

Análisis espacial para la planeación dinámica del servicio de policía urbano

Andrés Pérez Coronado

September 2020

1 Introducción

El servicio de policía o policing, en el caso colombiano se desarrolla a través de cuadrantes [3], los cuales dividen la ciudad en polígonos que agrupan barrios con problemáticas similares, se establecen mediante un análisis espacial y temporal, a partir de sus características delictivas, comportamientos contrarios a la convivencia, sociales, demográficas, geográficas y económicas se establece su jurisdicción, por un periodo de aproximadamente dos años.

La planeación del servicio de vigilancia se realiza en tres turnos: primer turno de 22:00 a 07:00 horas, segundo turno de 07:00 a 14:00 horas, y tercer turno de 14:00 a 22:00 horas. La planeación de las patrullas consiste en utilizar la Tabla de Actividades Mínimas Requeridas (TAMIR) donde plasman las actividades a realizar semanalmente, basados en su experiencia y un análisis cualitativo y cuantitativo de lo que ocurre al interior de su cuadrante.

El problema de estudio es el reto de la planeación del servicio de vigilancia urbana para atender las diferentes problemáticas simultaneas que ocurren por franjas horarias. Pues los recursos limitados no permiten tener patrullas por delito, y además cómo se tienen en cuenta las dependencias espaciales de los barrios de la ciudad para establecer cada cuadrante y que responda oportunamente.

Para realizar un aporte en la solución de este problema, sobre la base de

los turnos policiales existentes, teniendo en cuenta que las lesiones personales pueden presentar menor endogeneidad en comparación a otros delitos, pues una lesión no causará un hurto, violencia intrafamiliar, riñas o tráfico de drogas ilícitas, pues casi siempre es una consecuencia. Es necesario aclarar que las lesiones podrían causar un homicidio, o tratar de cometer homicidio podría resultar en una lesión.

Por lo anterior, se parte de la hipótesis: si las variables sociales, económicas y del entorno urbano tienen un impacto diferencial en las lesiones personales por franjas horarias y por zona geográfica, entonces la planeación de las patrullas de vigilancia podría hacerse por zonas geográficas dinámicas en cada turno de vigilancia policial.

Así, la hipótesis nula $H_0 : X_{ij} = X_{ik}$ donde X es la variable aleatoria lesiones personales, i las franjas horarias, y j, k son los polígonos de estudio donde ocurren los eventos delictivos. Se desea probar la hipótesis alternativa $H_1 : X_{ij} \neq X_{ik}$. Para esto, se utilizará el análisis exploratorio de datos espaciales, entonces permitir la planeación por zonas geográficas dinámicas, estableciendo si existe dependencia espacial de X_{ij} con los X_{ik} mediante la prueba de Moran I.

Se debe tener en cuenta, que principalmente existen dos tipos de atención de las patrullas, por demanda que son requerimientos ciudadanos a la línea de emergencia, y el segundo las actividades de prevención y control de las patrullas, este último será el enfoque de este estudio.

El presente estudio puede especificar sus aportes en: la ampliación de las aplicaciones de la econometría espacial es la aproximación metodológica que brinda a los procesos de la seguridad ciudadana en la ciudad de Medellín, ayudando a comprender las dinámicas propias internas para la reducción del delito. Un aporte a la gestión del servicio del cuerpo de policía con una herramienta útil para la toma decisiones y la planeación operativa. Y un aporte a la criminología en la comprensión espacial y temporal de fenómenos criminales sobre variables sociales, económicas y del entorno urbano.

Un resultado importante de los aportes anteriores sería la disminución de la vulneración de los derechos y la integridad de los ciudadanos.

2 Modelo

El modelo será aplicado en la ciudad de Medellín, con polígonos a nivel de barrios, cuya variable dependiente el modelo será aplicado en la ciudad de Medellín, con polígonos a nivel de barrios, cuya variable dependiente serán las lesiones personales. Como las lesiones personales se pueden convertir en homicidios, se tendrá en cuenta esta variable para conocer su significancia.

La efectividad de la vigilancia policial depende en gran medida del planeamiento urbano, pero obtener información de la estructura urbana es complejo, y es manejada por diferentes organizaciones públicas y privadas [4]. Incluir variables de imágenes de satélite de muy alta resolución (VHR) de la configuración de la ciudad es un abordaje que ayudaría a superar esta dificultad.

