

Acta de Reunión

Identificación de tramos priorizados en ejes viales y consolidación de inventario (INVÍAS)

Fecha: Jueves, 2 de octubre de 2025

Lugar: Sesión virtual (Teams)

Proyecto: Mapa de Vulnerabilidad Faunística – INVÍAS

Herramientas utilizadas: análisis espacial en redes, R/Python, QGIS, SUKUBUN, Google Earth Engine

Duración estimada: 25 min

1. Propósito de la reunión

Acordar el flujo para identificación de hotspots a lo largo de la red vial, definir insumos mínimos para el cruce con el modelo de vulnerabilidad y consolidar un inventario unificado de capas para publicación en el visor.

2. Asistentes

- Luis Esteban Gómez Cadavid
- Andrés Felipe Hernández Marulanda
- Jairo Iván Coy Coy
- Nelson Aníbal Miranda Ríos
- Jasmín Marín Perez

3. Desarrollo de la reunión (narrativa)

Se revisó el avance del flujo operativo para localizar tramos con concentración de eventos sobre los ejes viales y su posterior priorización. El equipo expuso un ejemplo con radios crecientes y evidencias de agrupación en radios cortos. Se acordó que, una vez identificado el radio operativo, la vía se segmentará en tramos regulares para localizar puntos con mayor intensidad y llevarlos como insumo al modelo de vulnerabilidad; el resultado final se representará en el visor como probabilidad por segmento del eje vial.

Se discutió la necesidad de mantener el enfoque estrictamente lineal en los análisis y salidas, en coherencia con el producto esperado por INVÍAS. Para optimizar tiempos de proceso, se aprobó trabajar con recortes alrededor de la red vial y mantener una longitud de segmento estándar para todas las salidas. En paralelo, se consolidará un inventario único de capas con nombre, subproducto, vínculo de acceso y tamaño aproximado por fuente, con el fin de evitar plantillas múltiples y facilitar la automatización.

En cuanto a presentación, se acordó preparar un paquete breve (8-10 diapositivas) con el pipeline, un ejemplo de detección de tramos, la tabla/capa de hotspots y la visualización del resultado por segmentos. Se dejó constancia de que el integrador en la reunión de seguimiento será RECOLPA.

4. Agenda (simplificada)

- Revisión del flujo para localizar tramos con concentración de eventos en ejes viales.
- Estandarización de segmentación y recortes operativos alrededor de la red vial.
- Consolidación de inventario único de capas con campos mínimos.
- Definición del paquete de presentación (8-10 diapositivas) para seguimiento.
- Confirmación del integrador de la sesión siguiente (RECOLPA).

5. Revisión de compromisos pasados

- Inventario preliminar de capas presentado y pendiente de unificación en formato único.
- Ejes viales depurados para mantener continuidad de vértices y facilitar segmentación.
- Ejemplo de detección de tramos con evidencia de agrupación en radios cortos.

6. Próximos pasos y posibles fechas

- Unificar inventario de capas en un solo formato con campos mínimos definidos – 03/10/2025.
- Ejecutar detección de tramos priorizados y exportar tabla/capa de tramos con intensidad – 03/10/2025.
- Cruzar tramos priorizados con el modelo de vulnerabilidad y generar la salida vectorial por segmentos – 04/10/2025.
- Preparar la presentación técnica (8-10 diapositivas: flujo, ejemplo, tabla/capa, visualización final) – 03/10/2025.

7. Hitos / Conclusiones

- Aprobada la segmentación estándar del eje vial para publicación por probabilidad.
- Aprobado el uso de recortes alrededor de la red vial para optimizar tiempos de proceso.
- Aprobada la consolidación de un inventario único de capas y su uso como base de automatización.

8. Análisis y recomendaciones

El acuerdo de trabajar estrictamente sobre el eje vial y publicar resultados por segmentos simplifica la lectura en el visor y facilita la priorización de intervenciones. La unificación del inventario en un solo formato reduce esfuerzos de integración y prepara el camino para automatizaciones. Como mejora, conviene documentar los parámetros por corrida (radios evaluados, segmentación aplicada, recorte utilizado) y dejar evidencia en la wiki del proyecto.