# ProyectoMBD

October 18, 2024

```
[1]: import pandas as pd
     import numpy as np
     import matplotlib.pyplot as plt
     import geopandas as gpd
     import folium
     from folium.plugins import HeatMap
     from sklearn.cluster import DBSCAN
     from sklearn.preprocessing import StandardScaler, MinMaxScaler
     from sklearn.metrics import silhouette_score, davies_bouldin_score,_
      →mean_squared_error, mean_absolute_error
     from prophet import Prophet
     from shapely.geometry import MultiPoint, Point
     from shapely.ops import unary_union
     from libpysal import weights
     import warnings
     from esda import G
     import plotly.express as px
     from sklearn.ensemble import IsolationForest
     from tensorflow import keras
     from tensorflow.keras import layers
     warnings.filterwarnings('ignore')
```

Primero se comienza importando diversas bibliotecas en Python, como pandas y numpy para el manejo y análisis de datos, y matplotlib y seaborn para la visualización de información. A continuación, se incluye geopandas para trabajar con datos geoespaciales y folium para crear mapas interactivos. También se importan herramientas de aprendizaje automático como DBSCAN para realizar clustering y Prophet para el pronóstico de series temporales. Además, se utilizan módulos de tensorflow para construir redes neuronales. Por último, se configuran advertencias para que no se muestren, preparando así el entorno para realizar análisis y modelado de datos de manera efectiva.

```
[2]: file_path = 'BDD_ENE_17_ABR_24.csv'
accidentes = pd.read_csv(file_path, delimiter=",", encoding='latin-1')
accidentes.head()
```

```
Numero
[2]:
                   ANIO
                                           LESIONADOS
                                                        FALLECIDOS
                              SINIESTROS
     0
           1.0
                 2017.0
                         DMQ00001012017
                                                   1.0
                                                                0.0
     1
                 2017.0
                          ATM00002012017
                                                                0.0
           2.0
                                                   1.0
     2
                 2017.0
                         PNE00003012017
                                                   1.0
                                                                0.0
           3.0
     3
           4.0
                 2017.0
                         DMQ00004012017
                                                   0.0
                                                                0.0
                         DMQ00005012017
                                                                0.0
     4
           5.0
                 2017.0
                                                   0.0
                                                                           LONGITUD_X
                                             ENTE_DE_CONTROL
                                                               LATITUD_Y
         AGENCIA METROPOLITANA DE TRANSITO DE QUITO - AMT
     0
                                                                -0.083501
                                                                            -78.417742
     1
        AGENCIA DE TRANSITO Y MOVILIDAD DE GUAYAQUIL -...
                                                             -2.246682
                                                                         -79.897754
     2
                               POLICIA NACIONAL DEL ECUADOR
                                                                -0.253881
                                                                            -79.217405
     3
         AGENCIA METROPOLITANA DE TRANSITO DE QUITO - AMT
                                                                -0.116059
                                                                            -78.464188
     4
         AGENCIA METROPOLITANA DE TRANSITO DE QUITO - AMT
                                                                -0.239721
                                                                            -78.512058
        DPA_1
                                       PROVINCIA
                                                      TRICIMOTO
     0
         17.0
                                       PICHINCHA
                                                            0.0
     1
          9.0
                                          GUAYAS
                                                            0.0
     2
         23.0
                                                            0.0
                SANTO DOMINGO DE LOS TSACHILAS
     3
         17.0
                                       PICHINCHA
                                                            0.0
     4
         17.0
                                       PICHINCHA
                                                            0.0
       VEHICULO DEPORTIVO UTILITARIO
                                         SUMA DE VEHICULOS
                                                                    TIPO ID 1 EDAD 1
     0
                                   0.0
                                                        1.0
                                                                       CEDULA
                                                                                 36.0
     1
                                   0.0
                                                        1.0
                                                                       CEDULA
                                                                                 12.0
     2
                                                                       CEDULA
                                   0.0
                                                        1.0
                                                                                 26.0
     3
                                   0.0
                                                             NO IDENTIFICADO
                                                        1.0
                                                                                 -1.0
     4
                                   0.0
                                                        1.0
                                                                       CEDULA
                                                                                 11.0
                                                PARTICIPANTE_1 CASCO_1 CINTURON_1
                  SEXO_1
                               CONDICION_1
     0
                   MUJER
                                 LESIONADO
                                                         PEATON
                                                                      NO
     1
                  HOMBRE
                                 LESIONADO
                                                         PEATON
                                                                                  NO
                                                                      NO
     2
                  HOMBRE
                                 LESIONADO
                                                         PEATON
                                                                                  NO
                                                                      NO
                                             CONDUCTOR AUSENTE
     3
        NO IDENTIFICADO
                          NO IDENTIFICADO
                                                                                  NO
                                                                      NO
     4
                  HOMBRE
                                      ILESO
                                                       PASAJERO
                                                                      NO
                                                                                  NO
```

[5 rows x 56 columns]

Se procede con la carga de un conjunto de datos sobre accidentes de tránsito desde un archivo CSV llamado BDD\_ENE\_17\_ABR\_24.csv. Utilizando la biblioteca pandas, se especifica el delimitador y la codificación para asegurar que los datos se importen correctamente. Los datos se almacenan en un DataFrame denominado accidentes, que contiene diversas columnas relacionadas con los siniestros, incluyendo información sobre el año, la cantidad de lesionados y fallecidos, ubicación geográfica y otros detalles relevantes. Finalmente, se muestra el contenido del DataFrame para su revisión.

```
[3]: df = accidentes
```

Se crea una nueva variable llamada df que almacena el DataFrame de accidentes. A continuación

se utiliza el método info() de pandas para generar un resumen del DataFrame, donde se puede observar que el DataFrame contiene 166685 entradas y 56 columnas.

```
[4]: df = df.applymap(lambda x: x.upper() if isinstance(x, str) else x)
[5]: df.isnull().sum()
[5]: Numero
                                         1
     ANIO
                                         1
     SINIESTROS
                                         1
     LESIONADOS
                                         1
     FALLECIDOS
                                         1
     ENTE_DE_CONTROL
                                         1
     LATITUD_Y
                                         1
     LONGITUD_X
                                         1
     DPA_1
                                         1
     PROVINCIA
                                         1
     DPA 2
                                         1
     CANTON
                                         1
     DPA_3
                                         1
     PARROQUIA
                                         1
     DIRECCION
                                         1
     ZONA_PLANIFICACION
                                         1
     ZONA
                                         1
     ID_DE_LA_VIA
     NOMBRE_DE_LA_VIA
     UBICACION_DE_LA_VIA
                                         1
     JERARQUIA_DE_LA_VIA
                                         1
     FECHA
                                         1
     HORA
                                         1
     PERIODO_1
                                         1
     PERIODO 2
                                         1
     DIA_1
                                         1
     DIA_2
                                         1
     MES_1
                                         1
     MES_2
                                         1
     FERIADO
                                         1
     CODIGO_CAUSA
                                         1
     CAUSA_PROBABLE
                                         1
     TIPO_DE_SINIESTRO
     TIPO_DE_VEHICULO_1
                                         1
     SERVICIO_1
                                         1
     AUTOMOVIL
                                         1
     BICICLETA
                                         1
     BUS
                                         1
     CAMION
                                         1
     CAMIONETA
                                         1
```

**EMERGENCIAS** 1 **ESPECIAL** 1 **FURGONETA** 1 MOTOCICLETA 1 NO\_IDENTIFICADO 1 SCOOTER\_ELECTRICO 1 TRICIMOTO 1 VEHICULO\_DEPORTIVO\_UTILITARIO 1 SUMA DE VEHICULOS 1 TIPO ID 1 1 EDAD\_1 1 SEXO\_1 1 CONDICION 1 0 PARTICIPANTE\_1 1 CASCO 1 1 CINTURON\_1 1 dtype: int64

Se aplica una transformación al DataFrame df para convertir todos los valores de tipo cadena a mayúsculas, utilizando la función applymap, con el fin de estandarizar los datos textuales y a prevenir problemas relacionados con el uso de mayúsculas y minúsculas en el análisis posterior. Luego, se verifica la presencia de valores nulos en cada columna mediante el método isnull().sum(), revelando que todas las columnas, excepto CONDICION\_1 tienen un valor nulo.

```
[6]: df = df.dropna()
```

# [7]: df = df.drop\_duplicates()

Se lleva a cabo un proceso de limpieza de datos en el DataFrame df. Primero, se eliminan todas las filas que contienen valores nulos utilizando el método dropna(), lo que asegura que no haya registros incompletos que puedan afectar los resultados del análisis. Luego, se eliminan las filas duplicadas con drop\_duplicates(), garantizando que cada entrada en el DataFrame sea única.

## [8]: df.dtypes

[8]:	Numero	float64
	ANIO	float64
	SINIESTROS	object
	LESIONADOS	float64
	FALLECIDOS	float64
	ENTE_DE_CONTROL	object
	LATITUD_Y	float64
	LONGITUD_X	float64
	DPA_1	float64
	PROVINCIA	object
	DPA_2	float64
	CANTON	object
	DPA_3	float64

PARROQUIA	object
DIRECCION	object
ZONA_PLANIFICACION	object
ZONA	object
ID_DE_LA_VIA	object
NOMBRE_DE_LA_VIA	object
UBICACION_DE_LA_VIA	object
JERARQUIA_DE_LA_VIA	object
FECHA	object
HORA	object
PERIODO_1	object
PERIODO_2	float64
DIA_1	object
DIA_2	float64
MES_1	object
MES_2	float64
FERIADO	object
CODIGO_CAUSA	object
CAUSA_PROBABLE	object
TIPO_DE_SINIESTRO	object
TIPO_DE_VEHICULO_1	object
SERVICIO_1	object
AUTOMOVIL	float64
BICICLETA	float64
BUS	float64
CAMION	float64
CAMIONETA	float64
EMERGENCIAS	float64
ESPECIAL	float64
FURGONETA	float64
MOTOCICLETA	float64
NO_IDENTIFICADO	float64
SCOOTER_ELECTRICO	float64
TRICIMOTO	float64
VEHICULO_DEPORTIVO_UTILITARIO	float64
SUMA_DE_VEHICULOS	float64
TIPO_ID_1	object
EDAD_1	float64
SEXO_1	object
CONDICION_1	object
PARTICIPANTE_1	object
CASCO_1	object
CINTURON_1	object
dtype: object	ŭ

Se examinan los tipos de datos de cada columna en el DataFrame df utilizando df.dtypes. El análisis revela que el DataFrame contiene una combinación de tipos de datos: 27 columnas son de tipo numérico (float64), que incluyen información cuantitativa como la cantidad de lesionados

y fallecidos, así como coordenadas geográficas. También hay 29 columnas de tipo objeto, que almacenan datos categóricos o de texto, tales como nombres de siniestros, provincias, y tipos de vehículos.

<class 'pandas.core.frame.DataFrame'>
Index: 166684 entries, 0 to 166683
Data columns (total 32 columns):

#	Column	Non-Null Count	Dtype
	ANTO	1.00004 11	 £3 + C4
0	ANIO	166684 non-null	
1	LESIONADOS	166684 non-null	
2	FALLECIDOS	166684 non-null	
3	LATITUD_Y	166684 non-null	float64
4	LONGITUD_X	166684 non-null	float64
5	PROVINCIA	166684 non-null	object
6	CANTON	166684 non-null	object
7	PARROQUIA	166684 non-null	object
8	ZONA_PLANIFICACION	166684 non-null	object
9	ZONA	166684 non-null	object
10	FECHA	166684 non-null	object
11	HORA	166684 non-null	object
12	FERIADO	166684 non-null	object
13	CODIGO_CAUSA	166684 non-null	object
14	CAUSA_PROBABLE	166684 non-null	object
15	TIPO_DE_SINIESTRO	166684 non-null	object
16	TIPO_DE_VEHICULO_1	166684 non-null	object
17	SERVICIO_1	166684 non-null	object
18	AUTOMOVIL	166684 non-null	float64
19	BICICLETA	166684 non-null	float64
20	BUS	166684 non-null	float64
21	CAMION	166684 non-null	float64
22	CAMIONETA	166684 non-null	float64
23	EMERGENCIAS	166684 non-null	float64

```
24 ESPECIAL
                                   166684 non-null float64
 25 FURGONETA
                                   166684 non-null float64
 26
    MOTOCICLETA
                                   166684 non-null float64
 27
    NO IDENTIFICADO
                                   166684 non-null float64
    SCOOTER ELECTRICO
                                   166684 non-null float64
 28
 29
    TRICIMOTO
                                   166684 non-null float64
 30
    VEHICULO DEPORTIVO UTILITARIO
                                   166684 non-null float64
 31 SUMA DE VEHICULOS
                                   166684 non-null float64
dtypes: float64(19), object(13)
memory usage: 42.0+ MB
```

Se seleccionan las columnas de interés del DataFrame df, creando una nueva lista llamada columnas\_interes que incluye variables relevantes para el análisis de accidentes de tránsito. El DataFrame se filtra para que contenga solo estas columnas, resultando en un DataFrame con 166684 entradas y 34 columnas.

A continuación, se convierten las columnas numéricas a tipo entero (int32) para optimizar el uso de memoria y facilitar el análisis. Finalmente, se verifica la estructura del DataFrame, confirmando que las conversiones se han realizado correctamente y que el uso de memoria se ha reducido.

Filtrados 166682 registros dentro de los límites de Ecuador

Se establecen los límites geográficos de Ecuador mediante coordenadas de latitud y longitud. A continuación, se filtra el DataFrame df para mantener únicamente los registros que se encuentran dentro de estos límites. Después del filtrado, se verifica el tamaño del DataFrame y se puede observar que quedan 166682 registros dentro de los límites geográficos de Ecuador.

```
[12]: df['FECHA'] = pd.to_datetime(df['FECHA'], dayfirst=True)
    df['HORA'] = pd.to_datetime(df['HORA'], format='%H:%M:%S').dt.time

df['LATITUD_Y'] = pd.to_numeric(df['LATITUD_Y'], errors='coerce')
```

```
df['LONGITUD_X'] = pd.to_numeric(df['LONGITUD_X'], errors='coerce')
```

Se convierte la columna FECHA al formato de fecha datetime, especificando que el día aparece primero en el formato de las fechas (por ejemplo, "dd/mm/yyyy") utilizando el parámetro day-first=True. Además, convierte la columna HORA, que contiene solo la hora en formato "HH:MM", al formato de tiempo (time) utilizando pd.to\_datetime() con el formato específico '%H:%M:%S'.

Además se convierte las columnas 'LATITUD\_Y' y 'LONGITUD\_X' a tipo numérico y maneja cualquier error convirtiendo valores no numéricos a NaN.

