



UN
DP

Ejercicio sobre herramientas de planificación sistemática de la conservación

Scott Atkinson, PNUD



¿Cómo identificar o priorizar los mejores lugares para actuar?

(¿y cuándo es un lugar “mejor” que otro?!)



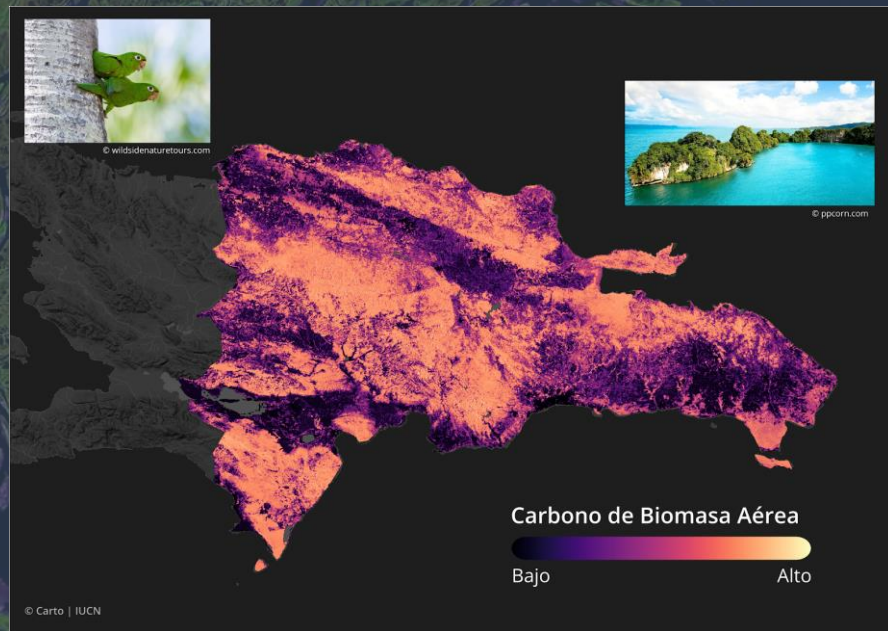
Valores

- ¿Qué es lo que nos importa?
 - ¿Medio ambiente?
 - ¿Recursos?
- ¿Patrimonio cultural?



Decisiones

- ¿Cuáles son nuestras metas?
 - ¿Y nuestros limitaciones?
- ¿Desde el punto de vista financiero, político, social?



Para entender mejor la jerga...

- **Meta:** piense en conservar o restaurar un porcentaje del hábitat del *Cinclodes aricomae* (cuantifíquelo – un número real)
- **Unidad de planificación (PU):** unidades de tierra (¡o mar!) en las cuales se pueden llevar a cabo acciones (parcelas de tierra, cuencas hidrográficas, cuadrículas definidas por el usuario, arrecifes de coral).
- **Modificador de longitud de borde (BLM):** cuán compacto es un sistema de reservas (valores mayores que 0 corresponden a reservas más complejas).
- **Factor de penalidad de especies (SPF):** el impacto de no cumplir una meta en el escenario



Puntuación básica de un escenario:

Puntuación total del escenario que se está testeando =

Costo (en PU)

+









(BLM * longitud de borde del sistema de reservas)

+

(SPF * penalidad por metas que no se consigan)





Cada PU cuesta 1

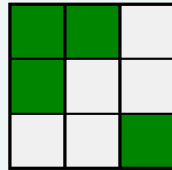
Valor del BLM = 1.5

SPF para las tres especies es 10

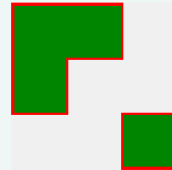
Traducción de una ilustración de Bob Smith (DICE)



Cálculo de la puntuación total



Costo total
de PU = 4



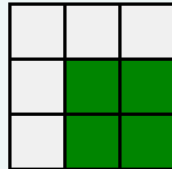
Borde = 12 *
1.5



SPF = 10

Total
puntos

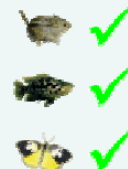
32



Costo total
de PU = 4



Borde = 8 *
1.5



SPF = 0

16

Traducción de ilustraciones de Bob Smith (DICE)



**Ahora, vamos a hacer un
juego...**

**¿Eres capaz de diseñar el sistema
de áreas protegidas más eficaz?**





¿Dudas o comentarios?

Scott Atkinson: scott.atkinson@undp.org
support@unbiodiversitylab.org

