Proceso de instalación de Apache HiveSQL, Apache Hadoop, MySQL, y creación de un sistema de computer visión para detectar 3 incidentes en una escalera

- OpenJDK: OpenJDK 21.
- Hadoop: Apache Hadoop 3.3.4.
- Apache Hive: Apache Hive 4.0.0.

1. Instalar Java (JDK)

sudo apt-get install openjdk-8-jdk java --version

```
arojaspa@UBUNTUTESIS:~$ java --version
openjdk 21.0.4 2024-07-16
OpenJDK Runtime Environment (build 21.0.4+7-Ubuntu-1ubuntu222.04)
OpenJDK 64-Bit Server VM (build 21.0.4+7-Ubuntu-1ubuntu222.04, mixed mode, sharing)
arojaspa@UBUNTUTESIS:~$
```

2. Apache hadoop versión 3.4.0

 $\label{thm:proposed} \begin{tabular}{ll} wget $https://downloads.apache.org/hadoop/common/hadoop-3.4.0/hadoop-3.4.0.tar.gz \\ tar -xzvf hadoop-3.4.0.tar.gz \\ sudo mv hadoop-3.4.0 /usr/local/Hadoop \\ nano ~/.bashrc \\ echo "export HADOOP_HOME=/usr/local/Hadoop" >> ~/.bashrc \\ echo "export PATH=\PATH:\PATH:\PATH:\PATH:\PATH:\PATH:\PATH:\Coal/Hadoop/etc/Hadoop \\ cd /usr/local/Hadoop/etc/Hadoop \\ \end{tabular}$

nano hadoop-env.sh

Busca la línea que dice export JAVA_HOME= y agrégale la ruta de Java export JAVA_HOME=/usr/lib/jvm/java-8-openjdk-amd64

formatear los namenodes

hdfs namenode -format

hadoop version

Configuracion para trabajar standalone

Verificar permisos de escritura en los directorios de hadoop

```
sudo chown -R arojaspa:hadoop /usr/local/hadoop sudo chown -R arojaspa:hadoop/logs
```

detener todos los servicios

\$HADOOP_HOME/sbin/stop-dfs.sh \$HADOOP_HOME/sbin/stop-yarn.sh

Validar servicios en ejecución

jps

nano \$HADOOP_HOME/etc/hadoop/hadoop-env.sh export HADOOP_NICENESS=0

nano \$HADOOP_HOME/etc/hadoop/core-site.xml

Validar que el archive este configurado así:

```
<configuration>
  <name>fs.defaultFS</name>
  <value>hdfs://localhost:9000</value>
  </configuration>
```

Usar hadoop en pseudo-distribuido (standalone)

nano \$HADOOP_HOME/etc/hadoop/hdfs-site.xml

```
<configuration>
  < name>dfs.replication</name>
  <value>1</value>

</configuration>
```

Verificar si existe el archivo mapred-site.xml, sino, se crea uno así:

```
cp $HADOOP_HOME/etc/hadoop/mapred-site.xml.template $HADOOP_HOME/etc/hadoop/mapred-site.xml
```

nano \$HADOOP_HOME/etc/hadoop/mapred-site.xml

```
<name>mapreduce.framework.name</name>
<value>yarn</value>
</property>
</configuration>
```

\$HADOOP_HOME/sbin/start-dfs.sh

- NameNode UI: http://localhost:9870 para monitorear HDFS.
- ResourceManager UI: http://localhost:8088 para gestionar aplicaciones y recursos.
- **SecondaryNameNode UI**: http://localhost:9868 para verificar el estado del respaldo del NameNode.
- YARN Application History: http://localhost:8188 para el historial de aplicaciones.

Para solucionar el error InconsistentFSStateException: Directory /tmp/hadooparojaspa/dfs/name is in an inconsistent state: storage directory does not exist or is not accessible.

