	1	0.006	1	0.947	_1	0.33		2.997	1	0.083		0	-	1	
$\neg$	4	5.443	2	0.066		2.375	2	0.305		0.0004	2	1	L	0.0003	2	1	
	d3·4	0.347	1	0.556	П	0.119	1	0.73		0.0596	1	0.807		0.0207	1	0.886	

fecha	tome

jerar	mod	alimtot			Ţ	agrtot				acictot				robotot			
		L <sup>2</sup>	g.l.	Р	8	Ŀ	g.l.	P	8	L²	g.l.	P	8	Ľ	1.g	р	5
a		22.146	12	0.036	٠	16.179	12	0.183	Г	11.323	12	0.501		4.597	12	0.97	
	2	17.549	_ 8	0.025	•	11.583	В	0.171		6.726	8	0.566		0.0005	8	1	П
	d1-2	4.597	_ 1	0.032	•	4.596	1	0.032	٠	4.597	1	0.032	•	4,5965	-	0.032	$\overline{}$
	3	10.136	6	0.119	Г	10.636	6	0.1	Г	3.729	6	0.713		0.0005	6	ī	
	d2-3	7.413	_1	0.006	•	0.947	1	0,33		2.997	1	0.083		0	1	1	
	4	5.709	4	0.222	Г	7.627	4	0.106	Г	0.0008	_ 4			0.0004	4	1	
	d3-4	4.427	1	0.035	•	3.009		0.083	П	3,7282	1	0.054		0.0001	1	0.992	
b	1	22.146	12	0.036	•	16.179	12	0.183		11.323	12	0,501		4.597	12	0.97	
<u></u>	2	17.549	8	0.025		11.583	8	0.171		6.726	8	0.566		0.0005	8	1	
L_	d1-2	4.597	_ 1	0.032	•	4.596	1	0.032	$\cdot$	4.597	1	0.032		4.5965	1.	0.032	•
<u> </u>	3	12.176	6	0.058		7.823	6	0.251	П	3.93	- 6	0.686		0.0005	6	1	
	d2-3	5.373	1	0.02	•	3.76	1	0.052		2.796	1	0.094		0	1	1	
	4	5.709	4	0.222		7.627	4	0.106		0.0008	4	1		0.0004	4	1	
	d3-4	6.467	1	0.011		0.196	_ 1	0.658		3.9292		0.047		0.0001	7	0.992	
С	1	22.146	12	0.036	•	16.179	12	0.183		11.323	12	0.501		4.597	12	0.97	
	2	14.732	10	0.142		15.232	10	0.124		8.326	10	0.597		4.596	10	0.916	
	d1-2	7.414	_ 1	0.006	ŀ	0.947	1	0.33		2.997	1	0.083		0.001		0.975	
	3	10.136	6	0.119		10.636	6	0.1		3.729	6	0.713		0.0005	6	1	
	d2-3	4.596	_1	0.032	•	4.596	1	0.032		4.597	1	0.032	•	4.5955	1	0.032	Ŀ
	4	5.709	4	0.222	L	7.627	4	0.106		0.0008	4	- 1		0.0004	4	1	
	d3-4	4.427	1	0.035	ŀ	3.009	1	0.083		3.7282	1	0.054		0.0001	1	0.992	L.