El modelo se basa en el trabajo de [2] donde:

$$Y = C + X\beta + \epsilon \quad (1)$$

Donde Y es un vector n por 1 de la variable dependiente: cantidad de lesiones personales del año 2014, además se dividirá en tres turnos del servicio de policía por franjas horarias. X es una matriz de variables explicativas de los años 2005 a 2009, con un vector de coeficientes de regresión β ; y ϵ es un vector n por 1 de términos de error.

Se partió de las variables explicativas que toma el modelo de [2] cuya variable dependiente es la tasa de homicidios por 100 mil habitantes, que se cambió por lesiones personales.

Se tomaron las mismas variables explicativas: *Downtown*: Variable dummy para el centro de la ciudad (1=centro, 0=no centro), *d_pob_05*: Densidad poblacional del barrio en 2005 (personas por kilómetro cuadrado), *bcrim_09*: Porcentaje de hogares en el barrio que han sido víctimas de grupos delictivos, *slu5_09*: Porcentaje de hogares cuyos ocupantes no son los dueños de la vivienda, *Gini_i_09*: Gini de ingresos en 2009, *h20_24_09*: Porcentaje de hombres entre 20 y 14 años, *divor_09*: Porcentaje de hogares con padres divorciados en el barrio, *dese_09*: Porcentaje de individuos desempleados en el barrio.

Se replicó el experimento, se cambió la variable dependiente, y se agregaron las variables explicativas: *thomi_1011*: Tasa de homicidio promedio 2010

2011, que era la variable dependiente, *sincony_09*: Porcentaje de hogares sin cónyuge (monoparentales), *tHog09*: Tamaño promedio del hogar en número de personas en 2009, *empl_09*: Porcentaje de individuos empleados en el barrio.

Mediante el método selección paso a paso de eliminación hacía atrás de las variables de forma no automática, se buscó una mejora de F-estadístico, el P-valor, y mejorar la calidad relativa del modelo mediante los criterios de Akaike y Schwarz. Teniendo en cuenta que para la planeación de un servicio de policía se acude al principio de parsimonia, pues se deben tener el menos número de variables a controlar.

Las variables explicativas del modelo quedan de la siguiente manera: *Downtown*, *slu5_09*, *thomi_1011*, *tHog09*, *empl_09*.

Para los análisis y gráficas se utilizará el software especializado en econometría espacial Geoda [1].

3 Análisis exploratorio de datos espaciales (ESDA)

Para verificar la primera parte de la hipótesis donde las variables sociales, económicas y del entorno urbano tienen un impacto diferencial en las lesiones personales por franjas horarias y por zona geográfica. Así, se hace necesario explorar que la variable lesiones personales del año 2014 (LP_14) tiene un comportamiento diferente durante los turnos de vigilancia policial.

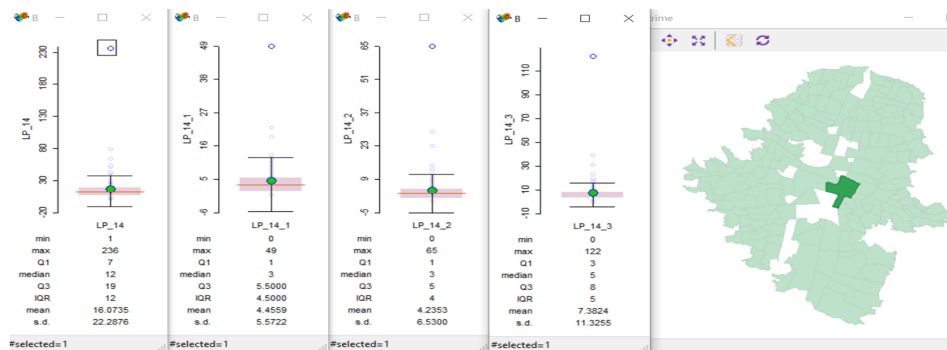


Figure 1: Diagrama caja

En la figura 1, se puede observar que la media, la mediana y la desviación estándar cambian entre turnos con relación a la variable del año completo. De igual forma, el centro de la ciudad es el cuál presenta un número mayor de casos significativamente.

Asimismo, los cuantiles entre la variable agrupada por año y en cada uno de los turnos figura 2, presenta número diferente de eventos de lesiones personales por la variable del año y en cada uno de los turnos. En este caso se seleccionaron los cuantiles uno y dos equivalentes al 50% de los datos de la variable por año, en varios polígonos cambian por turno a los cuantiles tres y cuatro. Comprobando nuestra hipótesis que el delito tiene una relación espacial diferencial por franjas horarias y por zonas geográficas.

También, en los percentiles figura 3, al tomar el 90% superior ocurre lo mismo, los mismos polígonos del año 2014 se encuentran en percentiles diferentes por turno de vigilancia policial.