[49]		df.describe(	`
11.31	٠.	lar describel	)

[13]:	count mean min 25% 50% 75% max std	ANIO 166682.000000 2019.948339 2017.000000 2018.000000 2020.000000 2022.000000 2024.000000 2.175354	LESIONADOS 166682.000000 0.814329 0.000000 1.000000 1.000000 48.000000 1.105809	FALLECIDOS 166682.000000 0.092691 0.000000 0.000000 0.000000 0.000000 22.000000 0.353764	LATITUD_Y 166682.000000 -1.472170 -4.966098 -2.195446 -1.682596 -0.279203 1.366128 1.092668	
		LONGITUD_X		FECHA	AUTOMOVIL	\
	count	166682.000000		166682	166682.000000	
	mean	-79.323644	2020-06-11 04:	58:19.223671296	0.572713	
	min	-91.108467	2017	-01-01 00:00:00	0.000000	
	25%	-79.905261	2018	-07-05 00:00:00	0.000000	
	50%	-79.442778	2020	-03-07 00:00:00	0.000000	
	75%	-78.551378	2022	-05-09 00:00:00	1.000000	
	max	-75.864644	2024	-04-30 00:00:00	9.000000	
	std	0.762532		NaN	0.729074	
		BICICLETA	BUS	CAMION	CAMIONETA	\
	count	166682.000000	166682.000000	166682.000000	166682.000000	
	mean	0.014765	0.064950	0.106082	0.176348	
	min	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	
	25%	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	
	50%	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	
	75%	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	
	max	3.000000	4.000000	7.000000	7.000000	
	std	0.122338	0.257417	0.337680	0.414217	
		EMERGENCIAS	ESPECIAL	FURGONETA	MOTOCICLETA	\
	count	166682.000000	166682.000000	166682.000000	166682.000000	
	mean	0.000768	0.007955	0.014363	0.312655	
	min	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	
	25%	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	
	50%	0.000000	0.000000	0.000000	0.000000	

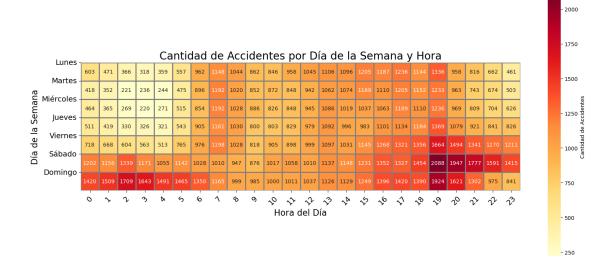
75%	0.000000	0.000000	0.000000	1.000000
max	2.000000	2.000000	2.000000	6.000000
std	0.028131	0.091564	0.120733	0.500672
	NO_IDENTIFICADO	SCOOTER_ELECTF	ICO TRICIMOT	\
count	166682.000000	166682.000	000 166682.00000	00
mean	0.237728	0.000	762 0.00118	88
min	0.000000	0.000	0.0000	00
25%	0.000000	0.000	0.0000	00
50%	0.000000	0.000	0.0000	00
75%	0.000000	0.000	0.0000	00
max	4.000000	1.000	2.00000	00
std	0.467088	0.027	593 0.03530	06
	VEHICULO_DEPORTI	VO_UTILITARIO	SUMA_DE_VEHICULOS	5
count		166682.000000	166682.000000	)
mean		0.099087	1.609364	<u> </u>
min		0.000000	1.000000	)
25%		0.000000	1.000000	)
50%		0.000000	2.000000	)
75%		0.000000	2.000000	)
max		6.000000	10.000000	)
std		0.324222	0.624199	)

Se utiliza df.describe() para obtener un resumen estadístico de las columnas numéricas del DataFrame df. Se observa que el año promedio de los registros es 2019.95, con un rango de años de 2017 a 2024. En cuanto a los lesionados y fallecidos, el promedio es de aproximadamente 0.81 y 0.09, respectivamente, con máximos de 48 y 22. Las coordenadas geográficas se encuentran dentro de los límites esperados para Ecuador, y se presenta información sobre la cantidad de vehículos involucrados en los accidentes.

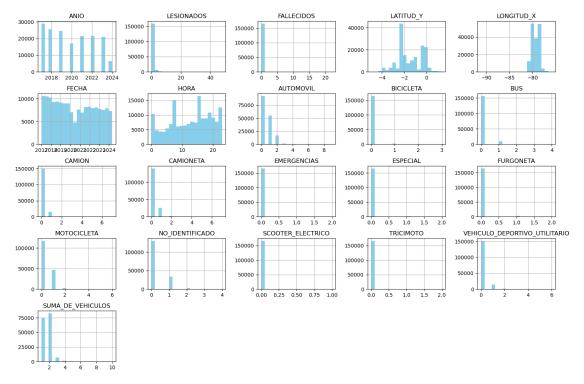
```
[14]: df['DIA_SEMANA'] = df['FECHA'].dt.day_name()
      df['DIA_SEMANA'].unique()
[14]: array(['Sunday', 'Monday', 'Tuesday', 'Wednesday', 'Thursday', 'Friday',
             'Saturday'], dtype=object)
[15]: df['HORA']
[15]: 0
                00:15:00
                00:25:00
      1
      2
                00:25:00
      3
                00:25:00
                00:30:00
      166679
                14:00:00
      166680
                10:15:00
```

```
166681
               08:50:00
     166682
               01:45:00
     166683
               03:17:00
     Name: HORA, Length: 166682, dtype: object
[16]: df['HORA'] = pd.to_datetime(df['HORA'], format='%H:%M:%S', errors='coerce').dt.
      ⊸hour
     df['DIA_SEMANA'] = df['FECHA'].dt.day_name()
     print("Valores únicos en DIA SEMANA:", df['DIA SEMANA'].unique())
     accidentes por dia hora = df.groupby(['DIA SEMANA', 'HORA']).size().unstack().
       ofillna(0)
     Valores únicos en DIA SEMANA: ['Sunday' 'Monday' 'Tuesday' 'Wednesday'
     'Thursday' 'Friday' 'Saturday']
[17]: dias_ordenados = ['Monday', 'Tuesday', 'Wednesday', 'Thursday', 'Friday', u
      accidentes_por_dia_hora = accidentes_por_dia_hora.reindex(dias_ordenados)
[18]: import seaborn as sns
     import matplotlib.pyplot as plt
     dias_ordenados = ['Monday', 'Tuesday', 'Wednesday', 'Thursday', 'Friday', |
      accidentes_por_dia_hora = accidentes_por_dia_hora.reindex(dias_ordenados)
     plt.figure(figsize=(16, 10)) # Aumentar el tamaño de la figura
     sns.heatmap(accidentes_por_dia_hora, cmap="Y10rRd", linewidths=1,__
       ⇔linecolor='grey',
                  annot=True, fmt=".0f", cbar_kws={'label': 'Cantidad de_
      ⇔Accidentes', 'shrink': 0.7},
                  square=True) # Reducir la barra de color con 'shrink'
     plt.title('Cantidad de Accidentes por Día de la Semana y Hora', fontsize=20)
     plt.xlabel('Hora del Día', fontsize=16)
     plt.ylabel('Día de la Semana', fontsize=16)
     plt.yticks(ticks=[0, 1, 2, 3, 4, 5, 6], labels=['Lunes', 'Martes', 'Miércoles', u
      →'Jueves', 'Viernes', 'Sábado', 'Domingo'], fontsize=14)
     plt.xticks(fontsize=14, rotation=45)
     plt.tight_layout()
```

# plt.show()







**Año** - El histograma muestra una distribución de accidentes por año desde 2018 hasta 2024. - Se observa un aumento en la cantidad de registros en 2020 y 2024, lo que indica un aumento en los accidentes de tránsito, se tiene que tomar en cuenta que en el 2020 debido a la pandemia mundial COVID dismuyeron los accidentes de tránsito pero que después de este año comienzan a elevar nuevamente.

Lesionados y fallecidos - El histograma de lesionados muestra que la mayoría de los registros tienen cero o un lesionado, con pocos casos que superan los 5 lesionados. La concentración en valores bajos (0-1) sugiere que, aunque hay accidentes, la mayoría no resultan en lesiones graves, lo que puede ser un indicador positivo en términos de seguridad vial. - El histograma de fallecidos muestra que la mayoría de los accidentes no resultan en muertes, con la mayoría de los registros teniendo cero fallecidos, sin embargo hay algunos casos aislados con un número mayor de fallecidos (hasta 22), lo que indica que, aunque raros, los accidentes fatales ocurren y representan un riesgo significativo.

Latitud (LATITUD\_Y) y Longitud (LONGITUD\_X) - El histograma de latitud muestra que la mayoría de los accidentes se producen entre -2 y -1.5, lo cual está dentro de los límites geográficos de Ecuador, indicando que los datos son relevantes geográficamente. - El histograma de longitud muestra una concentración en valores alrededor de -80 a -78, lo que también se alinea con las coordenadas geográficas de Ecuador.

Suma de Vehículos - El histograma de la suma de vehículos muestra que la mayoría de los accidentes involucran entre 0 y 2 vehículos, lo que puede reflejar que muchos accidentes son simples colisiones o incidentes de un solo vehículo. - La distribución indica que hay pocos casos con un número significativo de vehículos involucrados, es decir, la mayoría de los accidentes son relativamente menores en términos de la cantidad de vehículos implicados.

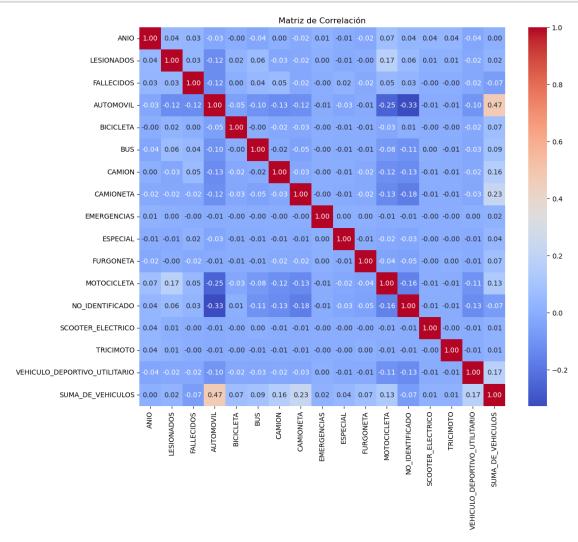
Tipos de Vehículos - El histograma que representa la cantidad de vehículos involucrados en los accidentes (automóvil, bicicleta, bus, camión, camioneta, emergencias, especial, furgoneta, motocicleta, no identificado, scooter, tricimoto y vehículo deportivo utilitario) muestra que la mayoría de los accidentes involucran un número reducido de vehículos. - La mayoría de los tipos de vehículos tienen una frecuencia baja, con una clara concentración en valores cercanos a cero, lo que quiere decir que la mayoría de los accidentes no involucran muchos vehículos al mismo tiempo. - Para automóviles, camiones y camionetas, los registros son más frecuentes, lo que refleja su predominancia en las vías y su uso habitual en el contexto de tráfico. - Automóviles muestran un número relativamente alto de registros, lo que es consistente con su prevalencia en la vía. - Bicicletas y motocicletas también tienen registros, aunque en menor frecuencia, lo que indica un menor uso en comparación con los automóviles. - Buses y camiones tienen una frecuencia moderada, sugiriendo su uso en el transporte público y de carga, respectivamente. - Tipos como scooters, tricimotos y vehículos deportivos utilitarios tienen una baja presencia en los accidentes, lo que podría reflejar su menor cantidad en circulación o su uso en situaciones menos propensas a accidentes. - La categoría "no identificado" presenta registros, lo que indica casos donde el tipo de vehículo no se documentó adecuadamente.

Los datos quieren decir que aunque hay un número considerable de accidentes, la mayoría son de bajo impacto en términos de lesiones y fatalidades. Sin embargo, los picos en los años recientes y las variaciones en la suma de vehículos involucrados resaltan áreas donde se podría enfocar la atención para mejorar la seguridad vial.

La distribución de los tipos de vehículos involucrados en accidentes señalan que los automóviles predominan, seguidos de camiones y otros tipos de vehículos. La baja frecuencia de vehículos

menos comunes puede ser indicativa de su menor participación en el tráfico o de patrones de uso específicos.

```
[20]: plt.figure(figsize=(12, 10))
    correlation_matrix = df[numeric_cols].corr()
    sns.heatmap(correlation_matrix, annot=True, cmap='coolwarm', fmt='.2f')
    plt.title('Matriz de Correlación')
    plt.savefig('matriz_correlacion.png', format='png')
    plt.show()
```



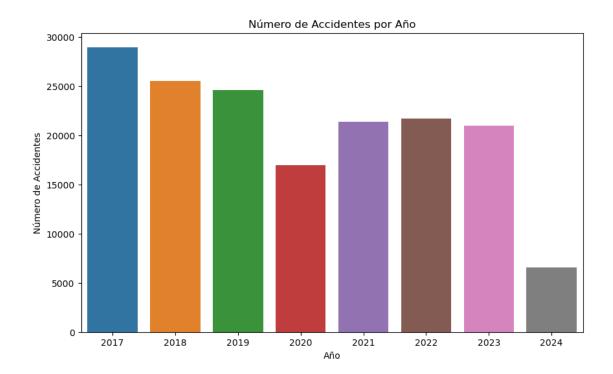
La matriz de correlación muestra las relaciones entre varias variables relacionadas con incidentes vehiculares, lesiones y muertes.

1. Lesionados y Automóviles: La correlación entre el número de lesionados y los automóviles involucrados en accidentes es negativa (-0.122), es decir, en general cuando más automóviles están involucrados en un accidente, no necesariamente hay más lesionados. Puede ser que los accidentes

con automóviles resulten menos graves en comparación con otros vehículos, como motocicletas, que suelen estar más expuestas.

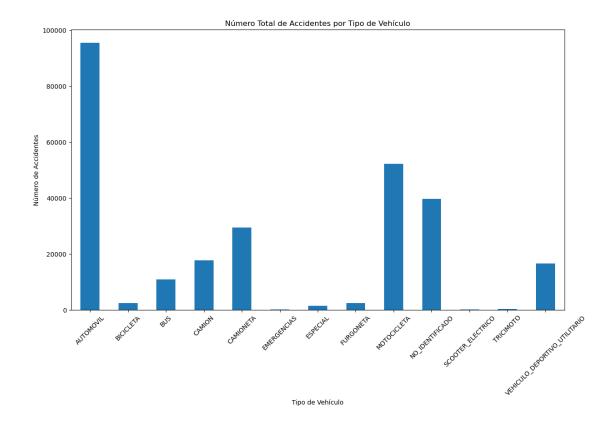
- 2. Motocicletas y Lesionados: Tiene una correlación positiva (0.174), lo que indica que, cuando hay accidentes que involucran motocicletas, es más probable que haya personas lesionadas, lo que confirma que los motociclistas están en mayor riesgo de sufrir lesiones cuando están involucrados en un accidente.
- **3.** Latitud/Longitud y Fallecidos: La correlación entre la ubicación geográfica (latitud y longitud) y el número de fallecidos es muy baja, cercana a 0, es decir, la ubicación exacta de un accidente no está fuertemente relacionada con cuántas personas fallecen en él, sin embargo, pequeños patrones pueden estar presentes, indicando que algunos lugares pueden tener un riesgo ligeramente mayor.
- 4. Suma de Vehículos Involucrados y Tipo de Vehículo: Existe una correlación fuerte y positiva entre el número total de vehículos involucrados en un accidente y el tipo de vehículo, especialmente automóviles (0.467), es decir, los automóviles son frecuentemente parte de los accidentes en los que hay muchos vehículos involucrados.
- 5. Fallecidos y Tipo de Vehículo: La correlación entre el número de fallecidos y el tipo de vehículo no es muy fuerte, ningún tipo de vehículo específico está claramente vinculado a un aumento en la probabilidad de fallecimientos en los accidentes. Sin embargo, algunos vehículos, como los camiones, pueden estar ligeramente más involucrados en accidentes con fallecidos debido a su tamaño y la gravedad potencial del impacto.
- **6.** Motocicletas y Accidentes Mortales: Aunque la correlación entre motocicletas y fallecidos es más débil que con lesionados, todavía hay una tendencia a que los accidentes con motocicletas puedan ser más graves.
- 7. Accidentes y Ubicaciones: Aunque la correlación entre accidentes y ubicación (latitud y longitud) no es muy alta, esto podría ser un indicio de que ciertas áreas del país son más propensas a accidentes.

```
[21]: plt.figure(figsize=(10, 6))
    sns.countplot(x='ANIO', data=df)
    plt.title('Número de Accidentes por Año')
    plt.xlabel('Año')
    plt.ylabel('Número de Accidentes')
    plt.show()
```



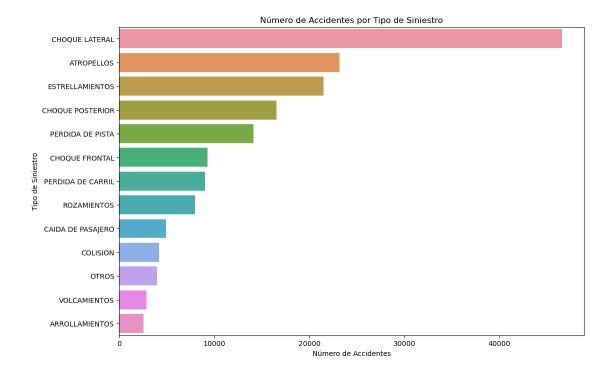
El gráfico de barras ilustra el número de accidentes por año desde 2017 hasta 2024.