d	1	22.146	12	0.036	ľ	16.179	12	0.183		11.323	12	0.501		4.597	12	0.97	
	2	14.732	10	0.142	Ц	15.232	10	0.124		8.326	10	0.597		4.596	10	0.916	
	d1-2	7.414	1	0.006	Ŀ	0.947	1	0.33		2.997	1	0.083	$\Box$	0.001	_1	0.975	Ш
	3	9.359	В	0.313	Ц	11.472	- 8	0.176		5.529	8	0.7		4.596	8	0.8	Ш
	d2-3	5.373	1	0.02	Ŀ	3.76	_1	0.052		2.797	1	0.094		0	1	1	
	4	5.709	4	0.222		7.627	4	0.106		0.0008	4	1	Щ	0.0004	4	1	
	d3-4	3.65	_1	0.056	Ц	3.845		0.05		5.5282	_ 1	0.019		4.5956		0.032	Ŀ
е	1	22.146	12	0.036	Ŀ	16.179	12	0.183		11.323	12	0.501	L	4.597	12	0.97	Ш
	2	16.772	10	0.08	L	12.419	10	0.258		8.526	10	0.578	Ш	4.597	10	0.916	Ц
	d1-2	5.374	_1	0.02	Ľ	3.76		0.052		2.797	1	0.094		٥	_1	1	
	3	12.176	- 6	0.058	Ц	7.823	6	0.251	Ц	3.93	6	0.686	Ш	0.0005	6		
	d2-3	4.596	_1	0.032	Ŀ	4.596		0.032	Ŀ	4.596	1	0.032	Ŀ	4.5965		0.032	Ш
	4	5.709	4	0.222	Ц	7.627	4	0.106		0.0008	4	1		0.0004	4	1	Ш
	d3-4	6.467	_1	0.011	Ľ	0.196		0.658	L	3,9292		0.047	Ŀ	0.0001	1	0.992	Ш
		22.146	12	0.036	Ľ	16.179	12	0.183		11.323	12	0.501	_	4.597	12	0.97	
	2	16.772	10	0.08	Ц	12.419	10	0.258	Ш	8.526	10	0.578	Щ	4.597	10	0.916	L.,
	d1-2	5.374	_1	0.02	Ľ	3.76	'	0.052	Ш	2.797	1	0.094	L	0	<u> </u>		Ш
	3	9.359	8	0.313	L	11.472	_8	0.176	Ш	5.529	8	0.7	Ш	4.596	8	0.8	
	d2-3	7.413	1	0.006	Ŀ	0.947	_1	0.33	Ш	2.997		0.083	L	0.001	1	0.975	Ш
	4	5.709	4	0.222	Ц	7.627	4	0.106	L	0.0008	4	1	Ļ	0.0004	4	1	Ļ
	d3-4	3.65	1	0.056		3.845	1	0.05	Ш	5,5282	_ 1	0.019	Ŀ	4.5956	╚	0.032	Ľ

fech	a,	tgpo	
------	----	------	--

jerar	mod	alimtot			Т	agrtot				acictot				robotot			Т
		Ľ,	g.l.	р	s	L² .	g.l.	P	5	L	g.l.	P	5	[2	g.l	р	5
a	1	29.191	12	0.004	ŀ	18.958	12	0.09	_	16.177	12	0.183	$\vdash$	12.42	12	0.413	$\vdash$
	2	16.771	В	0.033	٢	6.538	8	0.587	_	3.757	8	0.878		0.0005	8	1	┢
	d1-2	12.42	1	4E-04	ŀ	12.42	1	4E-04	·	12.42	7	4E-04	•	12.42	ī	4E-04	ŀ
	3	9.358	6	0.154	Т	5.591	6	0.471	Г	0.76	6	0.993		0.0005	6	1	1
	d2-3	7.413	1	0.006	١	0.947	1	0.33		2.997	1	0.083		ō	1	1	┌
	4	9,13	4	0.058	П	2.487	4	0.647		0.0007	4	1		0.0005	4	1	Г
	d3-4	0.228	ī	0.633	П	3.104	1	0.078		0.7593	1	0.384		0	1	1	Г
