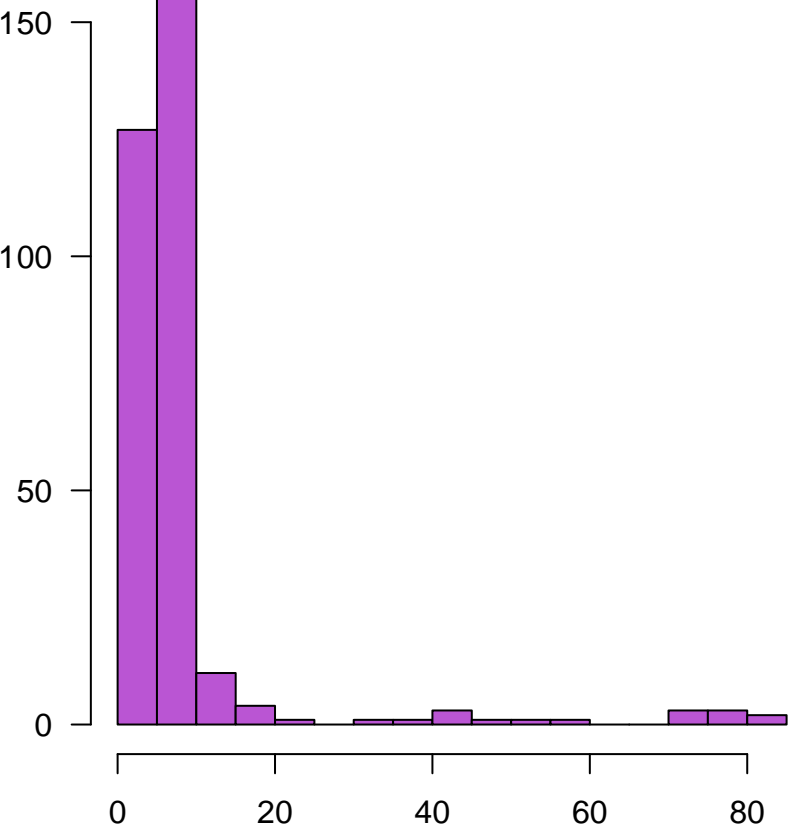


# Distribución de las observaciones perdidas



Número de observaciones perdidas