Para el mapa 4, este algoritmo de clustering que determina los puntos de ruptura que producen los grupos con la mayor similitud interna, indica que por turno los polígonos tomen diferentes valores.

EL algoritmo natural breaks, selecciona el atributo x , a ser clasificado y especifica el número de clases requeridas k . Genera un conjunto de valores $k - 1$ aleatorios o uniformes en el rango $[\min x, \max x]$. Estos se utilizan como límites de clase iniciales. Se calculan los valores medios para cada clase inicial y se calcula la suma de las desviaciones cuadradas de los miembros de la clase de los valores medios. Se registra la suma total de desviaciones al cuadrado TSSD. Los valores individuales en cada clase se asignan sistemáticamente a las clases adyacentes ajustando los límites de la clase para ver si se puede reducir el TSSD. Este es un proceso iterativo, que finaliza cuando la mejora en TSSD cae por debajo de un nivel de umbral, es decir, cuando la variación dentro de la clase es lo más pequeña posible y la variación entre clases es lo más grande posible.

Para verificar la segunda parte de la hipótesis propuesta, la planeación de las patrullas de vigilancia podría hacerse por zonas geográficas dinámicas en cada turno de vigilancia policial. De esta forma, podremos establecer que se puede planear la asignación de patrullas, en atención a la dependencia espacial de los vecinos de cada polígono.

Se utiliza la I de Moran, se considera una variable z , dada en desviaciones

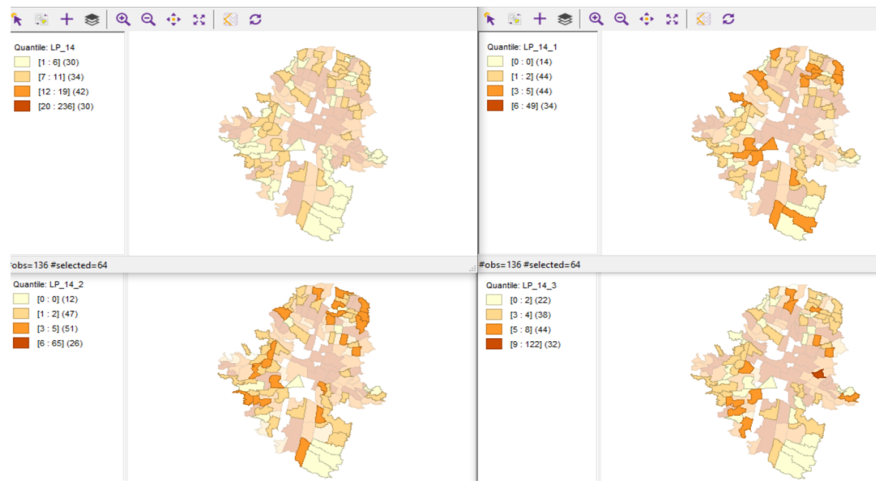


Figure 2: Mapa distribuido por cuantiles

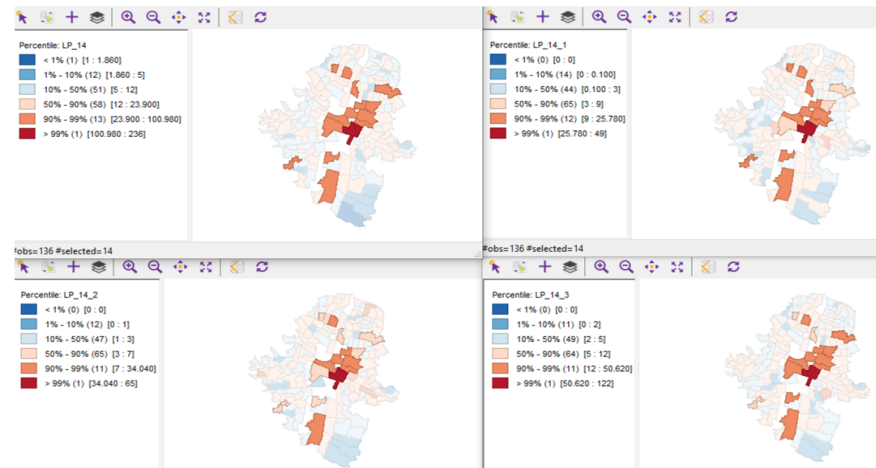


Figure 3: Mapa distribuido por percentiles

de la media. Con ponderaciones estandarizadas por filas, la suma de todas las ponderaciones (S_0) es igual al número de observaciones (n). Como resultado, la expresión de I de Moran se simplifica a:

$$I = \frac{\sum_i \sum_j w_{ij} z_i \cdot z_j}{\sum_i z_i^2} = \frac{\sum_i (z_i \times \sum_j w_{ij} z_j)}{\sum_i z_i^2} \quad (2)$$

Tras un examen más detenido, resulta ser la pendiente de una regresión de $\sum_j w_{ij} z_j$ sobre z_i .