b	1	29.191	12	0.004	•	18.958	12	0.09		16.177	12	0.183		12.42	12	0.413	Г
	2	16.771	8	0.033	•	6.538	8	0.587		3.757	8	0.878	П	0.0005	- B	1	Γ
	d1-2	12.42	1	4E-04	•	12.42	1	4E-04	•	12.42	1	4E-04	•	12.42	1	4E-04	•
	3	16.258	6	0.012	•	3.547	6	0.738		1.31	6	0.971		0.0005	6	1	Г
	d2-3	0.513	_ 1	0,474	П	2.991	- 1	0.084		2.447	1	0.118		0	1		Γ-
	4	9,13	4	0.058		2.487	4	0.647		0.0007	4	1		0.0005	4	1	Г
	d3-4	7.128	1	0.008	•	1.06	1	0.303		1.3093	1	0.253		0	1	. 1	
0	1	29.191	12	0.004	•	18.958	12	0.09		16.177	12	0.183		12.42	12	0.413	
	2	21.778	10	0.016		18.011	10	0.055		13,18	10	0.214		12.42	10	0.258	
	d1-2	7.413	_ 1	0.006		0.947	_ 1	0.33		2.997	1	0.083		0	1	1	
_	3	9.358	6	0.154		5.591	6	0.471		0.76	6	0.993		0.0005	6	1	
	d2-3	12.42	1	4E-04	•	12.42	-1]	4E-04		12.42	- 1	4E-04	•	12.42	1	4E-04	•
	4	9,13	4	0.058		2.487	4	0.647		0.0007	4	1		0.0005	4	1	
	d3-4	0.228	1	0.633		3.104	1	0.078		0.7593	1	0.384		0	1	1	
d	1	29.191	12	0.004	•	18.958	12	0.09		16.177	12	0.183		12.42	12	0.413	
	_ 2	21.778	10	0.016	•	18.011	10	0.055		13.18	10	0.214		12.42	10	0.258	
	d1-2	7.413	_1	0.006	ľ	0.947		0.33		2.997	_1	0.083		0	_1	1	
	_ 3	21.265	- 8	0.006	1	15.02	8	0.059		10.733	8	0.217		12.42	В	0.133	$\Box$
	d2-3	0.513	_1	0.474	4	2.991	_1	0.084	_	2.447	'!	0.118		0	_1	1	
	4	9.13	4	0.058	┙	2.487	4	0.647		0.0007	4	1		0.0005	4	1	
	d3-4	12.135	_1	5E-04	1	12.533	_1	4E-04	٠.	10.732	_1	0.001	_	12.42	_1	4E-04	·
e		29.191	12	0.004	1	18.958	12	0.09		16.177	12	0,183		12.42	12	0.413	_
_	2	28.678	10	0.001	1	15.967	10	0.101	_	13,73	10	0.186	_	12.42	10	0.258	_
]	d1-2	0.513	_1	0.474	_	2.991	_'	0.084	_	2.447	_1	0.118	_	0	_!	1	<u> </u>
	3	16.258	- 6	0.012	1	3.547	6	0.738	_	1.31	6	0.971		0.0005	6		<u> </u>
	d2-3	12,42		4E-04	1	12.42	_'	4E-04	_	12.42	_1	4E-04	-4	12.42	-1	4E-04	Ĥ
	4	9.13	4	0.058	4	2.487	4	0.647	_	0.0007	4	1	_	0.0005	4		Ш
	d3-4	7.128	1	0.008	1	1.06	_1	0.303		1.3093	1	0.253	4	0	1	1	$\vdash$
		29.191	12	0.004	1	18.958	12	0.09	_	16.177	12	0.183		12.42	12	0.413	<u>_</u>
	2	28.678	10	0.001	1	15.967	10	0.101	4	13.73	10	0.186		12.42	10	0.258	Н
	d1-2	0.513	_1	0.474	1	2.991	_:	0.084	_	2.447	1	0.118		12.42	븳	0.133	<b>—</b>