Verificar si el Directorio existe:

ls -ld /tmp/hadoop-arojaspa/dfs/name

crear el Directorio sino existe sudo mkdir -p /tmp/hadoop-arojaspa/dfs/name sudo chown -R arojaspa:hadoop /tmp/hadoop-arojaspa/dfs/name sudo chmod 755 /tmp/hadoop-arojaspa/dfs/name

revisar hdfs-site.xml nano \$HADOOP_HOME/etc/hadoop/hdfs-site.xml

Formatear el namenode

hdfs namenode -format

\$HADOOP_HOME/sbin/stop-dfs.sh \$HADOOP_HOME/sbin/start-dfs.sh

3. Apache HiveQL

wget https://downloads.apache.org/hive/hive-4.0.0/apache-hive-4.0.0-bin.tar.gz tar -xzvf apache-hive-4.0.0-bin.tar.gz sudo mv apache-hive-4.0.0-bin /usr/local/hive

nano ~/.bashrc

export HIVE_HOME=/usr/local/hive export PATH=\$PATH:\$HIVE_HOME/bin source ~/.bashrc

para crear estos archivos es necesario que hadoop este arriba

hdfs dfs -mkdir -p /user/hive/warehouse hdfs dfs -chmod g+w /user/hive/warehouse

hdfs dfs -mkdir -p /user/hive/warehouse/scratchdir hdfs dfs -chmod g+w /user/hive/warehouse/scratchdir

hdfs dfs -mkdir -p /user/hive/warehouse hdfs dfs -chmod 777 /user/hive/warehouse

hdfs dfs -mkdir /tmp hdfs dfs -chmod 777 /tmp

hdfs dfs -chmod g+w /user hdfs dfs -chmod g+w /user hdfs dfs -chmod g+w /tmp hdfs dfs -chmod g+wx /tmp

hdfs dfs -mkdir -p /cursobsg/pruebaseventos hdfs dfs -chmod g+w /cursobsg hdfs dfs -chmod g+wx /cursobsg

Eliminar la base de datos metastore_db para limpiar cualquier instalación previa y comenzar desde cero. Si no tienes datos importantes, puedes eliminar la base de datos para realizar una nueva instalación

rm -rf metastore_db

Reiniciar el proceso de inicialización del esquema:

schematool -dbType derby -initSchema

inicializar hiveserver
\$HIVE_HOME/bin/hiveserver2 &

4. Usar MySQL como metastore y base de datos de hive

sudo apt install mysql-server sudo systemctl status mysql mysql –version

sudo mysql -u root -p CREATE DATABASE metastore_db; CREATE USER 'mysqlremote'@'localhost' IDENTIFIED BY '123.Abc*.*'; GRANT ALL PRIVILEGES ON metastore_db.* TO 'mysqlremote'@'localhost'; FLUSH PRIVILEGES;

How to install MySQL on Ubuntu 22.04 OS | Data Engineering | RDBMS | Part 8 | DM | DataMaking (youtube.com)

How to Install Hadoop on Ubuntu in VirtualBox | Ubuntu tutorials | Data Engineering | IvyProSchool (youtube.com)

Configure Hive on Hadoop in Ubuntu | Data Engineering Tutorial for Beginners | Ivy Pro School (youtube.com)

nohup hive --service metastore & netstat -an | grep 9083 Puerto e escucha de hive con mysql

\$HIVE_HOME/bin/hive --service metastore & \$HIVE_HOME/bin/hive --service hiveserver2 &

\$HIVE_HOME/bin/beeline -u jdbc:hive2://localhost:10000

\$HIVE_HOME/bin/beeline -u "jdbc:hive2://localhost:10000/valkyriai" -n arojaspa -p 123.Abc*.*