El año 2017 tuvo el mayor número de accidentes, superando los 30000. El número de accidentes disminuyó gradualmente desde 2018 hasta 2020, con 2019 mostrando una ligera caída en comparación con 2018. El año 2020 experimentó una reducción significativa en los accidentes, debido a factores como los confinamientos por la pandemia COVID-19. En los años 2021 y 2022 se registra una alza en los accidentes de tránsito. En el 2023 se puede observar un ligero decrecimiento a diferencia del 2022, pero en el 2024 existe un decrecimiento total en relación a los otros años, debido a que solo se encuentran registros hasta el 30 de abril del mismo año, por lo que representa el 1/3 de los otros años.



El gráfico de barras muestra el número total de accidentes categorizados por tipo de vehículo.

- 1. Automóvil tiene el mayor número de accidentes, significativamente más que otros tipos.
- 2. Motocicleta y bicicleta también presentan un número notable de incidentes.
- 3. Otros tipos de vehículos como camión, camioneta y bus tienen menos accidentes, pero aún contribuyen al total.
- 4. Algunas categorías como scooter eléctrico y tricimoto tienen conteos de accidentes muy bajos.

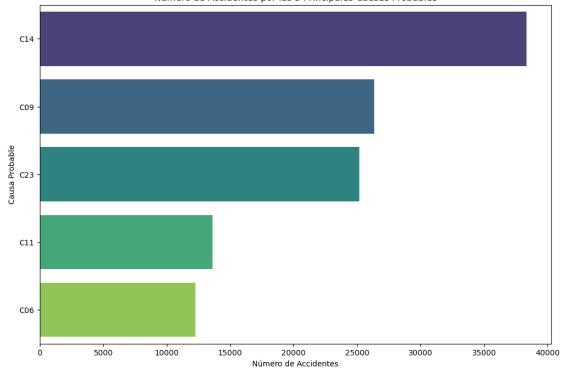


El gráfico muestra el número de accidentes categorizados por tipo de siniestro, siendo los con mayor frecuencia choque lateral, atropellos, estrellamiento, choque posterior y pérdida de pista.

```
[24]: top_5_causas = df['CODIGO_CAUSA'].value_counts().head(5)

plt.figure(figsize=(12, 8))
    sns.barplot(y=top_5_causas.index, x=top_5_causas.values, palette='viridis')
    plt.title('Número de Accidentes por las 5 Principales Causas Probables')
    plt.xlabel('Número de Accidentes')
    plt.ylabel('Causa Probable')
    plt.show()
```





CAUSA\_PROBABLE

CODIGO\_CAUSA

C14 CONDUCIR DESATENTO A LAS CONDICIONES DE TRANSITO (CELULAR,
PANTALLAS DE VIDEO, COMIDA, MAQUILLAJE O CUALQUIER OTRO ELEMENTO DISTRACTOR).

C09

CONDUCIR VEHICULO SUPERANDO LOS LIMITES MAXIMOS DE VELOCIDAD.

C23 NO RESPETAR LAS SEÑALES
REGLAMENTARIAS DE TRANSITO. (PARE, CEDA EL PASO, LUZ ROJA DEL SEMAFORO, ETC).

C11 NO
MANTENER LA DISTANCIA PRUDENCIAL CON RESPECTO AL VEHICULO QUE LE ANTECEDE.

C06 CONDUCE BAJO LA INFLUENCIA DE

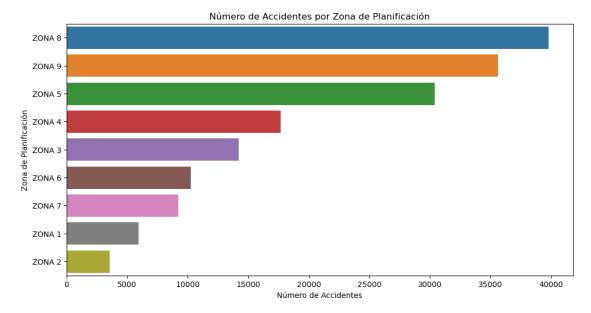
#### ALCOHOL, SUSTANCIAS ESTUPEFACIENTES O PSICOTROPICAS Y/O MEDICAMENTOS.

El gráfico presenta el número de accidentes categorizados por las cinco principales causas probables. Los datos se representan en un gráfico de barras horizontal, donde el eje y indica las causas probables (C06, C11, C14, C09, C23) y el eje x muestra el número de accidentes.

Del gráfico se puede observar que:

- La causa etiquetada como C14 tiene el mayor número de accidentes.
- C09, C23, C11 y C06 siguen en orden descendente, siendo C06 la que tiene la menor cantidad.

Las causas con el código correspondiente se puede observar en la tabla anterior.

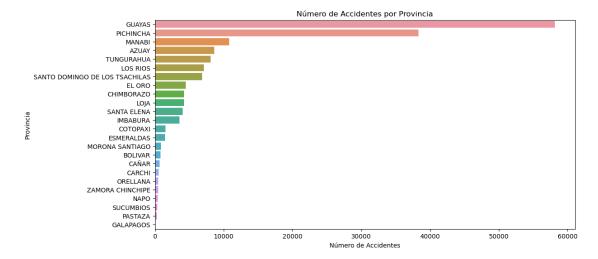


Las Zonas de Planificación en Ecuador son áreas territoriales definidas por el Estado para facilitar la gestión y planificación del desarrollo regional.

El gráfico de barras muestra el número de accidentes por zona de planificación.

- ZONA 8 (Guayaquil, Samborondón, Durán) tiene el mayor número de accidentes.
- ZONA 9 (Distrito Metropolitano de Quito) le sigue con una cifra significativa.
- **ZONA 5** (Santa Elena, Guayas, Bolívar, Los Ríos, Galápagos) y **ZONA 4** (Manabí, Santo Domingo de los Tsáchilas) también presentan números considerables, pero inferiores a ZONA 9.

• Las zonas restantes (**ZONA 3, ZONA 6, ZONA 7, ZONA 1 y ZONA 2**) muestran progresivamente menos accidentes, siendo ZONA 2 la que tiene la cifra más baja.



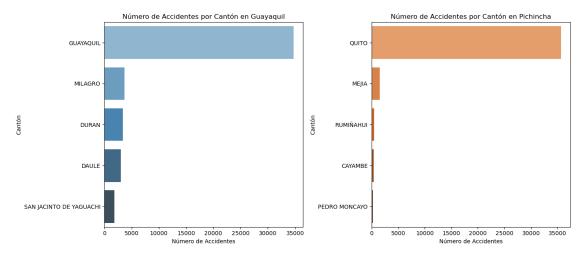
El gráfico de barras muestra el número de accidentes por provincia, destacando que Guayas tiene la mayor cantidad, seguido de Pichincha y Manabí. Los datos reflejan una disparidad significativa en el número de accidentes, especialmente en la parte superior de la lista. Otras provincias, como Azuay y Tungurahua, también presentan cifras notables, pero son mucho más bajas en comparación con Guayas. Las provincias restantes, como Galápagos y Pastaza, tienen considerablemente menos accidentes.

```
[28]: df_guayaquil = df[df['PROVINCIA'] == 'GUAYAS']
df_pichincha = df[df['PROVINCIA'] == 'PICHINCHA']

accidentes_guayaquil = df_guayaquil['CANTON'].value_counts().head(5)
accidentes_pichincha = df_pichincha['CANTON'].value_counts().head(5)

plt.figure(figsize=(14, 6))

plt.subplot(1, 2, 1)
sns.barplot(y=accidentes_guayaquil.index, x=accidentes_guayaquil.values,
palette='Blues_d')
plt.title('Número de Accidentes por Cantón en Guayaquil')
plt.xlabel('Número de Accidentes')
```



Al tener la mayor cantidad de registros de accidentes de tránsito en Guayas y en Pichincha se analiza por cantón en dichas provincia.

Guayaquil (gráfico de la izquierda): - Guayaquil tiene el mayor número de accidentes, superando significativamente a otros cantones. - Otros cantones como Milagro, Durán, Daule y San Jacinto de Yaguachi muestran un número de accidentes considerablemente más bajo.

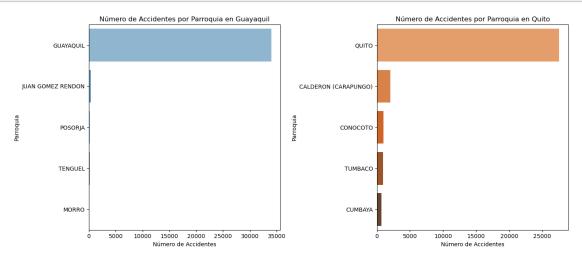
Pichincha (gráfico de la derecha): - Quito destaca con el mayor número de accidentes, superando con creces a los otros cantones. - Cantones como Mejía, Rumiñahui, Cayambe y Pedro Moncayo tienen totales mucho más bajos en comparación.

En general, ambas regiones muestran un cantón dominante con un número desproporcionadamente alto de accidentes en comparación con los demás.

```
[29]: df_guayaquil = df[(df['PROVINCIA'] == 'GUAYAS') & (df['CANTON'] == 'GUAYAQUIL')]
df_quito = df[(df['PROVINCIA'] == 'PICHINCHA') & (df['CANTON'] == 'QUITO')]

accidentes_guayaquil = df_guayaquil['PARROQUIA'].value_counts().head(5)
accidentes_quito = df_quito['PARROQUIA'].value_counts().head(5)
```

```
df_parroquia_gye = df[(df['PARROQUIA'] == 'GUAYAQUIL')]
df parroquia uio = df[(df['PARROQUIA'] == 'QUITO')]
plt.figure(figsize=(14, 6))
plt.subplot(1, 2, 1)
sns.barplot(y=accidentes_guayaquil.index, x=accidentes_guayaquil.values,_
 →palette='Blues_d')
plt.title('Número de Accidentes por Parroquia en Guayaquil')
plt.xlabel('Número de Accidentes')
plt.ylabel('Parroquia')
plt.subplot(1, 2, 2)
sns.barplot(y=accidentes_quito.index, x=accidentes_quito.values,_
 →palette='Oranges_d')
plt.title('Número de Accidentes por Parroquia en Quito')
plt.xlabel('Número de Accidentes')
plt.ylabel('Parroquia')
plt.tight_layout()
plt.show()
```



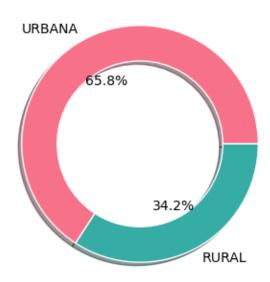
Se procede a analizar la cantidad de accidentes de los cantones de Guayaquil y Quito.

Guayaquigráfico de la izquierda): - En la parroquia GUAYAQUIL es significativamente más alto la cantidad de accidentes que se reportan a diferencia de los demás. - Otras parroquias como JUAN GOMEZ RENDON, POSORJA, TENGUEL y MORRO tienen recuentos de accidentes mucho más bajos en comparación.

Quito (gráfico de la derecha): - QUITO también presenta el mayor número de accidentes, pero no es tan abrumadoramente dominante como en Guayaquil. - Otras parroquias como CALDERON (CARAPUNGO), CONOCOTO, TUMBACO, y CUMBAYA muestran números de accidentes no-

tables, pero más bajos.

## Número de Accidentes por Zona



El gráfico de pastel muestra la distribución de accidentes por área, indicando que:

- $\bullet\,$  Las áreas urbanas representan el 65.8% del total de accidentes.
- Las áreas rurales representan el 34.2%.

Lo que destaca que una proporción significativamente mayor de accidentes ocurre en entornos urbanos en comparación con los rurales.

```
[31]: parroquias_guayaquil = [
    'AYACUCHO', 'BOLÍVAR-SAGRARIO', 'CARBO-CONCEPCIÓN', 'FEBRES CORDERO',
    'GARCÍA MORENO', 'LETAMENDI', '9 DE OCTUBRE', 'OLMEDO-SAN ALEJO',
    'ROCA', 'ROCAFUERTE', 'SUCRE', 'TARQUI', 'URDANETA', 'XIMENA',
    'CHONGÓN', 'PASCUALES', 'GUAYAQUIL'
]

df_parroquia_gye = df[df['PARROQUIA'].isin(parroquias_guayaquil)]
```

```
lat_min, lat_max = -2.25, -2.10
lon_min, lon_max = -79.95, -79.85
df_parroquia_gye = df_parroquia_gye[(df_parroquia_gye['LATITUD_Y'] >= lat_min)_u
→& (df_parroquia_gye['LATITUD_Y'] <= lat_max) &
(df parroquia gye['LONGITUD X'] >= lon min) & (df parroquia gye['LONGITUD X'],
\leq lon max)]
parroquias_quito = [
    'ALANGASÍ', 'AMAGUAÑA', 'ATAHUALPA', 'CALACALÍ', 'CALDERÓN', 'CONOCOTO',,,
 'CHAVEZPAMBA', 'CHECA', 'EL QUINCHE', 'GUALEA', 'GUANGOPOLO', L
 'LA MERCED', 'LLANO CHICO', 'LLOA', 'NANEGAL', 'NANEGALITO', 'NAYÓN', '

¬'NONO',
    'PACTO', 'PERUCHO', 'PIFO', 'PÍNTAG', 'POMASQUI', 'PUÉLLARO', 'PUEMBO',
    'SAN ANTONIO DE PICHINCHA', 'SAN JOSÉ DE MINAS', 'TABABELA', 'TUMBACO',,,

    'YARUQUÍ'.
    'ZÁMBIZA', 'BELISARIO QUEVEDO', 'EL CONDADO', 'LA MENA', 'EL INCA',
 → 'MAGDALENA', 'CARCELÉN',
    'GUAMANÍ', 'MARISCAL SUCRE', 'CENTRO HISTÓRICO', 'IÑAQUITO', 'PONCEANO',
 'ITCHIMBÍA', 'PUENGASÍ', 'CHILLOGALLO', 'JIPIJAPA', 'QUITUMBE',,
 'KENNEDY', 'RUMIPAMBA', 'COCHAPAMBA', 'LA ARGELIA', 'SAN BARTOLO', 'COMITÉ
 ⇔DEL PUEBLO',
    'LA ECUATORIANA', 'SAN JUAN', 'CONCEPCIÓN', 'LA FERROVIARIA', 'SOLANDA', 🗆
'LA LIBERTAD', 'TURUBAMBA', 'QUITO'
]
df_parroquia_uio = df[df['PARROQUIA'].isin(parroquias_quito)]
lat_min, lat_max = -0.5, -0.1
lon_min, lon_max = -78.6, -78.2
df parroquia uio = df parroquia uio [(df parroquia uio ['LATITUD_Y'] >= lat_min)
→& (df_parroquia_uio['LATITUD_Y'] <= lat_max) &
(df_parroquia_uio['LONGITUD_X'] >= lon_min) & (df_parroquia_uio['LONGITUD_X']_

<= lon_max)]
</pre>
```