	3	21.265	В	0.006	1	15.02	8	0.059	4	10.733	8	0.217	-4	12.42	8	0.133	$\vdash$
]	d2-3	7.413	_1	0.006	1	0.947	_:	0.33	_	2.997	_:	0.083	_	0.0005	4		<b> </b>
	_4	9.13	4	0.058	ļ	2.487	4	0.647	_	0.0007	4	0.00:	-		_	4E-04	$\vdash$
	d3-4	12.135	1	5E-04	1	12.533	1	4E-04	_	10.732	1]	0.001		12.42	_1	4E-04	بُ

jerar	mod	alimtot			П	agrtot				acictot				robotot			Г
	1	Ľ	g.l.	Р	5	L	g.l.	р	8	L²	g.l.	Р	8	Ľ²	9.1	р	5
a	1	18.142	7	0.011	ŀ	9.184	7	0.24	Н	8,594	7	0.283	┰	3.594	7	0.825	_
	2	14.548	- 5	0.012	ŀ	5.59	5	0.348	Н	5	5	0.416		0.0003	- 5		_
	d1-2	3.594	7	0.05B	П	3.594	7	0.058	$\neg$	3.594	1	0.058	_	3.5937	7	0.058	_
	3	11.762	4	0.019	ŀ	3.71	4	0.447		3.542	4	0.472	Η.	0,0003	4	7	Н
	d2-3	2.786	-1	0.095	H	1.88	1	0.17	Н	1.458	1	0.227	┍	0	1	1	-
	4	3.806	- 2	0.149	П	0.782	2	0.676	т	0.0005	2	1	_	0.0003	2	1	Т
	d3-4	7.956	- 1	0.005	١	2.928	1	0.087	П	3.5415	1	0.06		O	1	- 1	┌
b	1	18.142	7	0.011	ŀ	9.184	7	0.24		8.594	7	0.283		3.594	7	0.825	_
	2	14.548	5	0.012	ŀ	5.59	5	0.348	П	5	5	0.416		0.0003	5	1	-
	d1-2	3.594	7	0.058	Н	3.594	1	0.058	_	3.594	1	0.058		3.5937	1	0.058	-
	3	9.175	3	0.027	ŀ	1.83	3	0.608		2.203	3	0.531		0.0003	3	1	_
	d2-3	5.373	-1	0.02	١	3.76	1	0.052	П	2.797	1	0.094	П	0	1	1	_
	4	3.806	2	0.149	H	0.782	2	0.676	Н	0.0005	2	1	-	0.0003	2	1	-
	d3-4	5.369	- 1	0.02	ŀ	1.048	-1	0.306	Н	2.2025	1	0.138		ò	1	1	_
c	i	18.142	7	0.011	٠	9.184	7	0.24	П	8.594	7	0.283	П	3.594	. 7	0.825	_
	2	15.356	6	0.018	ŀ	7.304	6	0.294	$\vdash$	7.136	6	0.308		3,594	6	0.731	_
	d1.2	2.786	- 1	0.095	H	1.88	1	0.17	П	1.458	1	0.227	_	ō	1		
	3	11.762	4	0.019	ŀ	3.71	4	0.447	Н	3.542	4	0.472	Η	0.0003	4	- 1	_
	d2-3	3.594	1	0.05B	H	3.594	1	0.058	П	3.594	7	0.058	_	3.5937	1	0.058	_
	4	3.806	-2	0.149	H	0.782	2	0.676		0.0005	2	1		0.0003	2	1	_
	d3-4	7.956	- 1	0.005	ŀ	2.928	1	0.087	Н	3.5415	1	0.06		0	1		_
ď		18.142	7	0.011	ŀ	9.184	7	0.24	Н	8.594	7	0.283	_	3.594	7	0.825	_
	2	15.356	6	0.018	ŀ	7.304	6	0.294	П	7.136	6	0.308		3.594	6	0.731	_
	d1-2	2.786	-1	0.095	П	1.88	1	0.17	П	1.458	-	0.227		0	1	- 1	_
	3	9.982	-4	0.041	•	3.544	4	0.471	٦	4.339	4	0.362		3.594	4	0.464	_