beeline -u jdbc:hive2://

netstat -tuln | grep 10000 sudo lsof -i :10000

<name>hive.server2.authentication</name>
<value>NONE</value>

→ NOSASL

hdfs dfsadmin -report

5. Validar si en el ambiente virtual se encuentras las librerías, sino se deben instalar en Ubuntu

pip install pandas sqlalchemy pyhive schedule jaydebeapi

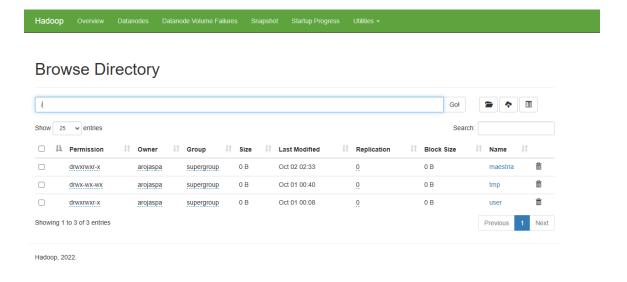
6. Resultados Pruebas

Creacion de directorios para almacenar la información en Hadoop:

Directorio de trabajo

hdfs dfs -mkdir -p /cursobsg hdfs dfs -chmod g+w /cursobsg hdfs dfs -chmod g+wx /cursobsg

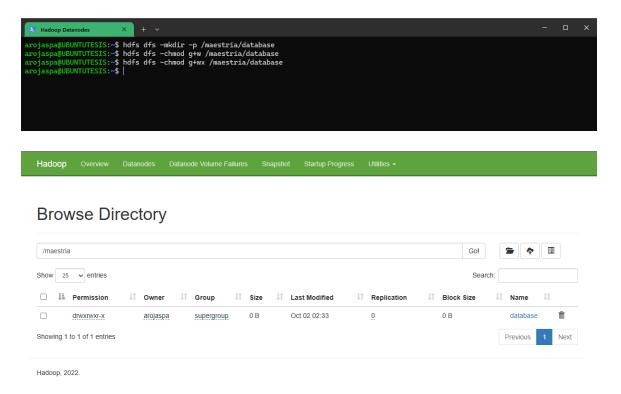
```
DFS Used: 1014648832 (967.64 MB)
Non DFS Used: 24180338688 (22.52 GB)
DFS Remaining: 34153918464 (31.81 GB)
DFS Nemaining: 34153918464 (31.81 GB)
DFS Used: 1.62%
DFS Remaining: 34(53918464 (31.81 GB)
DFS Used: 1.62%
Configured Cache Capacity: 0 (0 B)
Cache Used: 0 (0 B)
Cache Used: 100.00%
Cache Used: 100.00%
Cache Used: 100.00%
Cache Remaining: 0 (0 B)
Cache Remaining: 0 (0 B)
Cache Benaining: 0.00%
Cache Used: 100.00%
Ca
```



Directorio para la base de datos

hdfs dfs -mkdir -p /cursobsg /database

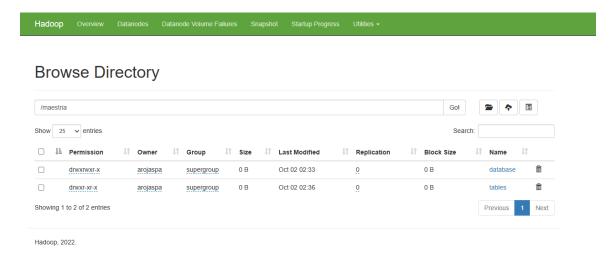
Asignado permisos de acceso a los directorios de hadoop hdfs dfs -chmod g+w /cursobsg /database hdfs dfs -chmod g+wx /cursobsg /database



