ESALO

Análisis Espacial I Rafael de Freitas Souza

Datos Espaciales

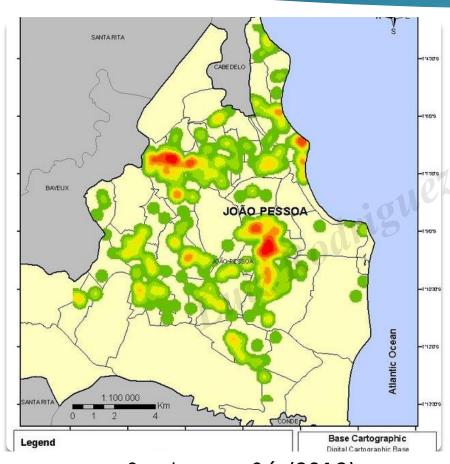
Diferentemente de la lógica estudiada hasta el momento, nuestra disciplina se preocupará con los datos espaciales. Sin embargo, ¿cuál es la diferencia entre datos y datos espaciales?

Según Fotheringham, Brunsdon y Charlton (2000) los datos espaciales indican cuánto varía dado fenómeno, preocupándose con el lugar dónde ocurre esa variación; ya los datos no espaciales indican cuánto varía determinado fenómeno, sin preocupación acerca del lugar en que ocurre esa variación.

Primera Ley de la Geografía: "Todas las cosas están relacionadas con todas las otras, pero cosas próximas están más relacionadas que cosas distantes" (Tobler, 1970).



Ejemplo del Funcionamiento de la Espacialidad de los Datos

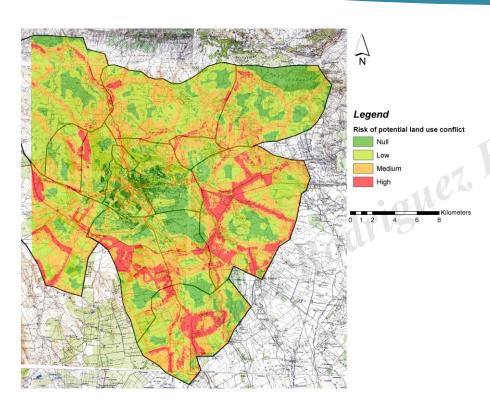


El ejemplo al lado se refiere al estudio de la delincuencia en João Pessoa/PB en el año de 2012.





Ejemplo del Funcionamiento de la Espacialidad de los Datos

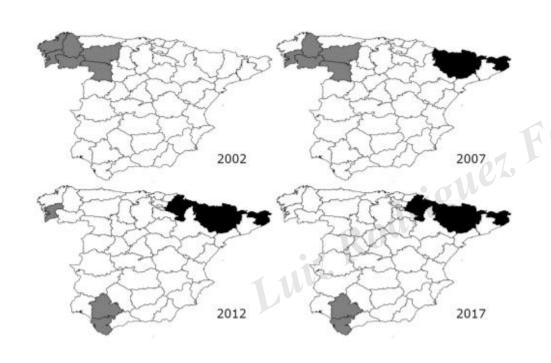


► El ejemplo al lado se refiere al estudio de la potencialidad de conflictos generados debido al uso de la tierra en Mequinez, Marruecos.

Debolini, Valette, François y Chery (2015)



Ejemplo del Funcionamiento de la Espacialidad de los Datos



El ejemplo al lado se refiere a *clusters* espaciales respecto a la precificación y a la compra del tabaco en las fronteras de España, de 2002 a 2017.

Almeida, Golpe y Álvarez (2020)



La Estructuración de la Base de Datos Espacial

id	сер	gastos	hijos	latitud	longitud
Cliente 1	04537-120	4.356,90	1110	-23,5928180	-46,6787473
Cliente 2	04533-020	3.999,01	1	-23,5872953	-46,6878729
Cliente 3	05507-000	1.653,88	2	-23,5663135	-46,7125806
Cliente 4	05503-120	1.522,65	2	-23,5701952	-46,7133214
Cliente 5	03612-160	871,32	2	-23,5167665	-46,5381829
Cliente 6	03614-030	888,09	3	-23,5163167	-46,5331962



La Utilización del R de Forma Análoga a un Software del Tipo Geographic Information Systems (GIS)

Entonces, por lo demostrado, ¿existe la necesidad de la utilización de un mapa preestablecido?