	d2⋅3	5.374	-1	0.02	ŀ	3.76	1	0.052	П	2.797	1	0.094		0	1	1	_
	4	3.806	2	0.149	П	0.782	2	0.676	$\Box$	0.0005	2	11	_	0.0003	2	1	_
	d3-4	6,176	1	0.013	ŀ	2.762	-1	0.097	Н	4.3385		0.037	•	3.5937	1	0.058	_
e	1	18,142	7	0.011	ŀ	9.184	7	0.24	П	8.594	7	0.283		3.594	7	0.825	_
-	2	12.769	5	0.026	Ī	5.424	. 5	0.366	$\Box$	5.797	5	0.326		3.594	5	0.609	
	d1-2	5.373	- 1	0.02	ŀ	3.76	-1	0.052		2.797	1,	0.094		0	1	1	_
	3	9.175	3	0.027	ŀ	1.83	-3	0.608	П	2.203	3	0.531		0.0003	3	1	
	d2-3	3.594	-1	0.058	П	3.594	. 1	0.058		3.594	1	0.058		3.5937	1	0.058	_
	4	3.806	2	0.149		0.782	2	0.676		0.0005	- 2	1		0.0003	2	1	
	d3-4	5.369	1	0.02	ŀ	1.048	1	0.306	П	2.2025	1	0.138		O	_1	1	_
_	- 1	18.142	7	0.011	ŀ	9.184	7	0.24		8.594	7	0.283	Г	3.594	7	0.825	_
	2	12.769	5	0.026	ŀ	5.424	5	0.366	П	5.797	5	0.326		3.594	5	0.609	_
	d1-2	5.373		0.02	•	3.76	-ī	0.052	П	2.797	1	0.094		0	1	1	
	3	9.982	4	0.041	•	3.544	4	0.471	П	4.339	4	0.362	$\Box$	3.594	4	0.464	_
	d2·3	2.787		0.095	П	1.88	1	0.17	П	1.458	-	0.227		0	ī	11	_
	4	3.806	_2	0.149	H	0.782	2	0.676	П	0.0005	2	1		0.0003	2	ī	
	d3-4	6,176	- 1	0.013	ŀ	2.762	1	0.097	П	4.3385	7	0.037	•	3.5937	1	0.058	

			_				_		_		_		_		_		_
erar	mod	alimtot			L	agrtot				acictot				robotot			L
_		Ľ²	g.l.	P	8	L	g.i.	P	8	Ľ	g.l.	P	8	Ľ	g.I	P	ŀ
<u> </u>	1	19.307	7	0.007	•	12.399	7	0.088		13.578	7	0.059		8.578	7	0.284	Ι
	2	10.729	5	0.057		3.821	5	0.575		5	5	0.416		0.0003	- 5	1	Γ
	d1-2	8.578	_	0.003	ŀ	8.578	1	0.003	•	8.578	1	0.003	$\cdot$	8.5777	_1	0.003	ŀ
	3	7.943	4	0.094		2.699	4	0.609		3.542	4	0.472		0.0003	4	1	Γ
	d2.3	2.786	1	0.095		1.122	1	0.289		1.458	1	0.227		0	٦		Γ
	4	7.003	2	0.03	ŀ	1.758	2	0.415		0.0006	2	1	П	0.0003	2	1	Γ
	d3-4	0.94	_	0.332	П	0.941	1	0.332		3.5414	1	0.06		0	1	1	Γ
		19.307	7	0.007	ŀ	12.399	7	0.088		13.578	7	0.059	Г	8.578	7	0.284	Г
	2	10.729	5	0.057	П	3.821	5	0.575		5	5	0.416		0.0003	5	1	Γ
	d1-2	8.578	_	0.003	•	8.578	1	0.003	•	8.578	1	0.003	•	8.5777	1	0.003	ŀ
	3	10.216	3	0.017	•	2.271	3	0.518		2,552	3	0.466		0.0003	3		Γ
	d2-3	0.513	-1	0.474	П	1,55	1	0.213	Г	2.448	1	0.118	Г	0	1	1	r