Directorio para las tablas de la base de datos

hdfs dfs -mkdir -p /cursobsg /tables

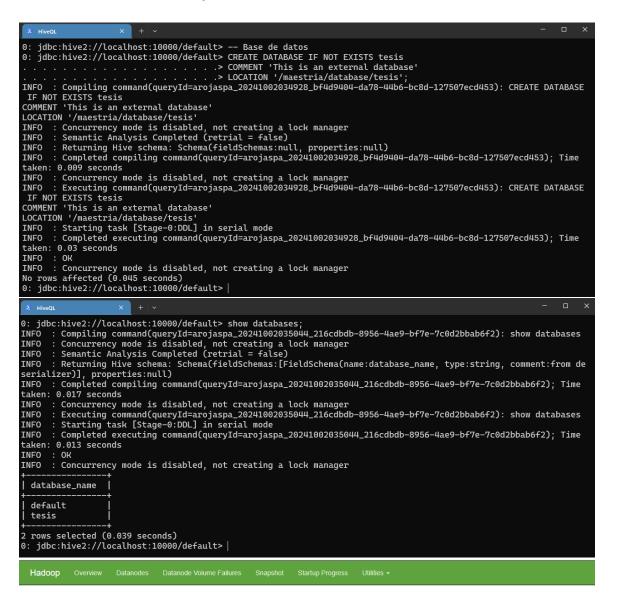
Asignado permisos de acceso a los directorios de hadoop hdfs dfs -chmod g+w /cursobsg /tables hdfs dfs -chmod g+wx /cursobsg /tables



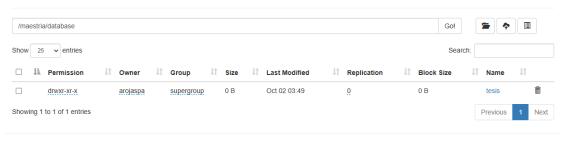
Creación de la base de datos (cambiar maestría por cursobsg)

```
1 -- Base de datos
2 CREATE DATABASE IF NOT EXISTS tesis
3 COMMENT 'This is an external database'
4 LOCATION '/maestria/database/tesis';
```

Usando la consola de HiveQL:



Browse Directory



Creación de la tabla de control de eventos identificados (cambiar maestría por cursobsg)

```
1 -- Tablas
 2 CREATE EXTERNAL TABLE eventos (
 3
       dispositivo STRING,
       tipoinfraccion STRING,
 5
       imagen STRING,
       ubicacion STRING,
 6
       zonainteres STRING,
 8
       fechahora STRING
 9
10
       ROW FORMAT DELIMITED FIELDS TERMINATED BY ','
       STORED AS TEXTFILE
11
12
       LOCATION '/maestria/tables/eventos';
```

```
| X | Now FORMAT DELIMITED FIELDS TERMINATED BY ','
STORED AS TEXTFILE
LOCATION '/maestria/tables/eventos'
INFO : Concurrency mode is disabled, not creating a lock manager
INFO : Semantic Analysis Completed (retrial = false)
INFO : Returning Hive schema: Schema(fieldSchemas:null, properties:null)
INFO : Completed compiling command(queryId=arojaspa_202410020354447_f449ablf-fc60-44f9c-98b3-9702ba47031e); Time taken: 0.012 seconds
INFO : Concurrency mode is disabled, not creating a lock manager
INFO : Executing command(queryId=arojaspa_202410020354447_f449ablf-fc60-44f9c-98b3-9702ba47031e): CREATE EXTERNAL TABLE eventos (
dispositivo STRING,
tipoinfraccion STRING,
imagen STRING,
ubicacion STRING,
conainteres STRING,
fechahora STRING
)
ROW FORMAT DELIMITED FIELDS TERMINATED BY ','
STORED AS TEXTFILE
LOCATION '/maestria/tables/eventos'
INFO : Starting task [Stage-0:DDL] in serial mode
INFO : Completed executing command(queryId=arojaspa_202410020354447_f449ablf-fc60-44f9c-98b3-9702ba47031e); Time taken: 0.028 seconds
INFO : OX
INFO : Concurrency mode is disabled, not creating a lock manager
No rows affected (0.047 seconds)
0: jdbc:hive2://localhost:10000/default>
```

```
• • •
    1 import pandas as pd
2 import time
3 import schedule
4 from pyhive import hive
5 import os
6 import argparse
  9 Ingeniero: Andrés Felipe Rojas Parra
10 Maestria en Big Data y Data Science
  12 Descripcion del script:
13 Script para automatizar el envio de informacion al sistema de big data (HiveQL y Hadoop)
14
  15 Keypoint:

16 table_name: Nombre de la tabla donde se almacenará la informacion de eventos

17 csvalertpath: Ruta donde esta el archivo generado por la NVIDIA Jetson Nano de los eventos capturados por el modelo.

18 hiveqlhost: Direccion IP o url de conexion al servidor HiveQL

19 hiveipport: Puerto de conexion al servidor de HiveQL
Prametros: file_path: Ruta del archivo csv a validar.
               in = raise
if os.path.exists(file_path):
    os.remove(file_path)
    print(f"El archivo {file_path} ha sido borrado.")
    bReturn = True
                     print(f"El archivo {file_path} no existe.")
bReturn = False
               Prametros: file_path: Ruta del archivo csv con las alertas.
```

```
1 def process_csv_and_insert_into_hive(debug):
        Funcion que se utiliza para activar el job. Se ejcuta segun la configuracion que se haya realizado el job
            csvalertpath = 'eventosdetectadosnvidia.csv'
csvsentpath = 'eventosdetectadosnvidia_inHiveQL.csv'
             bSentFile = False
bNvidiaFile = False
bError = False
             if validate_csv_sent_file(csvsentpath):
    df_sent = read_csv_file(csvsentpath)
    bSentFile = True
                   if debug:
                       print("Se validó el archivo de eventos a enviados")
             else:
    if debug:
        print("No se encontró el archivo de elementos enviados")
             if validate_csv_sent_file(csvalertpath):
    nvidia = read_csv_file(csvalertpath)
bNvidiaFile = True
                   if debug:
    print("Se validó el archivo de eventos a enviar")
             else:
if debug:
                        print("No se encontró el archivo de elementos a enviar")
             if not bSentFile and not bNvidiaFile:
    print("No hay informacion para ser procesada. Solicitando la cancelacion del Job.")
    bError = True
                   raise RuntimeError()
             elif not bSentFile and bNvidiaFile:
                   if debug:
                   print("Removiendo dupliados de eventos a enviar")
clean_data = remove_duplicates(nvidia)
             elif bSentFile and bNvidiaFile:
                   if debug:
    print("Removiendo dupliados de eventos a enviar")
                  # Elimina duplicados de los eventos
nvidia_without_duplicates = remove_duplicates(nvidia)
                        print("Comparando datos de eventos enviados vs los que se van a enviar")
                   # despues de limpiar duplicados, compara con el df enviados para solo enviar los nuevos eventos.
clean_data = nvidia_without_duplicates[~nvidia_without_duplicates.isin(df_sent).all(axis=1)]
        except RuntimeError:
    print('Error: El job fue cancelado por falta de informacion', )
    schedule.cancel_job
              if not bError:
                   print("Procesando informacion...")
rows, columns = clean_data.shape
                   if rows > 0:
    insert_into_hive(clean_data)
                         print("No hay datos para insertar en la base de datos...")
                   # Si el archio existe, lo borra para crear uno nuevo. Si no existe, lo crea.
delete_csv_sent_file(csvsentpath)
                   if not bSentFile:
                       df_sent = pd.DataFrame()
                   df_sent = pd.concat([df_sent,clean_data], ignore_index=True)
                   # Guarda la informacion en el archivo csv
df_sent.to_csv("eventosdetectadosnvidia_inHiveQL.csv", index=False)
                   print('Inicializando otra instancia...', )
```

. . .

Script de python que analiza 3 posibles tipos de accidentes (subir y bajar hablando por celular, subir y bajar con una laptop abierta, subir y bajar con una taza en la mano) que se pueden presentar en una escalera entre dos pisos de una oficina:

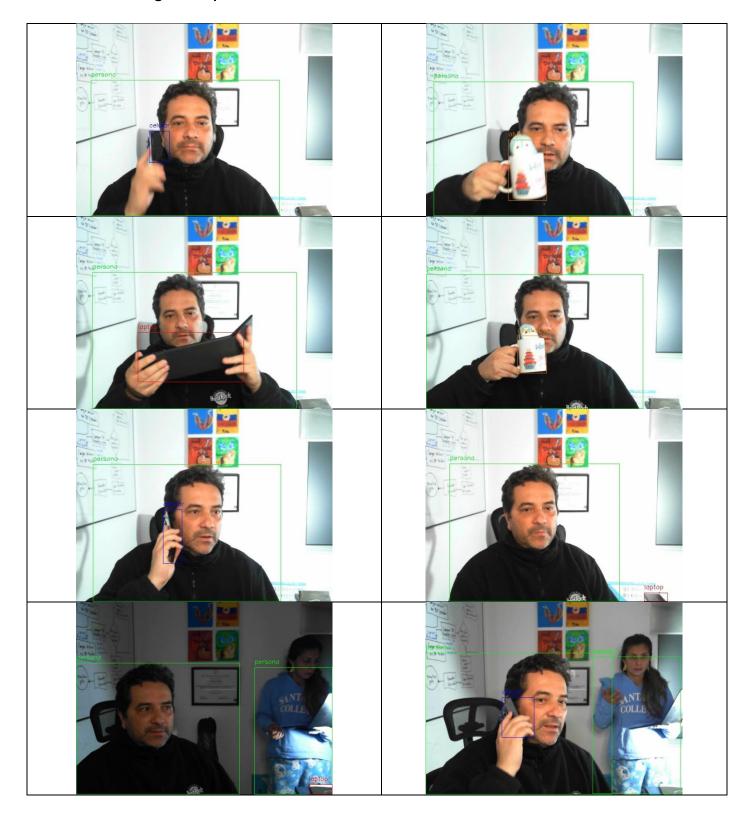
```
. . .
   1 import cv2
2 import numpy as np
3 import tensorflow as tf
4 import tensorflow_hub as hub
5 from ultralytics import YOLO
6 from datetime import datetime
7 import os
9 import cev
 10 class DeteccionInfracciones:
       def __init__(self, modelo_yolo_path, carpeta_infracciones, archivo_csv, fuente=0, ancho_deseado=640, alto_deseado=480, id_camara=1, zona='Zona 1"):
    # Inicializar captura de video
    self.cap = cv2.VideoCapture(fuente)
                      # Cargar el modelo YOLO
self.modelo_yolo = YOLO(modelo_yolo_path)
                       # Cargar el modelo MoveNet para detección de poses
self.modelo_movenet =
        \label{load} \textbf{('https://tfhub.dev/google/movenet/multipose/lightning/1').signatures['serving\_default']} \\
                       # Cargar el clasificador de rostros self.clasificador_rostros = cv2.CascadeClassifier(cv2.data.haarcascades + 'haarcascade_frontalface_default.xml')
                      # Configuración del sustractor de fondo
self.fgbg = cv2.createBackgroundSubtractorMOG2()
self.kernel = cv2.getStructuringElement(cv2.MORPH_ELLIPSE, (3, 3))
                      # Dimensiones deseadas para el video redimensionado
self.ancho_deseado = ancho_deseado
self.alto_deseado = alto_deseado
                       # İndices de las clases de interés
self.clases_interes = {
                               0: 'persona',
41: 'objetomano',
63: 'laptop',
67: 'celular'
                       # Colores para cada clase
self.colores = {
   'persona': (0, 255, 0),  # Verde
   'objetomano': (0, 128, 255),  # Naranja
   'celular': (255, 0, 0),  # Azul
   'laptop': (0, 0, 255)  # Rojo
                       # Puntos del área de interés (ROI) self.area_pts = np.array([[230, 70], [380, 70], [1060, self.alto_deseado], [-280, self.alto_deseado]])
                       self.carpeta_infracciones = carpeta_infracciones
if not os.path.exists(self.carpeta_infracciones):
                               os.makedirs(self.carpeta_infracciones)
                       self.archivo_csv = archivo_csv
if not os.path.exists(self.archivo_csv):
    self.crear_csv()
                       # Variables para el seguimiento y rastreo de infracciones
self.infracciones_guardadas = {} # Diccionario para llevar el registro de infracciones por persona
                       # Identificación de cámara y zona de infracción
self.id_camara = id_camara
self.zona = zona
                       # Bordes para conexiones de puntos clave (keypoints) en pose estimation self.EDGES = {
    (0, 1): 'm', (0, 2): 'c', (1, 3): 'm', (2, 4): 'c', (0, 5): 'm', (0, 6): 'c', (5, 7): 'm', (7, 9): 'm', (6, 8): 'c', (8, 10): 'c', (5, 6): 'y', (5, 11): 'm', (6, 12): 'c', (11, 12): 'y', (11, 13): 'm', (13, 15): 'm', (12, 14): 'c', (14, 16): 'c'
```

```
. . .
                            with open(self.archivo_csv, mode='w', newline='') as file:
    writer = csv.writer(file)
    #writer.writerow(["dispositivo", "tipoinfraccion", "nombreimagencapturada", "ubicacion", "zonainteres", "Fecha",
                                     writer.writerow(["dispositivo","tipoinfraccion", "imagen", "ubicacion", "zonainteres", "fechahora"])
                  def guardar_infraccion_csv(self, etiqueta, ruta_archivo):
    timestamp = datetime.now().strftime('%Y-%m-%d %H:%M'.%5')
                            #/techa, nora = tumestamp.sptt(__)
with open(self.archivo_csv, mode='a', newline='') as file:
    writer = csv.writer(file)
    #writer.writerow([etiqueta, ruta_archivo, fecha, hora, self.id_camara, self.zona])
    writer.writerow(["NVIDIATSS01", etiqueta, ruta_archivo, "Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas", self.zona,
          timestamp])
                  def procesar_frame(self):
    ret, frame = self.cap.read()
    if not ret:
                                    return None
                            # Redimensiona el frame
frame_redimensionado = cv2.resize(frame, (self.ancho_deseado, self.alto_deseado))
return frame_redimensionado
                   def aplicar_zona_interes(self, frame_redimensionado):
                            imAux = np.zeros(shape={self-alto_deseado, self.ancho_deseado), dtype=np.uint8)