[32]: df

```
[32]:
              ANIO LESIONADOS
                                  FALLECIDOS LATITUD_Y LONGITUD_X \
      0
              2017
                                               -0.083501
                                                          -78.417742
                               1
                                           0
      1
              2017
                               1
                                           0
                                              -2.246682
                                                          -79.897754
      2
              2017
                               1
                                           0
                                              -0.253881
                                                          -79.217405
      3
                               0
                                               -0.116059
              2017
                                           0
                                                          -78.464188
      4
              2017
                               0
                                            0
                                              -0.239721
                                                          -78.512058
      166679
              2024
                               0
                                               -0.232671
                                                          -78.340748
      166680
              2024
                                              -0.261181
                                                          -78.488094
                               1
                                           0
      166681
              2024
                               0
                                           0
                                              -0.255168
                                                          -78.484198
      166682
              2024
                               0
                                              -0.220589
                                                          -78.338811
                                           0
      166683
              2024
                               2
                                              -0.358812 -78.469731
                                     PROVINCIA
                                                        CANTON \
      0
                                                          QUITO
                                     PICHINCHA
      1
                                        GUAYAS
                                                     GUAYAQUIL
      2
              SANTO DOMINGO DE LOS TSACHILAS
                                                SANTO DOMINGO
      3
                                     PICHINCHA
                                                          QUITO
      4
                                     PICHINCHA
                                                          QUITO
                                     PICHINCHA
      166679
                                                          QUITO
                                                         QUITO
      166680
                                     PICHINCHA
      166681
                                     PICHINCHA
                                                          QUITO
      166682
                                                          QUITO
                                     PICHINCHA
      166683
                                     PICHINCHA
                                                     RUMIÑAHUI
                                     PARROQUIA ZONA_PLANIFICACION
                                                                       ZONA
      0
                         CALDERON (CARAPUNGO)
                                                                      RURAL
                                                             ZONA 9
      1
                                     GUAYAQUIL
                                                             ZONA 8
                                                                     URBANA
              SANTO DOMINGO DE LOS COLORADOS
                                                             ZONA 4
                                                                     URBANA
      3
                                         QUITO
                                                             ZONA 9
                                                                      RURAL
      4
                                         QUITO
                                                             ZONA 9
                                                                     URBANA
      166679
                                                             ZONA 9
                                                                      RURAL
                                          PIF0
      166680
                                                             ZONA 9
                                                                      RURAL
                                      CONOCOTO
      166681
                                      CONOCOTO
                                                             ZONA 9
                                                                      RURAL
      166682
                                                             ZONA 9
                                                                      RURAL
                                          PIF0
      166683
                                     SANGOLQUI
                                                             ZONA 2
                                                                      RURAL
                           ESPECIAL FURGONETA MOTOCICLETA NO_IDENTIFICADO
             EMERGENCIAS
      0
                        0
                                   0
                                              0
                                                          0
                        0
                                   0
                                              0
                                                          0
                                                                            0
      1
      2
                        0
                                   0
                                              0
                                                           1
                                                                            0
      3
                                                          0
                                                                            0
                        0
                                   0
                                              0
                                              0
                                                          0
      4
                        0
                                   0
      166679
                        0
                                   0
                                              0
                                                           1
                                                                            0
```

```
166680
                   0
                              0
                                          0
                                                       1
                                                                          0
166681
                   1
                              0
                                          0
                                                       0
                                                                          0
                                                       0
                                                                          0
166682
                   0
                              0
                                          0
166683
                   0
                              0
                                          0
                                                       0
                                                                          0
       SCOOTER_ELECTRICO TRICIMOTO VEHICULO_DEPORTIVO_UTILITARIO
0
                          0
                                     0
1
                          0
                                     0
                                                                       0
2
                          0
                                     0
                                                                       0
3
                          0
                                     0
                                                                       0
4
                          0
                                     0
                                                                       0
166679
                          0
                                     0
                                                                       0
166680
                          0
                                     0
                                                                       1
166681
                          0
                                     0
                                                                       1
                          0
                                     0
                                                                       0
166682
                                                                       0
                          0
                                     0
166683
        SUMA_DE_VEHICULOS
                              DIA_SEMANA
0
                                   Sunday
                           1
1
                           1
                                   Sunday
2
                           1
                                   Sunday
3
                           1
                                   Sunday
4
                                   Sunday
                           1
166679
                           1
                                 Saturday
                           2
                                   Sunday
166680
166681
                           3
                                  Tuesday
                           2
166682
                                   Friday
166683
                           2
                                   Sunday
```

[166682 rows x 33 columns]

#### 0.1 ANALISIS GEOESPACIAL

```
[33]: mapa = folium.Map(location=[df['LATITUD_Y'].mean(), df['LONGITUD_X'].mean()], u

⇒zoom_start=6)
heat_data = [[row['LATITUD_Y'], row['LONGITUD_X']] for index, row in df.

⇒iterrows() if not pd.isnull(row['LATITUD_Y']) and not pd.

⇒isnull(row['LONGITUD_X'])]
HeatMap(heat_data).add_to(mapa)
mapa.save('mapa_calor.html')
mapa
```

#### [33]: <folium.folium.Map at 0x2bb8d6f1d10>

Se analiza más detalladamente el mapa de calor relacionado con accidentes de tránsito en Ecuador:

- El mapa muestra las áreas con mayor incidencia de accidentes de tránsito. Las zonas en rojo indican una alta concentración de accidentes, mientras que las áreas en azul y verde tienen menos incidentes. Esto puede ayudar a identificar las regiones más problemáticas.
- Las áreas cercanas a las principales ciudades o rutas de alto tráfico suelen mostrar más accidentes. Las carreteras nacionales y las zonas urbanas son puntos clave que podrían requerir
  mayor vigilancia y medidas de seguridad.
- Factores contribuyentes como la infraestructura (calidad de las carreteras, señalización e iluminación) puede influir en la frecuencia de accidentes.
- Factores como la velocidad, el uso de alcohol y la distracción son cruciales.
- El clima también juega un papel importante, ya que condiciones adversas pueden aumentar el riesgo de accidentes.

Se define el modelo de clustering utilizando DBSCAN, estableciendo los parámetros de eps (distancia máxima entre dos muestras para que se consideren en el mismo vecindario) y min\_samples (número mínimo de muestras en un vecindario para que se considere un núcleo). Posteriormente, se aplican estos parámetros al conjunto de coordenadas de latitud y longitud del DataFrame, lo que permite identificar los clusters de accidentes. Luego, se añaden las etiquetas de los clusters resultantes al DataFrame, donde cada punto se clasifica en un cluster o se identifica como ruido (etiquetado como -1). Finalmente, se filtran los datos para conservar únicamente los clusters relevantes, excluyendo aquellos puntos que no pertenecen a ningún cluster y que son considerados ruido, lo que facilita el análisis posterior de las áreas con alta densidad de accidentes.

```
[34]: scaler = StandardScaler()
      coords_scaled = scaler.fit_transform(df[['LATITUD_Y', 'LONGITUD_X']])
      dbscan = DBSCAN(eps=0.012, min_samples=45)
      clustering = dbscan.fit(coords scaled)
      df['cluster'] = clustering.labels_
      filtered_coords = coords_scaled[clustering.labels_ != -1]
      filtered_labels = clustering.labels_[clustering.labels_ != -1]
      silhouette = silhouette_score(filtered_coords, filtered_labels)
      davies_bouldin = davies_bouldin_score(filtered_coords, filtered_labels)
      n clusters = len(set(df['cluster'])) - (1 if -1 in df['cluster'].values else 0)
      print(f"Número de clústeres (excluyendo ruido): {n clusters}")
      n_noise = np.sum(df['cluster'] == -1)
      n_points = len(df)
      percentage assigned = (n points - n noise) / n points * 100
      print(f"Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido):
       →{percentage_assigned:.2f}%")
      print(f'Silhouette Score (sin ruido): {silhouette}')
```

```
print(f'Davies-Bouldin Index (sin ruido): {davies_bouldin}')
```

```
Número de clústeres (excluyendo ruido): 131
Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido): 83.54%
Silhouette Score (sin ruido): 0.43919231762703476
Davies-Bouldin Index (sin ruido): 0.31052723918310077
```

El código utiliza el algoritmo de clustering DBSCAN para identificar grupos de accidentes basándose en sus coordenadas geográficas. Primero, se normalizan las coordenadas de latitud y longitud utilizando StandardScaler, y luego se aplica DBSCAN con parámetros específicos para determinar los clústeres. La salida muestra que se identificaron 131 clústeres, lo que indica una diversidad significativa en la distribución de los accidentes. Además, el 83.54% de los puntos se asignaron a clústeres, lo que quiere decir que la mayoría de los accidentes tienen una ubicación geográfica coherente.

Las métricas de evaluación del clustering, como el Silhouette Score de aproximadamente 0.44, indican una separación moderada entre los clústeres, mientras que el índice Davies-Bouldin de 0.31 sugiere que los clústeres están relativamente bien separados en comparación con su dispersión interna.

[35]:		cluster	FALLECIDOS	LESIONADOS
	0	-1	6943	26936
	1	0	1967	20786
	2	1	1834	38729
	3	2	318	3567
	4	3	91	984
		•••	•••	•••
	127	126	10	41
	128	127	1	64
	129	128	9	49
	130	129	5	52
	131	130	7	48

[132 rows x 3 columns]

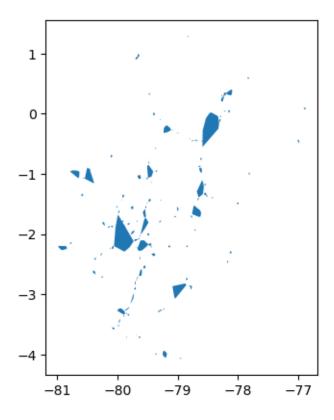
20 107

```
[36]: print(df['cluster'].unique())

# Verificar el número de ocurrencias de cada cluster
df['cluster'].value_counts()

[ 0 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 -1 12 13 14 15 17
```

```
31 72
                       34 35 74 119 43
               32 33
                                          36 37
                                                   38 53 40 41 42 64 113
       44
          45
               46
                  47
                       48
                          49
                              50
                                   51
                                      92 52 124
                                                   55 105 114
                                                              57
                                                                   58 116
                                                                          59
       60
          79
                              62
                                   63 110 103
                                                          67 106
                                                                   69
                                                                           71
               68
                  61 117 109
                                               65
                                                   66
                                                       82
                                                                      70
       73 75
               76
                  88
                       91
                          77 104 102 111 120
                                               98 128
                                                       78 83 81 121 127
                                                                           80
                                   89 93
      101
          86
               84
                   85
                       90
                           99
                              87
                                          94
                                               95
                                                   96
                                                       97 100 126 108 118 115
      129 112 122 125 123 130]
[36]: cluster
      1
             41003
      0
             35776
             27443
      -1
              6502
      8
       9
              6181
       129
                45
       128
                45
       130
                45
       109
                42
      124
                39
      Name: count, Length: 132, dtype: int64
[37]: clusters = df[df['cluster'] != -1]
      gdf_clusters = gpd.GeoDataFrame(clusters, geometry=gpd.
       apoints_from_xy(clusters['LONGITUD_X'], clusters['LATITUD_Y']))
      poligonos = gdf_clusters.dissolve(by='cluster').convex_hull
      gdf_poligonos = gpd.GeoDataFrame(poligonos, geometry=poligonos.geometry)
      gdf_poligonos.plot()
      plt.show()
```



Se crea un GeoDataFrame a partir de los datos filtrados de los clusters, utilizando las coordenadas de longitud y latitud para definir la geometría de los puntos. Luego, se agrupan los datos por cluster y se utilizan las funciones de disolución y el envolvente convexo (convex hull) para crear polígonos que abarcan cada uno de los clusters, lo que proporciona una representación visual de las áreas densamente agrupadas de accidentes. A continuación, se genera otro GeoDataFrame que contiene estos polígonos como geometría, facilitando así su visualización. Finalmente, se muestran los polígonos en un gráfico, lo que permite observar claramente la distribución espacial de los clusters de accidentes y su extensión geográfica, lo que es crucial para el análisis geoespacial y la identificación de hotspots.

En el gráfico se pueden observar polígonos que son las áreas donde existen mayor cantidad de accidentes.

```
[38]: for _, row in gdf_poligonos.iterrows():

# Convertir las coordenadas del polígono en una lista de latitudes y
longitudes

folium.Polygon(locations=[(point[1], point[0]) for point in row.geometry.

exterior.coords],

color='blue', fill=True, fill_opacity=0.2).add_to(mapa)

mapa.save('mapa_poligonos.html')

mapa
```

#### [38]: <folium.folium.Map at 0x2bb8d6f1d10>

Se itera sobre cada fila del GeoDataFrame que contiene los polígonos de los clusters, y para cada polígono se convierten sus coordenadas en una lista de pares de latitud y longitud, ajustando el orden de los puntos para que sean compatibles con el formato requerido por Folium. Luego, se añade cada polígono al mapa utilizando la clase Polygon, definiendo su ubicación, color y opacidad de relleno, lo que permite visualizar de forma clara las áreas de alta densidad de accidentes. Finalmente, se guarda el mapa resultante como un archivo HTML, denominado mapa\_poligonos.html, lo que permite a los usuarios interactuar con el mapa en un navegador web y observar la distribución espacial de los clusters de accidentes a través de las áreas resaltadas.

Se puede observar un mapa de calor con los polígonos donde hay mayor cantidad de accidentes.

```
[39]: gdf_poligonos['area_m2'] = gdf_poligonos.geometry.area * 10**6 # Convertir de⊔

sprados a metros cuadrados (aproximado)

gdf_poligonos[['area_m2']]
```

```
[39]:
                       area m2
      cluster
      0
                 92889.496462
      1
                110451.268803
      2
                 10044.632252
      3
                  5917.467670
      4
                 11155.565505
                    156.477332
      126
      127
                    156.292586
      128
                    126.243488
      129
                     28.622563
      130
                    128.066628
```

[131 rows x 1 columns]

Se calcula el área de cada polígono en el GeoDataFrame gdf\_poligonos multiplicando la geometría del polígono por un factor de conversión de  $(10^6)$  para convertir los resultados de grados cuadrados a metros cuadrados, teniendo en cuenta que el área calculada en sistemas de coordenadas geográficas es una aproximación. Posteriormente, se muestra un resumen de las áreas calculadas en un DataFrame, permitiendo observar las dimensiones de cada polígono correspondiente a los clusters, lo que puede ser útil para identificar no solo la concentración de accidentes, sino también para evaluar la magnitud de la problemática en términos de área afectada en cada cluster.

Los resultados muestran una amplia gama de áreas, desde más de 73000 m² para algunos polígonos grandes hasta menos de 10 m² para los más pequeños.

```
min 26.787247
25% 311.592344
50% 541.251698
75% 1189.418933
max 110451.268803
Name: area_m2, dtype: float64
```

Se calculan las estadísticas descriptivas del área de los polígonos en metros cuadrados utilizando el método describe() de pandas, lo que proporciona un resumen completo que incluye el conteo, la media, la desviación estándar, el mínimo, el máximo y los percentiles del área.

Aunque la media es de aproximadamente 2489.78 m², la gran desviación estándar sugiere que hay una considerable variabilidad en el tamaño de los clusters. A continuación, se genera un histograma que visualiza la distribución de las áreas, mostrando la frecuencia de los diferentes rangos de tamaño de los polígonos.