En la figura 5 para el año 2014 sin división por turno, existe dependencia espacial de las lesiones personales.

Para la figura 6 donde el año 2014 en primer turno, también tiene una dependencia espacial, y diferente de aquella donde están juntos todos los turnos de vigilancia policial.

El segundo turno de vigilancia es el que presenta la mayor dependencia espacial, y tercer turno también presenta una dependencia espacial diferente al año sin divisiones y a los otros dos turnos.

Como se puede apreciar en las figuras 5 6 7 8, existe dependencia espacial, y que cada turno tiene su propia dependencia espacial particular en su franja horaria, y comprobar que variables permanentes tienen impactos diferenciales, se convierte esto en una herramienta útil para la planeación del servicio y la formulación de política pública de seguridad y convivencia ciudadana.

4 Estimación

Se aplica una regresión de mínimos cuadrados ordinarios y el diagnóstico para la dependencia espacial sobre el concepto de [1], que usa una matriz de contigüidad W con dimensión $n \times n$. Los pesos espaciales w_{ij} son distintos de cero cuando i y j son vecinos, y cero en caso contrario. Se excluye la relación de vecino propio, de modo que los elementos diagonales de W son cero, $w_{ii} = 0$.

Formalmente, cada unidad espacial está representada en la matriz por una fila i , y los vecinos potenciales por las columnas j , con $j \neq i$. La existencia de una relación de vecino entre la unidad espacial correspondiente a la fila i