imAux = cv2.drawContours(imAux, [self.area_pts], -1, (255), -1)
zona_interes = cv2.bitwise_and(frame_redimensionado, frame_redimensionado, mask=imAux)
                            # Aplicar el sustractor de fondo a la zona de interés
fgmask = self.fgbg.apply(zona_interes)
fgmask = cv2.morphologyEx(fgmask, cv2.MORPH_OPEN, self.kernel)
fgmask = cv2.dilate(fgmask, None, iterations=2)
                            return zona_interes
                           # Realizar detección en la zona de interés con YOLO
resultados = self.modelo_yolo(zona_interes)
for resultado in resultados:
    detecciones_filtradas = [det for det in resultado.boxes if int(det.cls) in self.clases_interes]
    for deteccion in detecciones_filtradas:
        coordenadas = deteccion.xyxy[0].tolist()
        x1, y1, x2, y2 = map(int, coordenadas)
                                              x1, y1, x2, y2 = map(int, coordenadas)
clase = int(deteccion.cls)
etiqueta = self.clases_interes.get(clase, 'desconocido')
color = self.colores.get(etiqueta, (255, 255, 255))
                                              # Verificar si la detección está dentro de la zona de interes
if cv2.pointPolygonTest(self.area_pts, ((x1 + x2) // 2, (y1 + y2) // 2), False) >= 0:
    cv2.rectangle(frame_redimensionado, (x1, y1), (x2, y2), color, 1)
    cv2.putText(frame_redimensionado, etiqueta, (x1, y1 - 10), cv2.FONT_HERSHEY_SIMPLEX, 0.5, color, 1)
                                                        # Guardar infracción solo si no ha sido registrada previamente
if etiqueta in ['celular', 'laptop', 'objetomano'] and (etiqueta not in self.infracciones_guardadas):
# Guardar solo una captura por infracción por persona
timestamp = datetime.now().strftime('%'-%n-%d_%H-%M-%S')
nombre_archivo = f"(etiqueta)_infraccion_{timestamp}.jpg"
#ruta_archivo = os.path.join(self.carpeta_infracciones, nombre_archivo)
ruta_archivo = nombre_archivo
cv2.imwrite(ruta_archivo, frame_redimensionado)
                                                                 # Guardar infracción en CSV con los detalles adicionales
self.guardar_infraccion_csv(etiqueta, ruta_archivo)
                                                                 # Marcar la infracción como guardada
                                                                 #Validar esto
self.infracciones_guardadas[etiqueta] = timestamp
                            cv2.drawContours(frame_redimensionado, [self.area_pts], -1, (255, 0, 255), 1)
return frame_redimensionado
```

```
. . .
                                                  def detectar_rostros(self, frame):
    gray_frame = cv2.cvtColor(frame, cv2.COLOR_BGR2GRAY)
    rostros = self.clasificador_rostros.detectMultiScale(gray_frame, scaleFactor=1.1, minNeighbors=5)
    for (x, y, w, h) in rostros:
        cv2.rectangle(frame, (x, y), (x + w, y + h), (255, 0, 255), 2)
                                                  def detectar_pose(self, frame):
    img = tf.image.resize_with_pad(tf.expand_dims(frame, axis=0), 256, 256)
    img = tf.cast(img, dtype=tf.int32)
    resultados = self.modelo_movenet(img)
    puntos = resultados['output_0'].numpy()[:, :, :51].reshape((6, 17, 3))
                                                                         for persona in puntos:
    self.dibujar_pose(frame, persona)
                                                def dibujar_pose(self, frame, puntos):
    for (i, j), color in self.EDGES.items():
        if puntos[i][2] > 0.5 and puntos[j][2] > 0.5:  # Solo dibujar si ambos puntos son visibles
             color_rgb = self.colores.get(color, (255, 255, 255))  # Color por defecto
              cv2.line(frame, (int(puntos[i][1]), int(puntos[i][0])), (int(puntos[j][1]), int(puntos[j][0])), color_rgb,
color_rgb = self.colores.get(color, (255, 255, 255)) # Color por cv2.line(frame, (int(puntos[i][1]), int(puntos[i][0])), (int(puntos[i][0])), (int(puntos[i]
                                                                         for punto in puntos:
   if punto[2] > 0.5: # Solo dibujar el punto si es visible
      cv2.circle(frame, (int(punto[1]), int(punto[0])), 5, (0, 255, 255), -1)
```

