Se emp: eza crean de el módulo "paths" en donde que dará reg: strudo todas las vutes necesarias para la terea.

- Se crea la ruta PATH_DATA y PATH_RAW

 que serán las rutes a les corpetas 'data' y 'raw' respectivamente
- Se crea un dicc. dict path raw, que al entre garse de llare 'WNN', entregara la ruta de la correcta WNN' en raw
- Se crean a ser vez los dicc.'s

 dict_csv_mc_a y dict_csv_mc_f, que entrega la

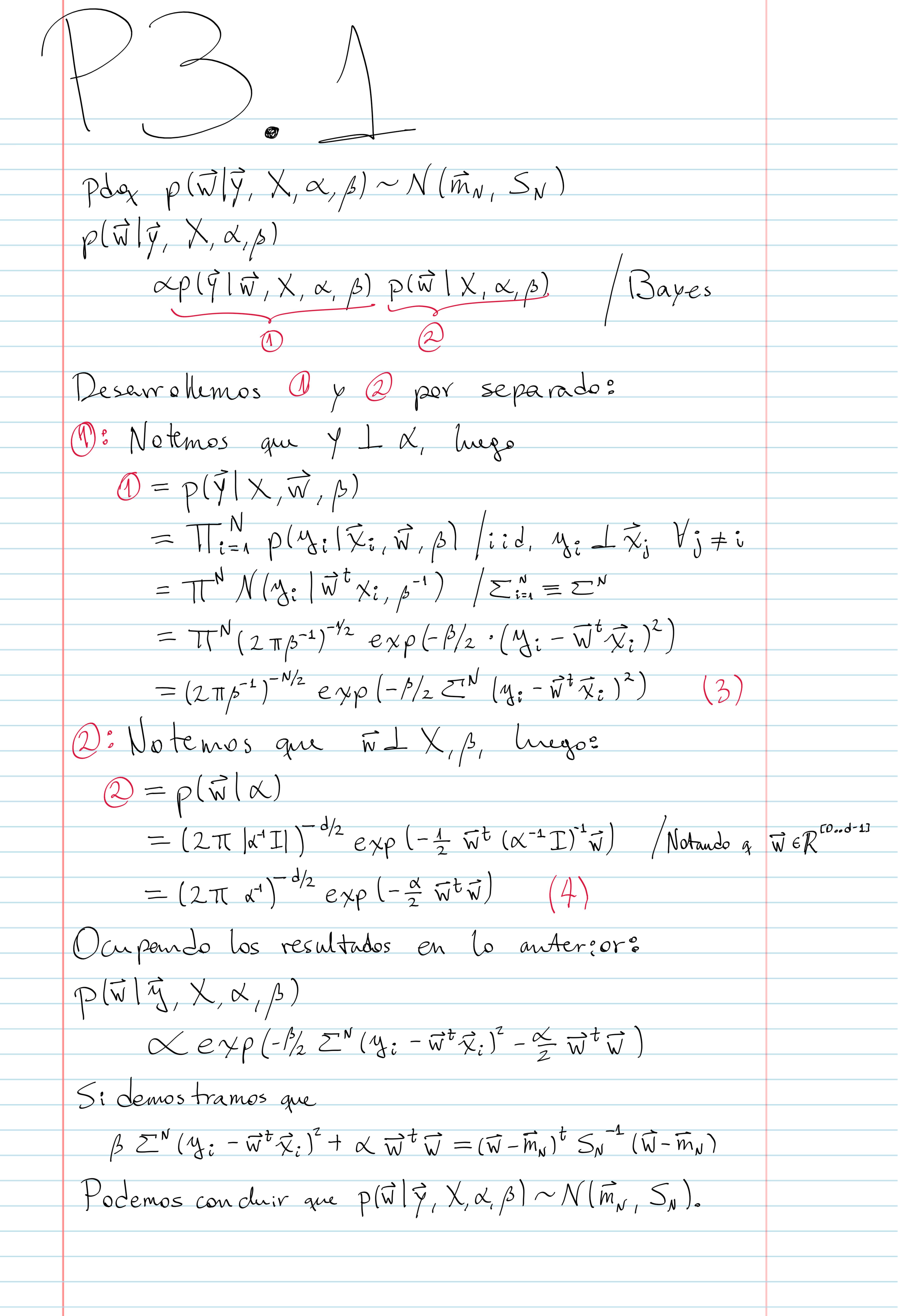
 ruta para los .csv's 'metrocuadrado_all_wNN'

 y 'metrocuadrado_furnished_wNN' respectivamente,

 al entregarle de lla ve 'wNN'.

Luego se procede a crear un único Pata Frame que contença la informa & de los data sets proporcionados. Se realiza como sigue:

- Se cream dos listas de Data Frames, uno para 'all y otro para 'furnished'.
- Luego se concortenan los DetaFrames en dos DetaFrames únicos. Uno para 'all' y otro para 'furnished'.
- Paso seguido, se crea UNA nueva Columna, 'furnished', que informa si el Deta Frame proviene de 'furnished (marcedo con un 1), o si viene de 'all' (mercedo con 0).
- Perteriormete se une n los dos DetaFrames creados en un único DataFrame, y se añode la columne extra.
- Finelmente, se eliminan los duplicados.



```
En electo:
            \beta \sum^{N} (y_i - \vec{w}^t \vec{\chi}_i)^2 + \chi \vec{w}^t \vec{v}
                          = X \overline{W}^{t} \overline{W} + \beta \Sigma^{N} (\underline{W}^{2} - 2\underline{W}^{2} \overline{W}^{t} \overline{X}^{2} + (\overline{W}^{t} \overline{X}^{2})^{2})
                        = \chi \widetilde{\mathbf{W}}^{t} \widetilde{\mathbf{W}} + \beta \sum_{i=1}^{N} \psi_{i}^{2} - 2\beta \sum_{i=1}^{N} \psi_{i} \widetilde{\mathbf{W}}^{t} \widetilde{\mathbf{X}}_{i} + \beta \sum_{i=1}^{N} (\widetilde{\mathbf{W}}^{t} \widetilde{\mathbf{X}}_{i})^{2}  (5)
  Notimos lo sete:
     \beta \mathcal{L}^{N}(\vec{\mathbf{W}}_{Xi}^{t})^{2} = \beta \mathcal{L}^{N}(\vec{\mathbf{X}}_{i}^{t} \vec{\mathbf{W}})(\vec{\mathbf{X}}_{i}^{t} \vec{\mathbf{W}})
                                 = B[XitV]; t[XiV]; | Londe [XiV]; denota not. Vectorial.
                                  = \beta \left( X \overrightarrow{w} \right)^{t} \left( X \overrightarrow{w} \right) = \beta \overrightarrow{w}^{t} X^{t} X \overrightarrow{w}  (6)
    -2\beta Z^{N}y_{i} \overrightarrow{w}^{t} \overrightarrow{\chi}_{i} = -2\beta \overrightarrow{w}^{t} \left[ Z^{N} \overrightarrow{\chi}_{i} y_{i} \right]
                        = -2\beta \overrightarrow{w}^t X^t \overrightarrow{y} = -\beta \overrightarrow{w}^t X^t \overrightarrow{y} - \beta \overrightarrow{w}^t X^t \overrightarrow{y}
                           = - BWX Y - BYX W / pues si ack => at = a
                            =-\vec{W}^t \leq_N^{-1} [\beta \leq_N \vec{X}^t \vec{y}] - [\beta \vec{y}^t \vec{X} \leq_N^t ] \leq_N^t \vec{W} / \rho ws \leq_N sinétrica.
                           = -\widetilde{W}^{t} \leq_{N} - \widetilde{W}_{N} - \widetilde{W}_{N}^{t} \leq_{N} - \widetilde{W} \qquad (7)
Reemplazanco los dos resultados anteriores (6) y LT) en el deserrollo (5):
   X\overline{W}^{t}\overline{W} + \beta \Sigma^{N} \psi_{i}^{2} - 2\beta \Sigma^{N} \psi_{i} \overline{W}^{t} \dot{\chi}_{i} + \beta \Sigma^{N} (\overrightarrow{W}^{t} \dot{\chi}_{i})^{2}
      = \propto \vec{W}^{t} \vec{W} + \beta \vec{W}^{t} \vec{X}^{t} \vec{X} \vec{W} - \vec{W}^{t} \vec{S}_{N}^{-1} \vec{m}_{N} - \vec{m}_{N}^{t} \vec{S}_{N}^{-1} \vec{W} + \beta \vec{\Sigma}^{N} \vec{W}_{i}^{2}
         = \vec{w}^{t} (x I + \beta X^{t} X) \vec{v} - \vec{w}^{t} S_{N}^{-1} \vec{n}_{N} - \vec{m}_{N}^{t} S_{N}^{-1} \vec{w} + \beta \Sigma^{N} w_{i}^{2}
        = \vec{w}^t S_N^{-1} \vec{w} - \vec{w}^t S_N^{-1} \vec{m}_N - \vec{m}_N^t S_N^{-1} \vec{w} + \beta \Sigma^N \psi_i^{-1}
       = \overrightarrow{N}^{t} S_{N}^{-1} (\overrightarrow{N} - \overrightarrow{m}_{N}) - \overrightarrow{m}_{N}^{t} S_{N}^{-1} \overrightarrow{W} + \beta \Sigma^{N} \underline{y}_{i}^{2}
  = \vec{w}^{\dagger} S_{N}^{-1} (\vec{w} - \vec{m}_{N}) - \vec{m}_{N}^{\dagger} S_{N}^{-1} \vec{w} + \vec{m}_{N}^{\dagger} S_{N}^{-1} \vec{m}_{N} / \text{Claims } 3 Z^{N} Y_{i}^{2}
= \vec{w}_{N}^{\dagger} S_{N}^{-1} (\vec{w} - \vec{m}_{N}) - \vec{m}_{N}^{\dagger} S_{N}^{-1} \vec{w} + \vec{m}_{N}^{\dagger} S_{N}^{-1} \vec{m}_{N} / \text{Claims } 3 Z^{N} Y_{i}^{2}
= \vec{w}_{N}^{\dagger} S_{N}^{-1} (\vec{w} - \vec{m}_{N}) - \vec{w}_{N}^{\dagger} S_{N}^{-1} \vec{w} + \vec{m}_{N}^{\dagger} S_{N}^{-1} \vec{m}_{N} / \text{Claims } 3 Z^{N} Y_{i}^{2}
       = \widetilde{W} + \widetilde{S}_N + \widetilde{W} - \widetilde{W}_N - \widetilde{W}_N + \widetilde{S}_N + \widetilde{W} - \widetilde{W}_N = \widetilde{W}_N + \widetilde{W}_
      = (\vec{w}^t - \vec{m}_N^t) \leq_N^{-1} (\vec{w} - \vec{m}_N) = (\vec{w} - \vec{m}_N)^t \leq_N^{-1} (\vec{w} - \vec{m}_N)
             De esta forma, de demostrarse el claim, se con chuye
                                    p(\overline{y}, X, \alpha, \beta) \sim N(\overline{m}, 5_N)
```