La respuesta es NO. El mapa es un recurso gráfico que, dependiendo de los propósitos de su estudio, puede, o no, existir. Por otro lado, la consideración de las posiciones geográficas es de imprescindible importancia.

En el curso, aprenderemos a lidiar con objetos de los tipos shapefiles, simple features, spatial points y rasters.



Atención con las Clases de Objetos

Recuerde: para observar a qué clase pertenece determinado objeto del lenguaje R, se debe utilizar la función class()









En los ejemplos de arriba, las clases de objetos serían las formas; los objetos, las galletitas. Cada clase de objeto del R posee sus propias especificidades.



Atención con la Elección de un Coordinate Reference System (CRS)

- De manera simple, un CRS indica coordenadas en la superficie terrestre (ej. longitud y latitud);
- Hay que prestar atención en su elección ya que hay coordenadas que consideran medidas geodésicas, otras consideran medidas euclidianas; otras toman en consideración el centro de masa del planeta; otras asumen puntos arbitrarios de interés.





Shapefiles: presentación

- Conforme lo discutido por Lansley y Cheshire (2018), los shapefiles son archivos que contienen informaciones de determinada geografía, incluyendo su ubicación y su formato, comúnmente utilizado en software GIS.
- ▶ En un lenguaje directo, los *shapefiles* corresponden a conjuntos de archivos que posibilitan la existencia de un mapa ligado a una base de datos. Esos archivos, al mínimo, poseen extensiones *.shp, *.shx, *.dbf y *.prj.
 - *.shp: archivo que contiene la geometría, es decir, los polígonos que componen el mapa;
 - *.dbf: archivo que contiene la base de datos;
 - *.shx: archivo que relaciona los archivos *.shp y *.dbf;
 - *.prj: archivo que describe cuál sistema de proyección geográfica el mapa utiliza.



Abriendo un shapefile en R

- Biblioteca principal adoptada por el curso: rgda?
- Rutina básica para la apertura de shapefiles en R:

```
readOGR(dsn = "shapefile_sp", layer = "estado_sp")
```

Nombre de la carpeta donde están los archivos que forman el shapefile. Nomenclatura principal de los archivos que forman el shapefile.







Generando un objeto simple feature en R

- De acuerdo con Pebesma (2018) los objetos del tipo simple feature se refieren, por lo general, a data frames que poseen vectores con información de referencia geográfica.
- Biblioteca principal adoptada por el curso: sf
- El primer paso, por lo tanto, es poseer un data frame que contenga columnas al respecto de la posición geográfica de las observaciones.
- A continuación, se puede convertir el data frame en un objeto simple feature con el uso de la función **st_as_sf()**:

```
st_as_sf(x = su data frame aquí,

coords = variables de la longitud y latitud aquí,

crs = sistema de referencias de coordenadas aquí)
```







Generando un objeto spatial points en R

- > Son objetos semejantes a los de la clase sf, pudiendo o no, poseer una base de datos ligada.
- La biblioteca principal adoptada por el curso es **sp**;
- Los objetos sp son obtenidos, comumente, con la utilización de las funciones SpatialPoints() o SpatialPointsDataFrame():

```
SpatialPoints(coords = variables de la longitud y latitud aquí, proj4string = sistema de referencias de proyecciones aquí)
```

```
SpatialPointsDataFrame(data = su data frame aquí,

coords = variables de la longitud y latitud aquí,

proj4string = sistema de referencias de proyecciones aquí)
```







Rasters: presentación

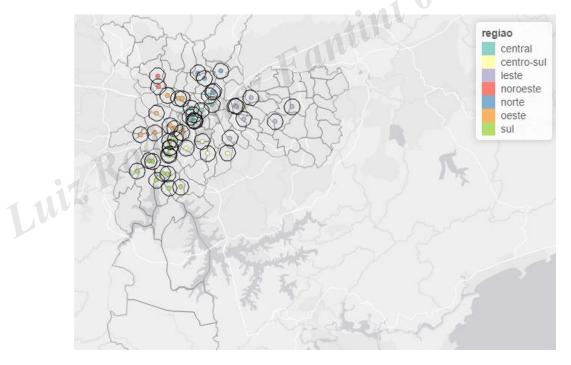
- Dbjetos raster son aquellos que contienen imágenes con descripciones de cada uno de los píxeles que los componen. Esa especie de recurso trae, en lugar de polígonos o puntos, una imagen (formato *.tiff, *.jpeg, *.bmp, etc.) georreferenciada.
- La biblioteca principal adoptada por el curso será la raster;
- Rutina básica para la apertura de rasters en R:

```
raster(raster = "raster_sp/relevo_sp.tif")
```