La imagen muestra un histograma que ilustra la distribución de áreas de polígonos. El eje x representa los valores de área, mientras que el eje y indica la frecuencia de esos valores. Se puede observar un pico significativo en el extremo inferior del rango de áreas, lo que quiere decir que la mayoría de los polígonos tienen áreas pequeñas. Muy pocos polígonos parecen tener áreas más grandes, como lo indican los escasos recuentos de frecuencia en los rangos superiores. Tiene una distribución sesgada a la derecha, donde la mayoría de los puntos de datos se agrupan alrededor de valores más pequeños.

```
[41]: geometry = [Point(xy) for xy in zip(df['LONGITUD_X'], df['LATITUD_Y'])]
gdf = gpd.GeoDataFrame(df, geometry=geometry)
gdf.head()
```

```
[41]:
         ANIO
                LESIONADOS
                             FALLECIDOS
                                         LATITUD_Y
                                                     LONGITUD_X \
         2017
                          1
                                          -0.083501
                                                     -78.417742
      1
         2017
                         1
                                          -2.246682
                                                     -79.897754
      2
         2017
                                          -0.253881
                                                     -79.217405
                         1
                                      0
      3
         2017
                         0
                                      0
                                          -0.116059
                                                     -78.464188
         2017
                          0
                                          -0.239721
                                                     -78.512058
                                PROVINCIA
                                                   CANTON
      0
                                PICHINCHA
                                                     QUITO
      1
                                   GUAYAS
                                                GUAYAQUIL
      2
         SANTO DOMINGO DE LOS TSACHILAS
                                            SANTO DOMINGO
```

**PICHINCHA** 

3

4	PICHINCHA	QUITO		
	PARROQUIA	ZONA_PLANIFICACION	ZONA	 FURGONETA
0	CALDERON (CARAPUNGO)	ZONA 9	RURAL	 0
1	GUAYAQUIL	ZONA 8	URBANA	 0
_	CANTO DONTHOO DE LOG COLODADOS	TOMA 4	TIDDANIA	0

QUITO

\

```
MOTOCICLETA NO_IDENTIFICADO SCOOTER_ELECTRICO TRICIMOTO
0
              0
                                                     0
                                                                0
              0
                                0
                                                     0
1
                                                                0
2
              1
                                0
                                                     0
                                                                0
3
              0
                                0
                                                     0
                                                                0
4
              0
                                                     0
                                                                0
                                1
  VEHICULO DEPORTIVO UTILITARIO SUMA DE VEHICULOS DIA SEMANA
                                                                     cluster
                                                             Sunday
0
                                 0
                                                      1
                                                                            0
                                 0
                                                      1
                                                            Sunday
1
                                                                            1
2
                                 0
                                                      1
                                                            Sunday
                                                                            2
3
                                 0
                                                      1
                                                            Sunday
                                                                            0
4
                                 0
                                                      1
                                                            Sunday
                                                                            0
                       geometry
0
    POINT (-78.41774 -0.0835)
1
   POINT (-79.89775 -2.24668)
    POINT (-79.2174 -0.25388)
```

POINT (-78.46419 -0.11606)

POINT (-78.51206 -0.23972)

[5 rows x 35 columns]

Se crea un GeoDataFrame utilizando la biblioteca geopandas, donde se construye la geometría de cada punto a partir de las coordenadas de longitud y latitud del DataFrame original. Posteriormente, el nuevo GeoDataFrame, gdf, se genera al combinar el DataFrame original con la geometría de los puntos, permitiendo así el análisis y la visualización geoespacial de los datos. La verificación de la estructura del GeoDataFrame se lleva a cabo al mostrar las primeras filas del mismo, lo que permite observar que las columnas originales, junto con la nueva columna de geometría, están correctamente integradas.

```
[42]: muestra = gdf.groupby('cluster', group_keys=False).apply(lambda x: x.
       ⇒sample(frac=0.1, random state=1))
      print(f"Número total de registros en la muestra: {len(muestra)}")
```

Número total de registros en la muestra: 16668

Se lleva a cabo un muestreo estratificado utilizando la función groupby del GeoDataFrame, agrupando los datos por la columna cluster. A través de la aplicación de una función lambda, se toma una muestra del 10% de los registros de cada cluster, lo que permite asegurar que todos los grupos estén representados en la muestra final. El número total de registros en la muestra se imprime, revelando que se han seleccionado 16672 registros, lo que proporciona una base suficiente para realizar análisis y visualizaciones adicionales sin comprometer la representatividad de los datos.

```
[43]: coords muestra = np.array(list(zip(muestra.geometry.x, muestra.geometry.y)))
```

```
w_muestra = weights.KNN(coords_muestra, k=10)
```

Se extraen las coordenadas de la muestra en forma de un array de NumPy, utilizando zip para combinar las longitudes y latitudes de los puntos geoespaciales, lo que permite una manipulación más sencilla de los datos. A continuación, se crea una matriz de pesos espaciales utilizando el método KNN (K-Nearest Neighbors) de la biblioteca libpysal, especificando un parámetro k de 5, que determina la cantidad de vecinos más cercanos a considerar para cada punto. La elección de k puede ajustarse según las características del conjunto de datos y los objetivos del análisis, lo que proporciona flexibilidad en el estudio de la distribución geográfica de los accidentes.

```
[44]: print(muestra['FALLECIDOS'].describe())
```

```
16668.000000
count
mean
              0.090593
              0.335961
std
              0.000000
min
25%
              0.00000
50%
              0.00000
75%
              0.000000
             11.000000
max
```

Name: FALLECIDOS, dtype: float64

```
[45]: g_muestra = G(muestra['FALLECIDOS'], w_muestra)

muestra['FALLECIDOS_scaled'] = (muestra['FALLECIDOS'] - muestra['FALLECIDOS'].

omin()) / (muestra['FALLECIDOS'].max() - muestra['FALLECIDOS'].min())

g_muestra = G(muestra['FALLECIDOS_scaled'], w_muestra)

print(f"Índice de Getis-Ord Gi*: {g_muestra.G}, p-value: {g_muestra.p_sim}")
```

Índice de Getis-Ord Gi\*: 0.001327432462922759, p-value: 0.001

```
[46]: print(muestra['FALLECIDOS'].describe())
```

```
16668.000000
count
              0.090593
mean
              0.335961
std
              0.000000
min
25%
              0.000000
50%
              0.000000
75%
              0.00000
             11.000000
max
```

Name: FALLECIDOS, dtype: float64

Se calcula el índice de Getis-Ord Gi\* utilizando el conjunto de datos de la muestra que contiene la variable de FALLECIDOS y la matriz de pesos espaciales creada previamente con el método KNN. El resultado, que se almacena en la variable g\_muestra, incluye el valor del índice Gi\* y el p-valor correspondiente. En este caso, se obtiene un índice de Getis-Ord Gi\* de aproximadamente 0.00064

y un p-valor de 0.001, lo que quiere decir que hay una concentración significativa de fallecidos en ciertas áreas geográficas que supera lo que se esperaría en una distribución aleatoria.

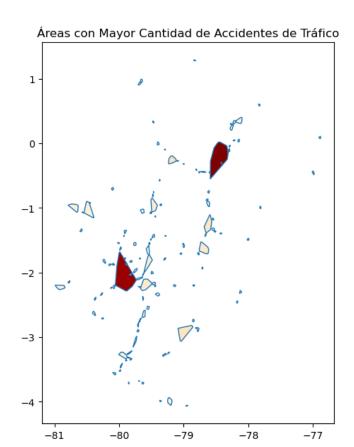
```
[48]: gdf_poligonos_sorted = gdf_poligonos.sort_values(by='FALLECIDOS', □

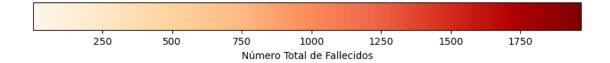
→ascending=False)

print(gdf_poligonos_sorted[['cluster', 'FALLECIDOS', 'LESIONADOS']])
```

	cluster	FALLECIDOS	LESIONADOS
0	0	1967	20786
1	1	1834	38729
2	2	318	3567
9	9	301	5379
8	8	263	3567
	•••	•••	•••
121	121	4	37
120	120	3	44
123	123	3	46
114	114	3	107
127	127	1	64

[131 rows x 3 columns]





[50]:	cluster	FALLECIDOS	LESIONADOS	HORA
0	-1	6943	26936	19
1	0	1967	20786	7
2	1	1834	38729	19
3	2	318	3567	19

4	3	91		984	7
	•••	•••	•••	•••	
127	126	10		41	22
128	127	1		64	21
129	128	9		49	17
130	129	5		52	21
131	130	7		48	0

[132 rows x 4 columns]

Se agrupa el DataFrame por la columna cluster y se calculan varias estadísticas descriptivas utilizando el método agg(). El análisis revela que existen 136 clusters, cada uno con su respectivo total de fallecidos y lesionados, así como la hora más frecuente en que ocurrieron los accidentes. Por ejemplo, el cluster -1, que representa los puntos considerados como ruido o no pertenecientes a un cluster, tiene 7713 fallecidos y 30573 lesionados, con la hora más común de los accidentes siendo a las 19:30:00. En contraste, el cluster 1 presenta 1682 fallecidos y 36864 lesionados, con la hora más frecuente a las 16:00:00.

```
[51]:
                         Número de Accidentes
                  FECHA
      0
            2017-01-01
                                           150
      1
            2017-01-02
                                            71
      2
            2017-01-03
                                            67
      3
            2017-01-04
                                            55
      4
            2017-01-05
                                            68
      2672 2024-04-26
                                            46
      2673 2024-04-27
                                            93
      2674 2024-04-28
                                            93
      2675
            2024-04-29
                                            46
      2676
            2024-04-30
                                            30
```

[2677 rows x 2 columns]

```
[52]: gdf_accidentes = gpd.GeoDataFrame(df, geometry=gpd.

→points_from_xy(df['LONGITUD_X'], df['LATITUD_Y']))

gdf_accidentes.set_crs(epsg=4326, inplace=True)

if gdf_poligonos.crs is None:
    gdf_poligonos.set_crs(epsg=4326, inplace=True)
    print("CRS de gdf_poligonos definido como EPSG:4326")

if gdf_accidentes.crs != gdf_poligonos.crs:
```

```
gdf_accidentes = gdf_accidentes.to_crs(gdf_poligonos.crs)
     gdf_joined = gpd.sjoin(gdf_accidentes, gdf_poligonos, how='inner',_
       →predicate='within', lsuffix='_acc', rsuffix='_poly')
     columns = [col for col in gdf joined.columns if isinstance(col, str)]
     columns to drop = [col for col in columns if 'cluster' in col and col.
       →endswith('_right')]
     gdf_joined = gdf_joined.drop(columns=columns_to_drop, errors='ignore')
     CRS de gdf poligonos definido como EPSG:4326
[53]: gdf accidentes = gpd.GeoDataFrame(df, geometry=gpd.
      gdf_poligonos = gpd.GeoDataFrame(gdf_poligonos, geometry=gdf_poligonos.

¬geometry, crs='EPSG:4326')
[54]: print(gdf_joined.columns)
     accidentes_por_poligono = gdf_joined.groupby('cluster__poly').size().
       ⇔reset_index(name='num_accidentes')
     gdf_poligonos = gdf_poligonos.merge(accidentes_por_poligono, left_on='cluster',_
       →right_on='cluster__poly', how='left')
     Index([
                                     'ANIO',
                                                          'LESIONADOS__acc',
                                                                'LATITUD_Y',
                          'FALLECIDOS acc',
                               'LONGITUD_X',
                                                                'PROVINCIA',
                                   'CANTON',
                                                                'PARROQUIA',
                       'ZONA PLANIFICACION',
                                                                     'ZONA',
                                                                     'HORA'.
                                    'FECHA'.
                                  'FERIADO',
                                                             'CODIGO_CAUSA',
                           'CAUSA PROBABLE',
                                                        'TIPO DE SINIESTRO',
                       'TIPO_DE_VEHICULO_1',
                                                               'SERVICIO_1',
                                'AUTOMOVIL',
                                                                'BICICLETA',
                                     'BUS',
                                                                   'CAMION',
                                'CAMIONETA',
                                                              'EMERGENCIAS',
                                 'ESPECIAL',
                                                                'FURGONETA',
                              'MOTOCICLETA',
                                                          'NO_IDENTIFICADO',
                        'SCOOTER_ELECTRICO',
                                                                'TRICIMOTO',
            'VEHICULO_DEPORTIVO_UTILITARIO',
                                                        'SUMA_DE_VEHICULOS',
                               'DIA SEMANA',
                                                             'cluster__acc',
                                                              'index__poly',
                                 'geometry',
                            'cluster poly',
                                  'area_m2',
                                                         'FALLECIDOS__poly',
                         'LESIONADOS__poly'],
           dtype='object')
```

```
[55]: print(gdf_accidentes.crs)
      print(gdf_poligonos.crs)
      if gdf_accidentes.crs != gdf_poligonos.crs:
          gdf_accidentes = gdf_accidentes.to_crs(gdf_poligonos.crs)
     EPSG: 4326
     EPSG: 4326
[56]: top poligonos = gdf poligonos.nlargest(10, 'num accidentes')
      print(top_poligonos[['num_accidentes', 'area_m2']])
         num_accidentes
                               area_m2
                  41685 110451.268803
     1
     0
                  36127
                         92889.496462
     8
                   6601
                         18688.214526
     9
                          28384.924555
                   6312
     2
                   5137
                          10044.632252
                          19491.161547
     11
                   4253
                   4015 11155.565505
                   3260
                          20002.320114
     13
     41
                   3192
                          5499.029401
     17
                   2835
                           7275.297276
[57]: mapa_denso = folium.Map(location=[df['LATITUD_Y'].mean(), df['LONGITUD_X'].
       →mean()], zoom_start=12)
      for _, row in top_poligonos.iterrows():
          folium.Polygon(
              locations=[(point[1], point[0]) for point in row.geometry.exterior.
       ⇔coords],
              color='red',
              fill=True,
              fill_opacity=0.5,
              popup=f"Accidentes: {row['num_accidentes']}, Área: {row['area_m2']:.2f}_\_
       ⇔m²"
          ).add_to(mapa_denso)
      mapa_denso.save('GYE1.html')
      mapa_denso
[57]: <folium.folium.Map at 0x2bbc9c48510>
[58]: gdf_poligonos['densidad_accidentes'] = gdf_poligonos['num_accidentes'] /__

¬gdf_poligonos['area_m2']
      top_densos = gdf_poligonos.nlargest(10, 'densidad_accidentes')
```

```
print(top_densos[['densidad_accidentes', 'num_accidentes', 'area_m2']])
          densidad_accidentes num_accidentes
                                                    area_m2
     129
                     1.222812
                                                  28.622563
                                           35
     124
                     1.157267
                                           31
                                                  26.787247
     121
                     0.638572
                                           39
                                                  61.073786
     67
                                           74
                                                 119.421308
                     0.619655
     41
                     0.580466
                                         3192
                                               5499.029401
     105
                     0.569723
                                                 196.586666
                                          112
     112
                     0.536932
                                          121
                                                 225.354321
                     0.511417
                                         5137 10044.632252
     104
                     0.484496
                                           33
                                                  68.112007
                                           32
                                                  69.021152
     109
                     0.463626
          QUITO
     0.2
[59]: df_parroquia_uio['LATITUD_Y'] = pd.to_numeric(df_parroquia_uio['LATITUD_Y'],__
       ⇔errors='coerce')
      df_parroquia_uio['LONGITUD_X'] = pd.to_numeric(df_parroquia_uio['LONGITUD_X'],__
       ⇔errors='coerce')
[60]: centro_quito = [-0.2313, -78.5285] # Latitud y longitud aproximada del centro_
       →de Quito
      quito_map = folium.Map(location=centro_quito, zoom_start=12)
      df_parroquia_uio = df_parroquia_uio.dropna(subset=['LATITUD_Y', 'LONGITUD_X'])
      heat_data = [[row['LATITUD_Y'], row['LONGITUD_X']] for index, row in_
       →df_parroquia_uio.iterrows()]
      HeatMap(heat_data).add_to(quito_map)
      quito_map.save('mapa_calor_quito.html')
      quito_map
[60]: <folium.folium.Map at 0x2bbc9c461d0>
[61]: scaler = StandardScaler()
      coords_scaled = scaler.fit_transform(df_parroquia_uio[['LATITUD_Y',_

    'LONGITUD_X']])
      dbscan = DBSCAN(eps=0.035, min_samples=50)
      clustering = dbscan.fit(coords scaled)
      df_parroquia_uio['cluster'] = clustering.labels_
```

```
filtered_coords = coords_scaled[clustering.labels_ != -1]

filtered_labels = clustering.labels_[clustering.labels_ != -1]

silhouette = silhouette_score(filtered_coords, filtered_labels)

davies_bouldin = davies_bouldin_score(filtered_coords, filtered_labels)

n_clusters = len(set(df_parroquia_uio['cluster'])) - (1 if -1 in_U odf_parroquia_uio['cluster'].values else 0)

print(f"Número de clústeres (excluyendo ruido): {n_clusters}")

n_noise = np.sum(df_parroquia_uio['cluster'] == -1)

n_points = len(df_parroquia_uio)

percentage_assigned = (n_points - n_noise) / n_points * 100

print(f"Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido):

o{percentage_assigned:.2f}%")

print(f'Silhouette Score (sin ruido): {silhouette}')

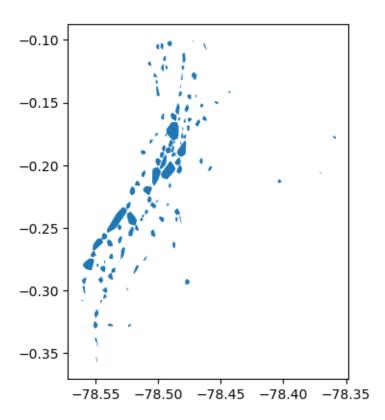
print(f'Davies-Bouldin Index (sin ruido): {davies_bouldin}')
```