Figure 4: Mapa agrupamiento natural breaks

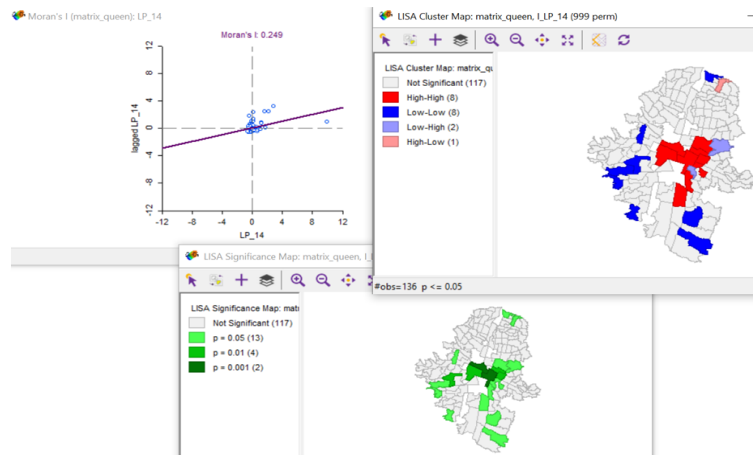


Figure 5: Moran lesiones personales año

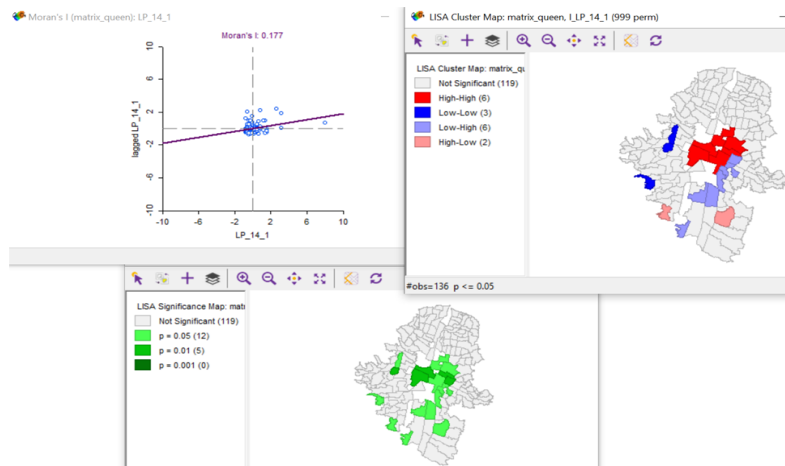


Figure 6: Moran lesiones personales año primer turno

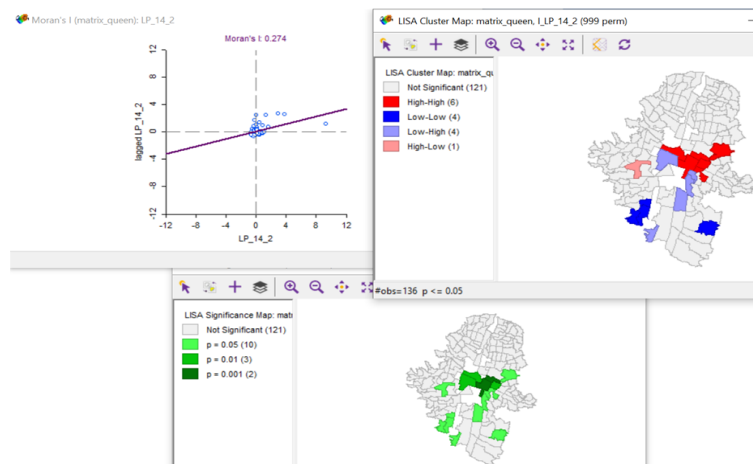


Figure 7: Moran lesiones personales año segundo turno

y la columna j coincidente sigue entonces como $w_{ij} = W_{i,j} = 1$.

Se utiliza W tipo reina (queen) donde se tienen en cuenta todos los vecinos con que tenga frontera, con una matriz normalizada por filas (row-standardized weights) toma los pesos dados w_{ij} (por ejemplo, los pesos binarios cero-uno) y los divide por la suma de filas:

$$w_{ij(s)} = w_{ij} / \sum_j w_{ij} \quad (3)$$

Como resultado, cada suma de filas de los pesos estandarizados por filas es igual a uno. Además, la suma de todos los pesos, $S_0 = \sum_i \sum_j w_{ij}$, es igual a n , el número total de observaciones.

Según los resultados obtenidos en las regresiones de la figura 9 tanto la variable dependiente del año 2014 y sus tres divisiones en turnos fue significativa la prueba de Lagrange Multiplier (lag), que indica la presencia de autocorrelación espacial de Y depende de sus vecinos. Así, se ajusta un modelo de rezago espacial (spatial lag model).

Siguiendo con el método propuesto por [2], se incluyeron las variables del entorno urbano en el modelo de rezago espacial figura 10, para este caso se incluye todas para el análisis: *P.OTHER.IMP.S*: Porcentaje de superficies impermeables sin techo de arcilla *SDT*: Segunda derivada en el tercer rezago, *SDF*: Diferencia de segundo orden entre el primer retraso y el primer máximo, *UNIFORM*: uniformidad del grey-level co-occurrence matrix (GLCM).

5 Interpretación de resultados

En el modelo tradicional 9 para la variable dependiente de lesiones personales 2014 y en sus divisiones por turnos de vigilancia policial, afirman la hipótesis que cada turno de vigilancia tiene características diferentes, pues los estadísticos de Akaike, Schwartz y el R-cuadrado, aportan diferentes valores en las variables socio-económicas.

Al utilizar el modelo de rezago espacial, las variables explicativas que tienen un efecto negativo son *tHog09*, *empl_09*, *SDT* y *SDF*. Para tercer turno *SDF* es muy cercana a cero.

Variable explicativa	Total_14	1er turno	2do turno	3er turno
Constante	34	10.5	9.06	16.9
slu5_09	29	11.4	0.98	19
thomi_1011	0.033	0.014	0.008	0.014
tHog09	-6.4	-2.8	-0.7	-3.6
empl_09	-56	-14.8	-16.7	-24.4
Downtown	188	33.2	52.7	100.5
UNIFORM	1485.2	526.3	286.2	692.4
SDT	-0.78	-0.37	-0.19	-0.26
SDF	-0.021	-0.015	-0.005	0
p_otras_si	0.14	0.047	0.03	0.078

Table 1: Resumen resultados modelo de rezago espacial

Para realizar la interpretación de los resultados basados en la tabla 1, se realizará por cada uno de los turnos de vigilancia policial, pues la hipótesis establecida busca que la afectación de las variables explicativas en la variable endógena por turnos, para planear el servicio de policía en cuadrantes dinámicos. Dados los resultados obtenidos, efectivamente cada variable por turno tiene un comportamiento diferente que permite la planeación del servicio de policía en forma dinámica.

Primer turno de vigilancia

Para este turno de la noche, pero en horas de la madrugada se dirigen a sus actividades productivas. Las variables *empl_09*, *SDF* y *p_otras_si* su P-valor no es significativo.