Los resultados de este script son:

Imágenes capturadas





dispositivo	tipoinfraccion	imagen	ubicacion	zonainteres	fechahora
NVIDIATSS01	celular	imageneseventos\celular_infraccion_2024-10-02_04-19-28.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:19
NVIDIATSS01	objetomano	imageneseventos\objetomano_infraccion_2024-10-02_04-19-40.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:19
NVIDIATSS01	laptop	imageneseventos\laptop_infraccion_2024-10-02_04-20-01.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:20
NVIDIATSS01	objetomano	imageneseventos\objetomano_infraccion_2024-10-02_04-22-06.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:22
NVIDIATSS01	celular	imageneseventos\celular_infraccion_2024-10-02_04-22-15.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:22
NVIDIATSS01	laptop	imageneseventos\laptop_infraccion_2024-10-02_04-22-31.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:22
NVIDIATSS01	laptop	imageneseventos\laptop_infraccion_2024-10-02_04-25-48.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:25
NVIDIATSS01	celular	imageneseventos\celular_infraccion_2024-10-02_04-25-53.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:25
NVIDIATSS01	objetomano	imageneseventos\objetomano_infraccion_2024-10-02_04-26-06.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:26
NVIDIATSS01	laptop	imageneseventos\laptop_infraccion_2024-10-02_04-27-22.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:27
NVIDIATSS01	celular	imageneseventos\celular_infraccion_2024-10-02_04-27-33.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:27
NVIDIATSS01	objetomano	imageneseventos\objetomano_infraccion_2024-10-02_04-27-52.jpg	Escaleras Universidad Piso 1 Ed Sistemas	RIESGO MEDIO	10/2/2024 4:27