Número de clústeres (excluyendo ruido): 116
Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido):62.14%
Silhouette Score (sin ruido): 0.33633185534200283
Davies-Bouldin Index (sin ruido): 0.5392981205788716

```
[62]: scaler = StandardScaler()
     coords_scaled = scaler.fit_transform(df_parroquia_uio[['LATITUD_Y',_
       dbscan = DBSCAN(eps=0.03, min_samples=50)
     clustering = dbscan.fit(coords_scaled)
     df_parroquia_uio['cluster'] = clustering.labels_
     filtered_coords = coords_scaled[clustering.labels_ != -1]
     filtered_labels = clustering.labels_[clustering.labels_ != -1]
     silhouette = silhouette_score(filtered_coords, filtered_labels)
     davies_bouldin = davies_bouldin_score(filtered_coords, filtered_labels)
     n_clusters = len(set(df_parroquia_uio['cluster'])) - (1 if -1 in_u

df_parroquia_uio['cluster'].values else 0)
     n_noise = np.sum(df_parroquia_uio['cluster'] == -1)
     n_points = len(df_parroquia_uio)
     percentage_assigned = (n_points - n_noise) / n_points * 100
     print(f"Número de clústeres (excluyendo ruido): {n_clusters}")
```

```
print(f"Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido):⊔
       print(f'Silhouette Score (sin ruido): {silhouette}')
     print(f'Davies-Bouldin Index (sin ruido): {davies bouldin}')
     Número de clústeres (excluyendo ruido): 121
     Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido): 52.24%
     Silhouette Score (sin ruido): 0.5811086461417003
     Davies-Bouldin Index (sin ruido): 0.4113963755719634
[63]: accidentes_por_cluster = df_parroquia_uio.groupby('cluster').agg({
      'FALLECIDOS': 'sum',
      'LESIONADOS': 'sum'
     }).reset index()
     # Mostrar la tabla
     accidentes_por_cluster
[63]:
           cluster FALLECIDOS LESIONADOS
                -1
                          824
                                     8355
     0
                0
                           13
                                       61
     1
                                       74
     2
                1
                            6
     3
                2
                            6
                                       91
     4
                3
                            5
                                      170
      . .
              •••
                                       27
                            1
     117
              116
     118
              117
                            4
                                       22
     119
              118
                            1
                                       34
     120
              119
                            0
                                        0
     121
              120
                            5
                                       26
     [122 rows x 3 columns]
[64]: clusters = df_parroquia_uio[df_parroquia_uio['cluster'] != -1]
     gdf_clusters = gpd.GeoDataFrame(clusters, geometry=gpd.
       →points_from_xy(clusters['LONGITUD_X'], clusters['LATITUD_Y']))
     poligonos = gdf_clusters.dissolve(by='cluster').convex_hull
     gdf_poligonos = gpd.GeoDataFrame(poligonos, geometry=poligonos.geometry)
     gdf_poligonos.plot()
     plt.show()
```

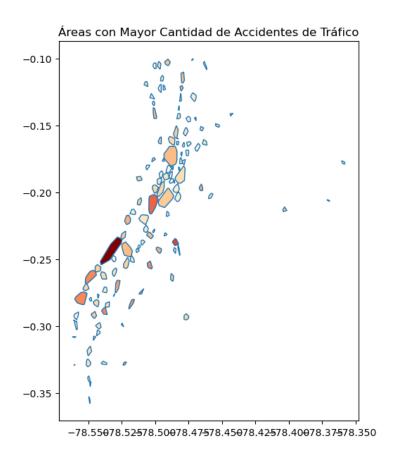


```
[65]: gdf_poligonos['area_m2'] = gdf_poligonos.geometry.area * 10**6 # Convertir de_u
       ⇔grados a metros cuadrados (aproximado)
      gdf_poligonos[['area_m2']]
[65]:
                 area_m2
      cluster
      0
                4.165757
      1
               18.929323
      2
               14.116614
      3
               58.025534
               92.380447
                0.025701
      116
      117
                1.378556
      118
                1.978941
      119
                0.141754
      120
                2.614161
      [121 rows x 1 columns]
[66]: geometry = [Point(xy) for xy in zip(df_parroquia_uio['LONGITUD_X'],__

df_parroquia_uio['LATITUD_Y'])]
```

```
gdf = gpd.GeoDataFrame(df_parroquia_uio, geometry=geometry)
[67]: muestra = gdf.groupby('cluster', group keys=False).apply(lambda x: x.
       ⇒sample(frac=0.1, random_state=1))
      print(f"Número total de registros en la muestra: {len(muestra)}")
     Número total de registros en la muestra: 2976
[68]: coords_muestra = np.array(list(zip(muestra.geometry.x, muestra.geometry.y)))
      w_muestra = weights.KNN(coords_muestra, k=10)
[69]: g_muestra = G(muestra['FALLECIDOS'], w_muestra)
      muestra['FALLECIDOS_scaled'] = (muestra['FALLECIDOS'] - muestra['FALLECIDOS'].
       min()) / (muestra['FALLECIDOS'].max() - muestra['FALLECIDOS'].min())
      g muestra = G(muestra['FALLECIDOS scaled'], w muestra)
      print(f"Índice de Getis-Ord Gi*: {g muestra.G}, p-value: {g muestra.p sim}")
     Índice de Getis-Ord Gi*: 0.005940113953206456, p-value: 0.001
[70]: | accidentes_por_poligono = gdf_clusters.groupby('cluster').agg({
      'FALLECIDOS': 'sum',
      'LESIONADOS': 'sum'
      }).reset_index()
      gdf_poligonos = gdf_poligonos.merge(accidentes_por_poligono, on='cluster',_
       ⇔how='left', suffixes=('', '_total'))
[71]: fig, ax = plt.subplots(1, 1, figsize=(10, 10))
      gdf_poligonos.boundary.plot(ax=ax, linewidth=1)
      gdf_poligonos.plot(column='FALLECIDOS', ax=ax, legend=True,_
       olegend_kwds={'label': "Número Total de Fallecidos", 'orientation':⊔

¬"horizontal"}, cmap='OrRd')
      plt.title('Áreas con Mayor Cantidad de Accidentes de Tráfico')
      plt.show()
```





```
[72]: gdf_poligonos_sorted = gdf_poligonos.sort_values(by='FALLECIDOS', use ascending=False)

print(gdf_poligonos_sorted[['cluster', 'FALLECIDOS', 'LESIONADOS']])
```

	cluster	FALLECIDOS	LESIONADOS
35	35	27	412
28	28	19	134
40	40	17	286
96	96	14	59
15	15	14	292
	•••	•••	•••
113	113	0	4
20	20	0	34

```
      21
      21
      0
      54

      119
      119
      0
      0

      85
      85
      0
      56
```

[121 rows x 3 columns]

```
[73]:
           cluster FALLECIDOS LESIONADOS
                                              HORA
                            824
                                        8355
                                                19
                 -1
      1
                  0
                             13
                                          61
                                                  5
      2
                  1
                              6
                                          74
                                                 7
      3
                  2
                              6
                                          91
                                                18
                  3
                                         170
      4
                              5
                                                 8
                                          27
                                                19
      117
                              1
               116
      118
               117
                                          22
                                                21
                              4
      119
                                          34
                                                 12
               118
                              1
      120
               119
                                           0
                                                 3
      121
               120
                                          26
                                                 22
```

[122 rows x 4 columns]

```
[74]: accidentes_por_dia = df_parroquia_uio.groupby(df_parroquia_uio['FECHA'].dt.

date).size().reset_index(name='Número de Accidentes')

accidentes_por_dia
```

```
[74]:
                 FECHA Número de Accidentes
      0
            2017-01-01
                                           22
      1
            2017-01-02
                                            6
      2
            2017-01-03
                                           15
      3
            2017-01-04
                                           15
            2017-01-05
                                           23
                                           9
      2659 2024-04-26
      2660 2024-04-27
                                           21
      2661 2024-04-28
                                           18
                                           7
      2662 2024-04-29
      2663 2024-04-30
                                           5
```

[2664 rows x 2 columns]

```
[75]: gdf_accidentes = gpd.GeoDataFrame(df_parroquia_uio, geometry=gpd.
       →points_from_xy(df_parroquia_uio['LONGITUD_X'], __

df_parroquia_uio['LATITUD_Y']))
      gdf_accidentes.set_crs(epsg=4326, inplace=True)
      if gdf_poligonos.crs is None:
          gdf_poligonos.set_crs(epsg=4326, inplace=True)
          print("CRS de gdf_poligonos definido como EPSG:4326")
      if gdf_accidentes.crs != gdf_poligonos.crs:
          gdf_accidentes = gdf_accidentes.to_crs(gdf_poligonos.crs)
      gdf_joined = gpd.sjoin(gdf_accidentes, gdf_poligonos,_
       ⇔how='inner',predicate='within', lsuffix='_acc', rsuffix='_poly')
      columns = [col for col in gdf_joined.columns if isinstance(col, str)]
      columns to drop = [col for col in columns if 'cluster' in col and col.
       ⇔endswith('_right')]
      gdf_joined = gdf_joined.drop(columns=columns_to_drop, errors='ignore')
     CRS de gdf_poligonos definido como EPSG:4326
[76]: gdf_accidentes = gpd.GeoDataFrame(df_parroquia_uio, geometry=gpd.
      →points_from_xy(df_parroquia_uio['LONGITUD_X'],

¬df_parroquia_uio['LATITUD_Y']), crs='EPSG:4326')
      gdf_poligonos = gpd.GeoDataFrame(gdf_poligonos, geometry=gdf_poligonos.
       ⇒geometry, crs='EPSG:4326')
[77]: print(gdf joined.columns)
      accidentes_por_poligono = gdf_joined.groupby('cluster__poly').size().
       ⇔reset_index(name='num_accidentes')
      gdf_poligonos = gdf_poligonos.merge(accidentes_por_poligono, left_on='cluster', u

¬right_on='cluster__poly', how='left')
     Index([
                                                            'LESIONADOS__acc',
                                      'ANIO'.
                           'FALLECIDOS__acc',
                                                                  'LATITUD_Y',
                                'LONGITUD X',
                                                                  'PROVINCIA',
                                    'CANTON',
                                                                  'PARROQUIA',
                        'ZONA PLANIFICACION',
                                                                       'ZONA',
                                     'FECHA',
                                                                       'HORA',
                                   'FERIADO',
                                                               'CODIGO_CAUSA',
                                                         'TIPO_DE_SINIESTRO',
                            'CAUSA_PROBABLE',
                        'TIPO_DE_VEHICULO_1',
                                                                 'SERVICIO_1',
```

```
'AUTOMOVIL',
                                                                  'BICICLETA',
                                       'BUS',
                                                                     'CAMION',
                                 'CAMIONETA',
                                                                'EMERGENCIAS',
                                  'ESPECIAL',
                                                                  'FURGONETA',
                               'MOTOCICLETA',
                                                            'NO IDENTIFICADO',
                         'SCOOTER ELECTRICO',
                                                                  'TRICIMOTO',
            'VEHICULO DEPORTIVO UTILITARIO',
                                                          'SUMA DE VEHICULOS',
                                'DIA_SEMANA',
                                                               'cluster__acc',
                                  'geometry',
                                                                'index__poly',
                             'cluster__poly',
                                   'area_m2',
                                                           'FALLECIDOS__poly',
                          'LESIONADOS__poly'],
           dtype='object')
[78]: top_poligonos = gdf_poligonos.nlargest(10, 'num_accidentes')
      print(top_poligonos[['num_accidentes', 'area_m2']])
         num_accidentes
                            area_m2
                  835.0 109.293865
     17
     35
                  668.0 121.640137
                  663.0 92.380447
     4
     40
                  476.0 69.636921
     15
                  451.0 58.287909
     3
                  384.0 58.025534
     56
                  356.0 57.623673
     34
                  282.0 45.217574
     24
                  271.0
                          32.109440
     28
                  261.0
                          14.611803
[79]: mapa_denso = folium.Map(location=[df_parroquia_uio['LATITUD_Y'].mean(),__
       ⇔df_parroquia_uio['LONGITUD_X'].mean()], zoom_start=12)
      for _, row in top_poligonos.iterrows():
          folium.Polygon(
              locations=[(point[1], point[0]) for point in row.geometry.exterior.
       ⇔coords],
              color='red',
              fill=True,
              fill_opacity=0.5,
              popup=f"Accidentes: {row['num_accidentes']}, Área: {row['area_m2']:.2f}_\_
       ⇔m²"
          ).add_to(mapa_denso)
      mapa_denso.save('mapa_denso.html')
      mapa denso
```