La incidencia de *slu5_09* que mide el porcentaje de propietarios de vivienda, tendría relación a que la mayor parte de los ciudadanos se encuentran en reposo o salen a tomar el transporte para sus actividades productivas de forma rutinaria. Al igual que *tHog09* donde a mayor número de personas del hogar, disminuyen las lesiones personales, tendría incidencia en que al desplazarse tendrían mayor seguridad por posiblemente acompañarse. La variable *Downtown* tiene el menor valor en los tres turnos, puede darse porque hasta ahora los ciudadanos se están desplazando hacia el centro de la ciudad.

La relación de las variables del entorno urbano, *UNIFORM* mide la homogeneidad de la imagen, los valores de alta intensidad ocurren en zonas mayormente similares, por lo tanto, en estos lugares pueden ser zonas de poco tránsito de personas en la madrugada, que pueden tener un mayor riesgo de recibir una lesión personal, esto ocurre los fines de semana por el consumo de bebidas embriagantes, sin embargo, hace falta establecer la incidencia de los fines de semana.

El mismo fenómeno anterior puede ocurrir con la variable *SDF*, pues los altos valores en esta variable ocurren en zonas de poco planeamiento urbano, con pocos o no existentes espacios abiertos, calles estrechas y red vial irregular. Las personas están en mayor vulnerabilidad en estas zonas frente a delitos que pueden llegar a convertirse en una lesión personal. Tal vez por ello la variable *SDF* no es significativa, pues los altos valores de esta variable están asociados con regiones que tienen espacios abiertos, amplias avenidas o grandes facilidades industriales.

Segundo turno de vigilancia

En general este turno presenta valores más bajos de los coeficientes con relación los otros dos turnos, a excepción de *Downtown* puesto que es el momento de llegada de personas e iniciar sus labores diarias.

No son significativos *slu5_09*, *tHog09*, *empl_09*, *UNIFORM*, *SDF*, *SDF*, *SDF* y *p_otras_si*. Esto puede ocurrir, puesto que es el momento más productivo de los días hábiles y los ciudadanos están ocupados, que son la mayor parte de la semana. Puede ser un escenario útil para organizar mejor las patrullas.

Tercer turno de vigilancia

En general es el turno con los coeficientes más elevados frente a su correlación con la variable dependiente. Este turno tiene la particularidad que es cuando los ciudadanos regresan a sus hogares y podrían tener actividades sociales, compras o esparcimiento. Según esto *Downtown* tiene un valor de casi dos veces el valor que en primer turno y aproximadamente el doble que segundo turno.

La variable *slu5_09* tiene el mayor valor de los tres turnos, los residentes de los barrios rotan más frecuentemente y generan nuevas dinámicas al sector. *tHog09* es negativo, lo cual podría indicar que al cambiar con cierta frecuencia los residentes, los hogares numerosos reducen el riesgo de tener una lesión personal; situación similar con *empl_09* que es negativo y tiene mayor incidencia en la disminución de las lesiones.

La variable *UNIFORM* tendría el mismo efecto que es primar turno, pero en horas de la noche o durante el regreso a casa o actividades de esparcimiento de los ciudadanos. *p_otras_si* está muy cercano a ser significativo, variable que establece el no uso de materiales de alto costo en los techos, tendría relación con los cambios frecuentes de domicilio de las personas, pues son lugares que deben ser adecuados cada vez que llegan nuevos habitantes, que podría tener un efecto en la percepción de seguridad, sin embargo, se debe estudiar más profundamente esta correlación.

References

- [1] Luc Anselin, Ibnu Syabri, and Youngihn Kho. GeoDa: An Introduction to Spatial Data Analysis. *Geographical Analysis*, 38(1):5–22, 2006.
- [2] Jorge E. Patino, Juan C. Duque, Josep E. Pardo-Pascual, and Luis A. Ruiz. Using remote sensing to assess the relationship between crime and the urban layout. *Applied Geography*, 55:48–60, 2014.
- [3] Policía Nacional de Colombia. Modelo Nacional De Vigilancia Comunitaria Por Cuadrantes (Actualización tomo 2.2). *Modelo Nacional De Vigilancia Comunitaria Por Cuadrantes*, page 95, 2014.
- [4] United Nations Office on Drugs and Crime (UNODC). *UN Office on Drugs and Crime: "Introductory Handbook on Policing Urban Space", 2011, UN Publications, New York.*

