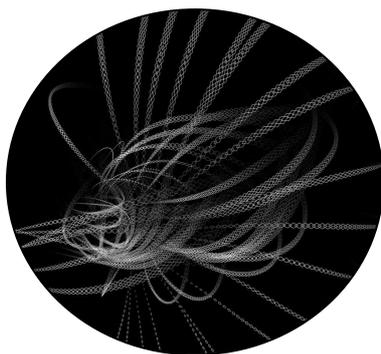


Par **O. Guyader**, UMR AMURE,
Ifremer

et **M., Woillez, M.**
Laboratoire de Biologie
Halieutique (PDG-RBE-STH-
LBH)

➤ Processus de territorialisation de la pêche sur dispositifs de concentration de poissons ancrés (Acronyme : TURFF)

La présentation a pour objectif de restituer les premiers résultats du projet politique de site TURFF. Les dispositifs de concentration de poissons (DCP) ancrés sont des éléments structurants de la pêche aux Antilles. Si le développement de DCP collectifs a été encouragé, des phénomènes de territorialisation - quasi privatisation - des zones de pêche ont pu être observés en Guadeloupe. Au travers d'un partenariat scientifiques-pêcheurs incluant la géolocalisation de leur activité de pêche, l'objectif du projet est d'améliorer la compréhension de l'organisation sociale de l'exploitation des DCP (implantation des DCP, stratégies de pêche, interactions sociales, ...) et la distribution spatio-temporelle des ressources de grands pélagiques (coryphène, thons, marlins) à l'échelle locale. Le projet aborde également l'impact des arrivées massives d'algues sargasses sur la pêche pélagique sur DCP ancrés. La gestion de ce socio-écosystème halieutique est discutée au travers d'une approche comparée de pêcheries ciblant la dorade coryphène.



Par **P. Gloaguen**
UMR MIA Paris,
Equipe MORSE,
AgroParisTech/INRA

<https://www6.inra.fr/mia-paris/Equipes/MORSE>

➤ Exemples de modèles en temps et en espace continu pour lier les trajectoires à l'environnement.

En écologie du mouvement, une problématique importante est de lier le déplacement d'un individu à son environnement. Ainsi, on peut penser que le déplacement d'un individu est lié à sa perception de l'environnement (zones abondantes en proies. . .), ainsi, le suivi des déplacements d'un individu (par GPS) peut permettre de tirer des informations sur cette perception.

On s'intéresse ici à un modèle où les individus se déplacent selon le gradient d'une carte de potentiel. Cette carte de potentiel représente l'attractivité de l'environnement telle que perçue par l'individu. Ce modèle est décrit en temps et en espace continu au moyen des équations différentielles stochastiques.

Je discuterai des possibilités offertes par ce cadre de modélisation. Je discuterai également des méthodes d'inférence pour l'estimation des paramètres d'un tel modèle à partir de données GPS.