Buffer Analysis

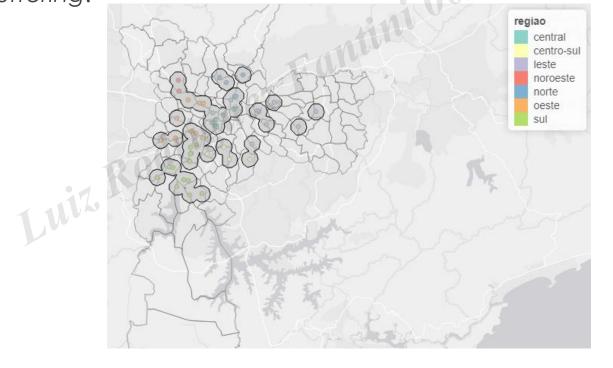
Buffering es una técnica para medir distancias hacia afuera, a partir del centro de un determinado punto geográfico.





Buffer Union

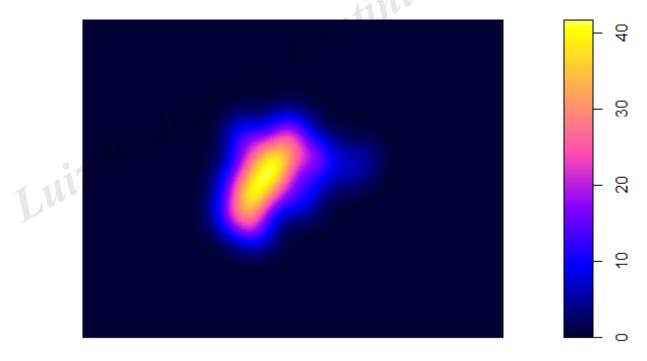
Buffer Union es una técnica que combina los puntos de encuentro de los outputs de la técnica de buffering.





Kernel Densities

La técnica de *kernel densities* mensura la densidad de la presencia de puntos de interés en determinada área geográfica.





Kernel Densities

Según Silverman (1986), el cálculo de las densidades para una ubicación (x, y) es realizado de la siguiente manera:

$$Densidad = \frac{1}{(radio)^2} \times \sum_{i=1}^{n} \left\{ \frac{3}{\pi} \times pob_i \times \left[1 - \left(\frac{dist_i}{radio} \right)^2 \right]^2 \right\}$$

donde:

i=1,2,...,n y se refiere a las localizaciones además de (x,y); Sólo incluya puntos en la suma si están dentro del radio de distancia del local (x,y);

 pob_i indica la población de observaciones en el campo i;

 $dist_i$ apunta la distancia entre el punto i y la ubicación (x, y).

Entonces la densidad calculada es multiplicada por el número de puntos o por la suma del campo de la población, si la hay.



Referencias

Almeida, A.; Golpe, A. A.; Álvarez, J. M. M. (2020). A spatial analysis of the Spanish tobacco consumption distribution: Are there any consumption clusters? *Public Health*, 186, 28-30.

Debolini, M.; Valette, E.; François, M.; Chery, J.-P. (2015). Mapping land use competition in the rural-urban fringe and future perspectives on land policies: A case study of Meknès (Morocco). Land Use Policy, 47, 371-381.

Fotheringham, A. S.; Brunsdon, C.; Charlton, M. (2000). Quantitative Geography: Perspectives on spatial data analysis. Longres: Sage Publications.

Lansley, G.; Cheshire, J. (2018). Challenges to representing the population from new forms of consumer data. Geography Compass, 12(7), 1-13.

Pebesma, E. (2018). Simple Features for R: Standardized Support for Spatial Vector Data. The R Journal, 10(1), 439-446.

Santana, A. M.; Sá, L. A. C. M. (2012). Spatial Analysis of the Crime Distribution: A Case Study in João Pessoa-Paraíba-Brazil. Presentado en el 8º Congreso de la Fédération Internacionale des Géomètres. Montevideo, noviembre de 2012.

Silverman, B. W. (1986). Density Estimation for Statistics and Data Analysis. New York: Chapman and Hall.