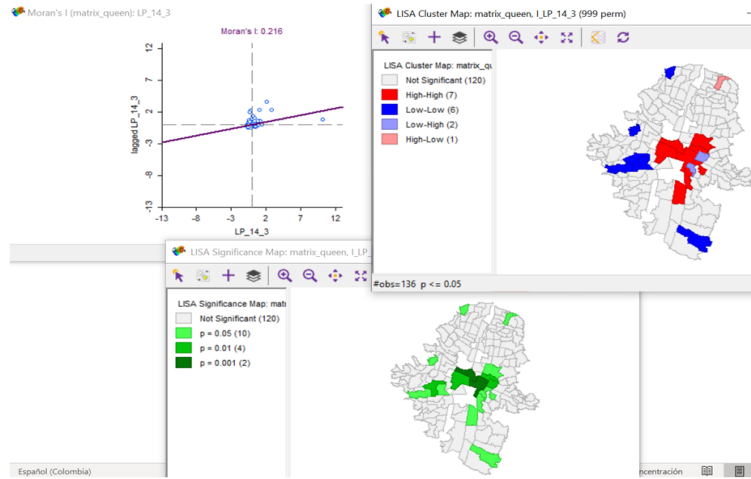


Figure 8: Moran lesiones personales año tercer turno

SUMMARY OF OUTPUT: SPATIAL LAG MODEL - MAXIMUM LIKELIHOOD ESTIMATION					SUMMARY OF OUTPUT: SPATIAL LAG MODEL - MAXIMUM LIKELIHOOD ESTIMATION				
Data set	:	med_socio_econo_urb_crime			Data set	:	med_socio_econo_urb_crime		
Spatial Weight	:	matrix_queen			Spatial Weight	:	matrix_queen		
Dependent Variable	:	LP_14	Number of Observations:	136	Dependent Variable	:	LP_14_1	Number of Observations:	136
Mean dependent var	:	16.0735	Number of Variables	11	Mean dependent var	:	4.45588	Number of Variables	11
S.D. dependent var	:	22.2055	Degrees of Freedom	125	S.D. dependent var	:	5.55172	Degrees of Freedom	125
Lag coeff. (Rho)	:	0.37393			Lag coeff. (Rho)	:	0.157069		
R-squared	:	0.865601	Log likelihood	-480.431	R-squared	:	0.630996	Log likelihood	-358.676
Sq. Correlation	:	-	Akaike info criterion	982.862	Sq. Correlation	:	-	Akaike info criterion	739.351
Sigma-square	:	66.2699	Schwarz criterion	1014.9	Sigma-square	:	11.3733	Schwarz criterion	771.39
S.E of regression	:	8.14063			S.E of regression	:	3.37243		
Variable	Coefficient	Std.Error	z-value	Probability	Variable	Coefficient	Std.Error	z-value	Probability
W_LP_14	0.37393	0.055065	6.79071	0.00000	W_LP_14_1	0.157069	0.0870166	1.80505	0.07107
CONSTANT	33.7252	15.3286	2.20015	0.02780	CONSTANT	10.5452	6.30494	1.67253	0.09442
slu5_09	28.8592	11.5362	2.50161	0.01236	slu5_09	11.4233	4.69586	2.43264	0.01499
thomi_1011	0.0333243	0.0138452	2.40692	0.01609	thomi_1011	0.0138246	0.00576192	2.39931	0.01643
thog09	-6.4064	2.23841	-2.86203	0.00421	thog09	-2.83374	0.90459	-3.13262	0.00173
empl_09	-55.9138	23.5472	-2.37454	0.01757	empl_09	-14.7712	9.74912	-1.51513	0.12974
Downtown	187.951	10.379	18.1088	0.00000	Downtown	33.2429	4.31355	7.70663	0.00000
UNIFOR	1485.19	473.823	3.13447	0.00172	UNIFOR	526.358	196.082	2.68438	0.00727
SDT	-0.780293	0.392902	-1.98597	0.04704	SDT	-0.366083	0.162982	-2.24616	0.02469
SDF	-0.0214344	0.0237754	-0.901537	0.36730	SDF	-0.0154834	0.00984612	-1.57254	0.11583
p_otras_si	0.139307	0.0039082	1.66024	0.09687	p_otras_si	0.0471069	0.03474	1.35598	0.17510
REGRESSION DIAGNOSTICS					REGRESSION DIAGNOSTICS				
DIAGNOSTICS FOR HETEROSKEDASTICITY					DIAGNOSTICS FOR HETEROSKEDASTICITY				
RANDOM COEFFICIENTS					RANDOM COEFFICIENTS				
TEST	DF	VALUE	PROB		TEST	DF	VALUE	PROB	
Breusch-Pagan test	9	33.2698	0.00012		Breusch-Pagan test	9	35.0792	0.00006	
DIAGNOSTICS FOR SPATIAL DEPENDENCE					DIAGNOSTICS FOR SPATIAL DEPENDENCE				
SPATIAL LAG DEPENDENCE FOR WEIGHT MATRIX : matrix_queen					SPATIAL LAG DEPENDENCE FOR WEIGHT MATRIX : matrix_queen				
TEST	DF	VALUE	PROB		TEST	DF	VALUE	PROB	
Likelihood Ratio Test	1	34.4025	0.00000		Likelihood Ratio Test	1	2.7854	0.09513	