[79]: <folium.folium.Map at 0x2bb87369b50>

```
[80]: gdf_poligonos['densidad_accidentes'] = gdf_poligonos['num_accidentes'] /__
       ⇒gdf_poligonos['area_m2']
      top_densos = gdf_poligonos.nlargest(10, 'densidad_accidentes')
      print(top_densos[['densidad_accidentes', 'num_accidentes', 'area_m2']])
          densidad_accidentes num_accidentes
                                                area_m2
     67
                   350.918573
                                         61.0 0.173829
     21
                   136.364884
                                         77.0 0.564662
     114
                   102.377309
                                         38.0 0.371176
     82
                    66.212466
                                         53.0 0.800453
     49
                    43.319777
                                         83.0 1.915984
     64
                    32.891990
                                         52.0 1.580932
     31
                    32.851706
                                        188.0 5.722686
     81
                    29.205122
                                        101.0 3.458298
     112
                    27.424195
                                         43.0 1.567959
     93
                                         50.0 1.916978
                    26.082720
[81]: df_parroquia_gye['LATITUD_Y'] = pd.to_numeric(df_parroquia_gye['LATITUD_Y'],__
       ⇔errors='coerce')
      df parroquia gye['LONGITUD_X'] = pd.to_numeric(df parroquia gye['LONGITUD_X'],__
       ⇔errors='coerce')
[82]: scaler = StandardScaler()
      coords_scaled = scaler.fit_transform(df_parroquia_uio[['LATITUD_Y',_

    'LONGITUD_X']])
      dbscan = DBSCAN(eps=0.035, min samples=50)
      clustering = dbscan.fit(coords_scaled)
      df_parroquia_uio['cluster'] = clustering.labels_
      filtered_coords = coords_scaled[clustering.labels_ != -1]
      filtered_labels = clustering.labels_[clustering.labels_ != -1]
      silhouette = silhouette_score(filtered_coords, filtered_labels)
      davies_bouldin = davies_bouldin score(filtered_coords, filtered labels)
      n_clusters = len(set(df_parroquia_uio['cluster'])) - (1 if -1 in_u
       ⇒df_parroquia_uio['cluster'].values else 0)
      print(f"Número de clústeres (excluyendo ruido): {n_clusters}")
      n_noise = np.sum(df_parroquia_uio['cluster'] == -1)
      n_points = len(df_parroquia_uio)
      percentage_assigned = (n_points - n_noise) / n_points * 100
      print(f"Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido):
       →{percentage_assigned:.2f}%")
      print(f'Silhouette Score (sin ruido): {silhouette}')
```

```
Número de clústeres (excluyendo ruido): 116
     Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido):62.14%
     Silhouette Score (sin ruido): 0.33633185534200283
     Davies-Bouldin Index (sin ruido): 0.5392981205788716
     1 GUAYAQUIL
[83]: df_parroquia_gye['LATITUD_Y'] = pd.to_numeric(df_parroquia_gye['LATITUD_Y'],__
       ⇔errors='coerce')
     df_parroquia_gye['LONGITUD_X'] = pd.to_numeric(df_parroquia_gye['LONGITUD_X'],__
       ⇔errors='coerce')
[84]: guayaquil_map = folium.Map(location=[-2.1700, -79.9221], zoom_start=12)
       →Coordenadas aproximadas de Guayaquil
     df_parroquia_gye = df_parroquia_gye.dropna(subset=['LATITUD_Y', 'LONGITUD_X'])
     heat_data = [[row['LATITUD_Y'], row['LONGITUD_X']] for index, row in_
       →df_parroquia_gye.iterrows()]
     HeatMap(heat_data).add_to(guayaquil_map)
     guayaquil_map.save('mapa_calor_guayaquil.html')
     guayaquil_map
[84]: <folium.folium.Map at 0x2bb988bac10>
[85]: df_parroquia_gye['LATITUD_Y'] = pd.to_numeric(df_parroquia_gye['LATITUD_Y'],__
      ⇔errors='coerce')
     df_parroquia_gye['LONGITUD_X'] = pd.to_numeric(df_parroquia_gye['LONGITUD_X'],_
       ⇔errors='coerce')
     df_parroquia_gye = df_parroquia_gye.dropna(subset=['LATITUD_Y', 'LONGITUD_X'])
     scaler = StandardScaler()
     coords_scaled = scaler.fit_transform(df_parroquia_gye[['LATITUD_Y',__
      dbscan = DBSCAN(eps=0.04, min samples=40)
     clustering = dbscan.fit(coords_scaled)
     df_parroquia_gye['cluster'] = clustering.labels_
     filtered_coords = coords_scaled[clustering.labels_ != -1]
```

print(f'Davies-Bouldin Index (sin ruido): {davies\_bouldin}')

```
filtered_labels = clustering.labels_[clustering.labels_ != -1]
      silhouette = silhouette_score(filtered_coords, filtered_labels)
      davies_bouldin = davies_bouldin score(filtered_coords, filtered labels)
      n_clusters = len(set(df_parroquia_gye['cluster'])) - (1 if -1 in_

→df_parroquia_gye['cluster'].values else 0)
      n_noise = np.sum(df_parroquia_gye['cluster'] == -1)
      n_points = len(df_parroquia_gye)
      percentage_assigned = (n_points - n_noise) / n_points * 100
      print(f"Número de clústeres (excluyendo ruido): {n_clusters}")
      print(f"Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido):⊔
       →{percentage_assigned:.2f}%")
      print(f'Silhouette Score (sin ruido): {silhouette}')
      print(f'Davies-Bouldin Index (sin ruido): {davies_bouldin}')
     Número de clústeres (excluyendo ruido): 92
     Porcentaje de puntos asignados a clústeres (excluyendo ruido): 50.91%
     Silhouette Score (sin ruido): 0.33953880819514126
     Davies-Bouldin Index (sin ruido): 0.46360031632855636
[86]: accidentes_por_cluster = df_parroquia_uio.groupby('cluster').agg({
      'FALLECIDOS': 'sum',
      'LESIONADOS': 'sum'
      }).reset_index()
      accidentes_por_cluster
[86]:
           cluster FALLECIDOS LESIONADOS
                           726
                                      6705
      0
                -1
      1
                 0
                            13
                                        62
      2
                 1
                            13
                                        95
      3
                 2
                             7
                                        85
                 3
      4
                            15
                                        76
      . .
      112
               111
                             4
                                        22
      113
               112
                             3
                                        39
      114
               113
                             0
                                         3
      115
               114
                             1
                                        29
```

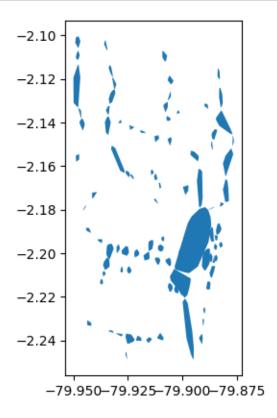
```
[117 rows x 3 columns]
```

115

116

```
[87]: clusters = df_parroquia_gye[df_parroquia_gye['cluster'] != -1]
```

2



[88]:		$area_m2$
	cluster	
	0	11.577693
	1	302.160649
	2	6.699105
	3	14.592137
	4	15.862259
		•••
	87	2.458254
	88	1.310353
	89	2.194736

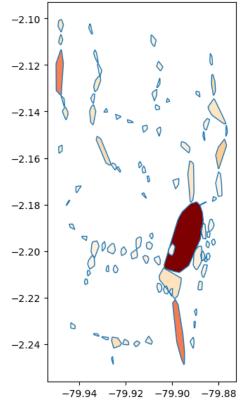
```
2.218768
      90
      91
                 1.550603
      [92 rows x 1 columns]
[89]: geometry = [Point(xy) for xy in zip(df_parroquia_gye['LONGITUD_X'],

¬df_parroquia_gye['LATITUD_Y'])]
      gdf = gpd.GeoDataFrame(df_parroquia_gye, geometry=geometry)
[90]: muestra = gdf.groupby('cluster', group_keys=False).apply(lambda x: x.
       ⇒sample(frac=0.1, random state=1))
      print(f"Número total de registros en la muestra: {len(muestra)}")
     Número total de registros en la muestra: 2551
[91]: coords_muestra = np.array(list(zip(muestra.geometry.x, muestra.geometry.y)))
      w_muestra = weights.KNN(coords_muestra, k=10)
[92]: g_muestra = G(muestra['FALLECIDOS'], w_muestra)
      muestra['FALLECIDOS scaled'] = (muestra['FALLECIDOS'] - muestra['FALLECIDOS'].

¬min()) / (muestra['FALLECIDOS'].max() - muestra['FALLECIDOS'].min())

      g_muestra = G(muestra['FALLECIDOS_scaled'], w_muestra)
      print(f"Índice de Getis-Ord Gi*: {g_muestra.G}, p-value: {g_muestra.p_sim}")
     Índice de Getis-Ord Gi*: 0.007900280898876405, p-value: 0.004
[93]: accidentes_por_poligono = gdf_clusters.groupby('cluster').agg({
      'FALLECIDOS': 'sum'.
      'LESIONADOS': 'sum'
      }).reset_index()
      gdf_poligonos = gdf_poligonos.merge(accidentes_por_poligono, on='cluster', u
       ⇔how='left', suffixes=('', '_total'))
[94]: fig, ax = plt.subplots(1, 1, figsize=(10, 10))
      gdf_poligonos.boundary.plot(ax=ax, linewidth=1)
      gdf_poligonos.plot(column='FALLECIDOS', ax=ax, legend=True,
      legend_kwds={'label': "Número Total de Fallecidos",
                   'orientation': "horizontal"},
      cmap='OrRd') # Usar un mapa de colores de rojo a naranja
      plt.title('Áreas con Mayor Cantidad de Accidentes de Tráfico')
      plt.show()
```

## Áreas con Mayor Cantidad de Accidentes de Tráfico





```
[95]: gdf_poligonos_sorted = gdf_poligonos.sort_values(by='FALLECIDOS', u →ascending=False)

print(gdf_poligonos_sorted[['cluster', 'FALLECIDOS', 'LESIONADOS']])
```

	cluster	FALLECIDOS	LESIONADOS
1	1	63	2896
8	8	35	600
5	5	34	451
46	3 46	18	239
50	50	13	121
		•••	•••
16	16	0	51
39	39	0	53

```
      41
      41
      0
      40

      47
      47
      0
      73

      72
      72
      0
      38
```

[92 rows x 3 columns]

```
[96]: analisis_hotspots = df_parroquia_gye.groupby('cluster').agg({
    'FALLECIDOS': 'sum',
    'LESIONADOS': 'sum',
    'HORA': lambda x: x.mode()[0]
    }).reset_index()
    analisis_hotspots
```

```
[96]:
          cluster FALLECIDOS LESIONADOS HORA
                            409
                -1
                                      11937
                                                15
      0
      1
                 0
                                         169
                                                19
      2
                 1
                             63
                                       2896
                                                 7
      3
                 2
                              3
                                         107
                                                 6
                 3
                                         209
                                                 8
      4
                              9
                                                 7
      88
                87
                              1
                                          45
      89
                88
                              1
                                          30
                                                15
      90
                89
                              2
                                          44
                                                 1
                90
                                          53
      91
                              1
                                                11
      92
                91
                                          32
                                                12
```

[93 rows x 4 columns]

```
[97]:
                 FECHA Número de Accidentes
      0
            2017-01-01
                                           15
      1
            2017-01-02
                                           15
      2
            2017-01-03
                                           12
      3
            2017-01-04
                                           7
            2017-01-05
                                           5
      2667 2024-04-26
                                           8
      2668 2024-04-27
                                           13
      2669 2024-04-28
                                           14
      2670 2024-04-29
                                           11
      2671 2024-04-30
                                           5
```

[2672 rows x 2 columns]

```
[98]: gdf_accidentes = gpd.GeoDataFrame(df_parroquia_gye, geometry=gpd.
        →points_from_xy(df_parroquia_gye['LONGITUD_X'], __

¬df_parroquia_gye['LATITUD_Y']))
       gdf_accidentes.set_crs(epsg=4326, inplace=True)
       if gdf_poligonos.crs is None:
           gdf_poligonos.set_crs(epsg=4326, inplace=True)
           print("CRS de gdf_poligonos definido como EPSG:4326")
       if gdf_accidentes.crs != gdf_poligonos.crs:
           gdf_accidentes = gdf_accidentes.to_crs(gdf_poligonos.crs)
       gdf_joined = gpd.sjoin(gdf_accidentes, gdf_poligonos,_
        ⇔how='inner',predicate='within', lsuffix='_acc', rsuffix='_poly')
       columns = [col for col in gdf_joined.columns if isinstance(col, str)]
       columns_to_drop = [col for col in columns if 'cluster' in col and col.
        ⇔endswith(' right')]
       gdf_joined = gdf_joined.drop(columns=columns_to_drop, errors='ignore')
      CRS de gdf_poligonos definido como EPSG:4326
[99]: gdf_accidentes = gpd.GeoDataFrame(df_parroquia_gye, geometry=gpd.
        →points_from_xy(df_parroquia_gye['LONGITUD_X'],

¬df_parroquia_gye['LATITUD_Y']), crs='EPSG:4326')
       gdf_poligonos = gpd.GeoDataFrame(gdf_poligonos, geometry=gdf_poligonos.

¬geometry, crs='EPSG:4326')
[100]: print(gdf_joined.columns)
       accidentes_por_poligono = gdf_joined.groupby('cluster_poly').size().
        →reset_index(name='num_accidentes')
       gdf_poligonos = gdf_poligonos.merge(accidentes_por_poligono, left_on='cluster',__
        →right_on='cluster__poly', how='left')
      Index([
                                                             'LESIONADOS__acc',
                                       'ANIO',
                            'FALLECIDOS__acc',
                                                                    'LATITUD_Y',
                                 'LONGITUD_X',
                                                                    'PROVINCIA',
                                     'CANTON',
                                                                    'PARROQUIA',
                         'ZONA_PLANIFICACION',
                                                                         'ZONA',
                                      'FECHA'.
                                                                         'HORA',
                                    'FERIADO',
                                                                'CODIGO_CAUSA',
                             'CAUSA_PROBABLE',
                                                           'TIPO_DE_SINIESTRO',
                         'TIPO_DE_VEHICULO_1',
                                                                  'SERVICIO_1',
                                  'AUTOMOVIL',
                                                                    'BICICLETA',
```

```
'BUS'.
                                                                       'CAMION',
                                  'CAMIONETA',
                                                                  'EMERGENCIAS',
                                                                    'FURGONETA',
                                   'ESPECIAL',
                                'MOTOCICLETA',
                                                              'NO_IDENTIFICADO',
                          'SCOOTER ELECTRICO',
                                                                    'TRICIMOTO',
             'VEHICULO_DEPORTIVO_UTILITARIO',
                                                            'SUMA DE VEHICULOS',
                                 'DIA SEMANA',
                                                                 'cluster acc',
                                   'geometry',
                                                                  'index__poly',
                              'cluster__poly',
                                                             'FALLECIDOS__poly',
                                    'area_m2',
                           'LESIONADOS__poly'],
            dtype='object')
[101]: print(gdf_accidentes.crs)
       print(gdf_poligonos.crs)
       if gdf_accidentes.crs != gdf_poligonos.crs:
           gdf_accidentes = gdf_accidentes.to_crs(gdf_poligonos.crs)
      EPSG:4326
      EPSG: 4326
[102]: |top_poligonos = gdf_poligonos.nlargest(10, 'num_accidentes')
       print(top_poligonos[['num_accidentes', 'area_m2']])
          num_accidentes
                              area_m2
                    3262 302.160649
      1
                           70.388144
      9
                     728
      8
                     687
                           64.685115
      5
                     503
                          44.162261
      7
                     397
                           34.064706
                     339
      22
                           34.185848
      32
                     306
                          23.450519
      46
                     305 28.241863
      27
                     245
                            27.517505
      35
                     225
                           19.376418
[103]: | mapa_denso = folium.Map(location=[df_parroquia_gye['LATITUD_Y'].mean(),

→df_parroquia_gye['LONGITUD_X'].mean()], zoom_start=12)

       for _, row in top_poligonos.iterrows():
           folium.Polygon(
               locations=[(point[1], point[0]) for point in row.geometry.exterior.
        ⇔coords],
               color='red',
               fill=True,
               fill_opacity=0.5,
```

```
popup=f"Accidentes: {row['num_accidentes']}, Área: {row['area_m2']:.2f}_

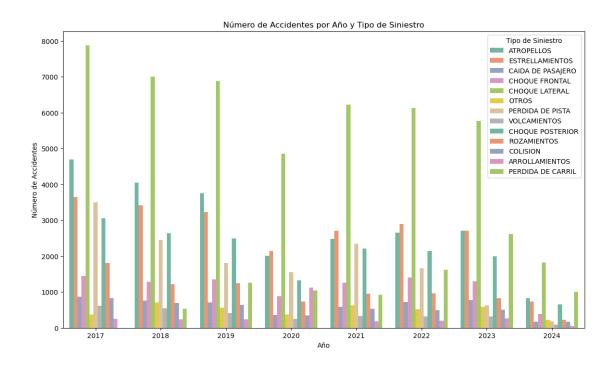
→m²"
).add_to(mapa_denso)

mapa_denso
```