	4	7.003	2	0.03	ŀ	1,758	2	0.415	П	0.0006	2	1		0.0003	2	1	Γ
	d3-4	3.213	1	0.073	П	0.513	1	0.474		2.5514	1	0.11	_	0	1	1	Γ
;	1	19,307	7	0.007	•	12.399	7	0.088		13.578	7	0.059		8.578	7	0.284	٢
	2	16.521	- 6	0.011	ī	11.277	6	0,08		12.12	6	0.059	П	8.578	6	0.199	r
	d1-2	2.786	-1	0.095	П	1.122	-1	0.289	П	1.458	1.	0.227		0	1	1	٢
	3	7.943	4	0.094	П	2.699	4	0.609		3.542	4	0.472	Т	0.0003	4	1	t
	d2-3	8.578	-1	0.003	ŀ	8.578	ī	0.003		8.578	- 1	0.003	•	8.5777	1	0.003	ŀ
	4	7.003	ž	0.03	1	1,758	2	0.415	Н	0.0006	2	1	-	0.0003	2	1	t
	d3-4	0.94	-1	0.332	Н	0.941	7	0.332	П	3.5414	1	0.06	П	0	1		r
_	1	19.307		0.007	ŀ	12.399	7	0.088	Н	13.578	7	0.059	$\vdash$	8.578	7	0,284	t
	2	16,521	6	0.011	Н	11,277	6	0.08	Н	12.12	- 6	0.059	-	8.578	6	0.199	t
_	d1-2	2.786	1	0.095	Н	1,122	1	0.289	Н	1.458	- 1	0.227	$\vdash$	0	1	1	t
	3	16.008	4	0.003	H	9.727	4	0.045	┍	9.672	4	0.046	•	8.578	4	0.073	t
	d2-3	0.513	-1	0.474	Н	1.55	-1	0.213	$\exists$	2.448	- 1	0.118	-	0	1	1	t
_	4	7.003	-2	0.03	1	1.758	2	0.415		0.0006	2	1	_	0.0003	2	1	r
_	d3-4	9.005	-1	0.003	Н	7.969	-1	0.005		9.6714	- 1	0.002		8.5777	1	0.003	ŀ
_	1	19.307		0.007	H	12.399	7	0.088	-	13.578	7	0.059	Н	8.578	7	0.284	r
	2	18.794	- 5	0.002	H	10.849	5	0.054	$\dashv$	11.131	- 5	0.049	•	8.578	5	0.127	H
	d1-2	0.513	-1	0.474	Н	1,55	-1	0.213	Н	2.447	- 1	0.118	Н	ō	1	1	r
_	3	10.216	3	0.017	Н	2,271	- 3	0.518	Н	2.552	- 3	0.466		0.0003	3	1	r
	d2-3	8.578	7	0.003	Н	8.578	-1	0.003	•	8.579	- 1	0.003	$\overline{}$	8.5777	1	0.003	ŀ
	4	7.003	2	0.03	Н	1.758	2	0,415	Н	0.0006	- 2	1	_	0.0003	2	1,	t
_	d3-4	3,213	-1	0.073	Н	0.513	-1	0.474	Н	2,5514	-1	0.11	Н		П	<del></del>	t
_	1	19.307	-	0.007	Н	12,399	7	0.088	Н	13.578	7	0.059	-	8.578	7	0.284	t
	2	18,794	5	0.002	Н	10.849	- 5	0.054	Н	11,131	5	0.049	$\overline{}$	8.578	5	0.127	۲
	d1-2	0.513		0.474	Н	1.55	-1	0.213	Н	2,447		0.118	-	0	1		t
	3	16,008	-4	0.003	Н	9,727	4	0.045	Н	9.672	4	0.046	F	8.578	4	0.073	t
	d2-3	2,786	-;	0.003	Н	1,122		0.289	Н	1,459	- 1	0.227	⊢	0.075	1	1.	t
			-1	0.095	H	1.758		0.415	Н	0.0006		1	Н	0.0003	2		H
	d3-4	7.003		0.003	H	7.969		0.005	H	9.6714		0.002	┝	8.5777		0.003	ŀ