SUMMARY OF OUTPUT: SPATIAL LAG MODEL - MAXIMUM LIKELIHOOD ESTIMATION					SUMMARY OF OUTPUT: SPATIAL LAG MODEL - MAXIMUM LIKELIHOOD ESTIMATION				
Data set	:	med_socio_econo_urb_crime			Data set	:	med_socio_econo_urb_crime		
Spatial Weight	:	matrix_queen			Spatial Weight	:	matrix_queen		
Dependent Variable	:	LP_14_2	Number of Observations:	136	Dependent Variable	:	LP_14_3	Number of Observations:	136
Mean dependent var	:	4.23529	Number of Variables	11	Mean dependent var	:	7.38235	Number of Variables	11
S.D. dependent var	:	6.50592	Degrees of Freedom	125	S.D. dependent var	:	11.2838	Degrees of Freedom	125
Lag coeff. (Rho)	:	0.485005			Lag coeff. (Rho)	:	0.295891		
R-squared	:	0.785211	Log likelihood	-347.116	R-squared	:	0.876134	Log likelihood	-381.918
Sq. Correlation	:	-	Akaike info criterion	716.231	Sq. Correlation	:	-	Akaike info criterion	785.836
Sigma-square	:	9.09137	Schwarz criterion	748.27	Sigma-square	:	15.7712	Schwarz criterion	817.876
S.E of regression	:	3.01519			S.E of regression	:	3.97129		
Variable	Coefficient	Std.Error	z-value	Probability	Variable	Coefficient	Std.Error	z-value	Probability
W_LP_14_2	0.485005	0.0641134	7.5648	0.00000	W_LP_14_3	0.295891	0.0543486	5.44431	0.00000
CONSTANT	9.06167	5.67516	1.59673	0.11033	CONSTANT	16.8733	7.47587	2.25703	0.02401
slu5_09	0.980642	4.22572	0.232065	0.81649	slu5_09	18.9579	5.62284	3.37159	0.00075
thomi_1011	0.00797279	0.00511797	1.5578	0.11928	thomi_1011	0.014307	0.00674954	2.11969	0.03403
thog09	-0.700098	0.821115	-0.852618	0.39387	thog09	-3.61154	1.09425	-3.30048	0.00097
empl_09	-16.735	8.72614	-1.9178	0.05514	empl_09	-24.3569	11.4829	-2.12115	0.03391
Downtown	52.7011	3.84154	13.7188	0.00000	Downtown	100.463	5.06499	19.8348	0.00000
UNIFOR	286.277	175.447	1.6317	0.10274	UNIFOR	692.358	230.957	2.99778	0.00272
SDT	-0.186024	0.145434	-1.2791	0.20086	SDT	-0.259201	0.191551	-1.35317	0.17600
SDF	-0.00474852	0.00880596	-0.539239	0.58972	SDF	2.41507e-005	0.0116072	0.00208066	0.99834
p_otras_si	0.0302092	0.0309633	0.975645	0.32924	p_otras_si	0.0778807	0.0409856	1.90019	0.05741
REGRESSION DIAGNOSTICS					REGRESSION DIAGNOSTICS				
DIAGNOSTICS FOR HETEROSKEDASTICITY					DIAGNOSTICS FOR HETEROSKEDASTICITY				
RANDOM COEFFICIENTS					RANDOM COEFFICIENTS				
TEST	DF	VALUE	PROB		TEST	DF	VALUE	PROB	
Breusch-Pagan test	9	40.4937	0.00001		Breusch-Pagan test	9	40.9011	0.00001	
DIAGNOSTICS FOR SPATIAL DEPENDENCE					DIAGNOSTICS FOR SPATIAL DEPENDENCE				
SPATIAL LAG DEPENDENCE FOR WEIGHT MATRIX : matrix_queen					SPATIAL LAG DEPENDENCE FOR WEIGHT MATRIX : matrix_queen				
TEST	DF	VALUE	PROB		TEST	DF	VALUE	PROB	
Likelihood Ratio Test	1	36.6802	0.00000		Likelihood Ratio Test	1	24.6988	0.00000	

Figure 10: Modelo de rezago espacial