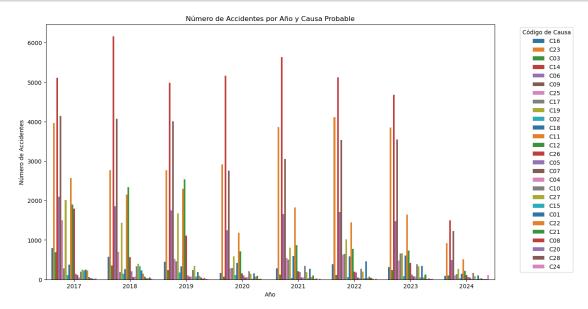
```
densidad_accidentes num_accidentes
                                          area_m2
24
              93.610662
                                     57 0.608905
              57.882653
                                     42 0.725606
83
74
              36.850626
                                     43 1.166873
70
              35.156824
                                     50 1.422199
                                     62 1.771109
              35.006325
64
14
              34.448728
                                     64 1.857833
              31.988272
                                     47 1.469289
59
60
              30.167476
                                     39 1.292783
55
              29.313656
                                     80 2.729103
34
              28.640301
                                    130 4.539058
```

## 1.1 ANALISIS TEMPORAL

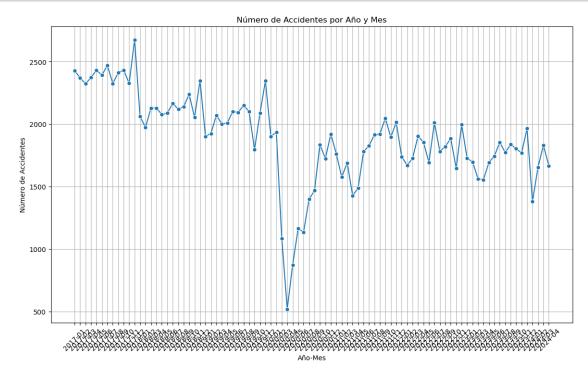
```
[105]: plt.figure(figsize=(14, 8))
    sns.countplot(data=df, x='ANIO', hue='TIPO_DE_SINIESTRO', palette='Set2')
    plt.title('Número de Accidentes por Año y Tipo de Siniestro')
    plt.xlabel('Año')
    plt.ylabel('Número de Accidentes')
    plt.legend(title='Tipo de Siniestro')
    plt.show()
```



```
[106]: plt.figure(figsize=(14, 8))
    sns.countplot(data=df, x='ANIO', hue='CODIGO_CAUSA', palette='tab10')
    plt.title('Número de Accidentes por Año y Causa Probable')
    plt.xlabel('Año')
    plt.ylabel('Número de Accidentes')
    plt.legend(title='Código de Causa', bbox_to_anchor=(1.05, 1), loc='upper left')
    plt.show()
```



```
[107]: df['FECHA'] = pd.to_datetime(df['FECHA'], format='%d/%m/%Y', dayfirst=True)
       df['AÑO'] = df['FECHA'].dt.year
       df['MES'] = df['FECHA'].dt.month
       df['DIA'] = df['FECHA'].dt.day
       accidentes_por_anio_mes = df.groupby(['AÑO', 'MES']).size().
        →reset_index(name='Número de Accidentes')
       accidentes_por_anio_mes['AÑO_MES'] = accidentes_por_anio_mes['AÑO'].astype(str)_
        + '-' + accidentes_por_anio_mes['MES'].astype(str).str.zfill(2)
       plt.figure(figsize=(14, 8))
       sns.lineplot(data=accidentes_por_anio_mes, x='AÑO_MES', y='Número de_
        →Accidentes', marker='o')
       plt.title('Número de Accidentes por Año y Mes')
       plt.xlabel('Año-Mes')
       plt.ylabel('Número de Accidentes')
       plt.xticks(rotation=45)
       plt.grid(True)
       plt.show()
```



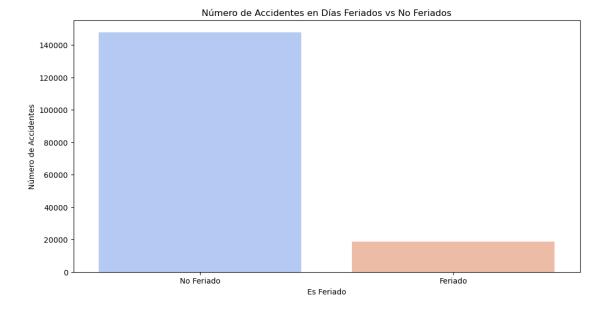
```
[108]: df['FECHA'] = pd.to_datetime(df['FECHA'], format='%d/%m/%Y')

df['ES_FERIADO'] = df['FERIADO'].str.lower().apply(lambda x: x in ['si', 'si', u'yes', '1'])

print(df[['FECHA', 'FERIADO', 'ES_FERIADO']].head())

plt.figure(figsize=(12, 6))
    sns.countplot(data=df, x='ES_FERIADO', palette='coolwarm')
    plt.title('Número de Accidentes en Días Feriados vs No Feriados')
    plt.xlabel('Es Feriado')
    plt.ylabel('Número de Accidentes')
    plt.xticks([0, 1], ['No Feriado', 'Feriado'])
    plt.show()
```

	FECHA	FERIADO	ES_FERIADO
0	2017-01-01	SI	True
1	2017-01-01	SI	True
2	2017-01-01	SI	True
3	2017-01-01	SI	True
4	2017-01-01	SI	True

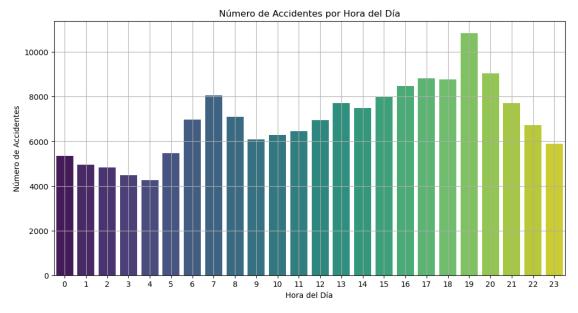


```
[109]: print(df['HORA'].unique())
      [ 0  1  2  3  4  5  6  7  8  9 10 11 12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23]
[110]: print(df['HORA'].head())
      print(df['HORA'].dtype)
```

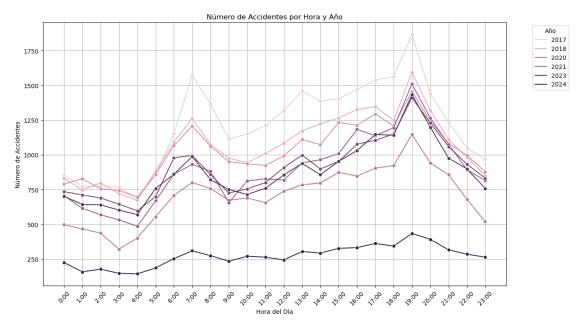
```
1
           0
      2
           0
      3
           0
      4
           0
      Name: HORA, dtype: int32
      int32
[111]: plt.figure(figsize=(12, 6))
       sns.countplot(data=df, x='HORA', palette='viridis')
       plt.title('Número de Accidentes por Hora del Día')
       plt.xlabel('Hora del Día')
       plt.ylabel('Número de Accidentes')
       plt.grid(True)
       plt.xticks(range(24))
       plt.show()
```

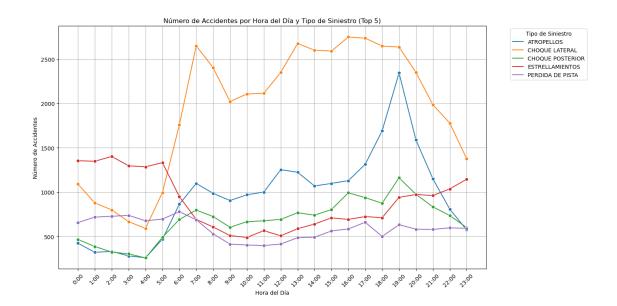
0

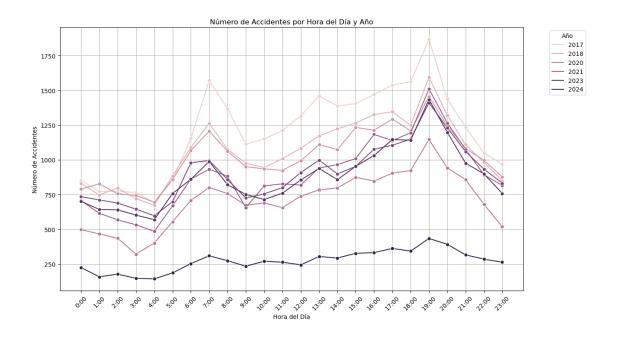
0



```
plt.legend(title='Año', bbox_to_anchor=(1.05, 1), loc='upper left')
plt.grid(True)
plt.show()
```

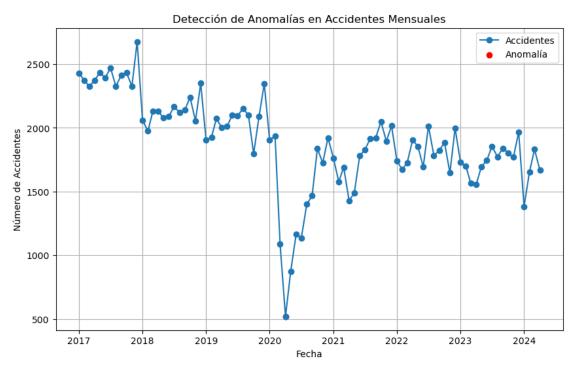






```
[115]: df_mensual = df.groupby(['AÑO', 'MES']).size().
        ⇔reset index(name='num accidentes')
      df_mensual = df_mensual.rename(columns={'AÑO': 'year', 'MES': 'month'})
      df_mensual['FECHA'] = pd.to_datetime(df_mensual.assign(day=1)[['year', 'month',__
        [116]: mean_accidentes = df_mensual['num_accidentes'].mean()
      std_accidentes = df_mensual['num_accidentes'].std()
      upper_bound = mean_accidentes + 3 * std_accidentes
      lower bound = mean accidentes - 3 * std accidentes
[117]: df_mensual['anomaly'] = (df_mensual['num_accidentes'] > upper_bound) |
        →(df_mensual['num_accidentes'] < lower_bound)
[118]: plt.figure(figsize=(10, 6))
      plt.plot(df_mensual['FECHA'], df_mensual['num_accidentes'], marker='o',__
        ⇔label='Accidentes')
      plt.scatter(df_mensual[df_mensual['anomaly']]['FECHA'],
        ⇔df_mensual[df_mensual['anomaly']]['num_accidentes'], color='red', ___
        ⇔label='Anomalía', marker='o')
      plt.title('Detección de Anomalías en Accidentes Mensuales')
      plt.xlabel('Fecha')
      plt.ylabel('Número de Accidentes')
```

```
plt.legend()
plt.grid(True)
plt.show()
```

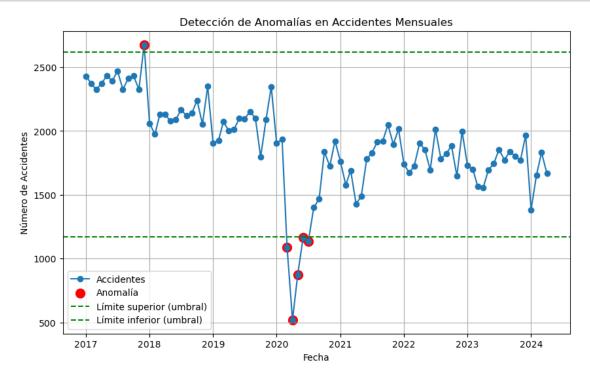


Media de accidentes: 1894.1136363636363

Desviación estándar de accidentes: 361.44443403152866

Limite superior: 2617.0025044266936

```
Limite inferior: 1171.224768300579
                 88.000000
      count
               1894.113636
      mean
                361.444434
      std
      min
                520.000000
      25%
               1726.500000
      50%
               1904.000000
      75%
               2101.250000
               2676.000000
      max
      Name: num_accidentes, dtype: float64
[122]: df_mensual['z_score'] = (df_mensual['num_accidentes'] - mean_accidentes) / ___
        ⇒std accidentes
       df_mensual['anomaly'] = df_mensual['z_score'].abs() > 2
      print(df_mensual[df_mensual['anomaly']])
                month num accidentes
                                            FECHA
                                                   anomaly
          year
                                                             z_score
      11 2017
                                  2676 2017-12-01
                                                      True 2.163227
                   12
      38 2020
                    3
                                  1086 2020-03-01
                                                      True -2.235789
      39 2020
                    4
                                  520 2020-04-01
                                                      True -3.801729
                    5
                                   875 2020-05-01
                                                      True -2.819558
      40 2020
                                  1165 2020-06-01
                                                      True -2.017222
      41 2020
                    6
                    7
      42 2020
                                  1136 2020-07-01
                                                      True -2.097456
[123]: print("Total de anomalías detectadas:", df_mensual['anomaly'].sum())
      Total de anomalías detectadas: 6
[124]: print(df_mensual[df_mensual['anomaly']][['FECHA', 'num_accidentes']])
              FECHA num_accidentes
      11 2017-12-01
                                2676
      38 2020-03-01
                                1086
      39 2020-04-01
                                 520
      40 2020-05-01
                                 875
      41 2020-06-01
                                1165
      42 2020-07-01
                               1136
[125]: plt.figure(figsize=(10, 6))
       plt.plot(df_mensual['FECHA'], df_mensual['num_accidentes'], marker='o', __
        ⇔label='Accidentes')
       anomalies = df_mensual[df_mensual['anomaly']] # Filtrar solo las anomalías
       plt.scatter(anomalies['FECHA'], anomalies['num accidentes'], color='red', ...
        ⇔label='Anomalía', s=100, marker='o')
```



Informe de Anomalías en Accidentes Mensuales

## Anomalías Detectadas:

Diciembre 2017: 2676 accidentes (alto) Marzo 2020: 1086 accidentes (bajo) Abril 2020: 520 accidentes (bajo) Mayo 2020: 875 accidentes (bajo) Junio 2020: 1165 accidentes (bajo) Julio 2020: 1136 accidentes (bajo) Posibles Explicaciones:

Diciembre 2017: Incremento debido a eventos festivos y vacaciones. Marzo a Julio 2020: Reducción de accidentes relacionada con el confinamiento y las restricciones de movilidad durante la pandemia de COVID-19. Impacto en el Análisis:

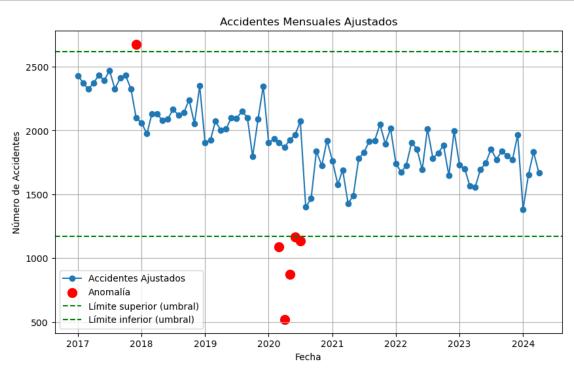
Las anomalías pueden indicar cambios significativos en el comportamiento del tráfico y deben ser consideradas al modelar futuros accidentes.

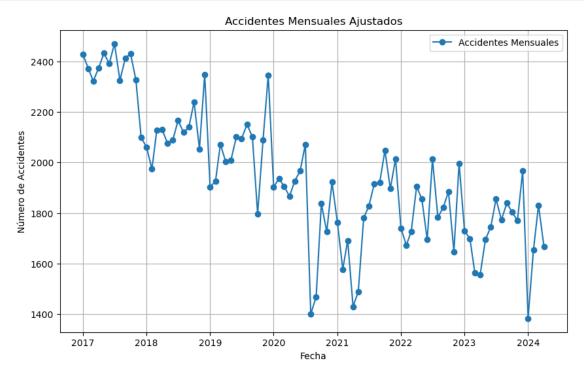
```
[126]: df_mensual['FECHA'] = pd.to_datetime(df_mensual['FECHA'])
       df_mensual['mes'] = df_mensual['FECHA'].dt.month
       media_por_mes = df_mensual[~df_mensual['anomaly']].

¬groupby('mes')['num_accidentes'].mean()
       print(media_por_mes)
      mes
      1
            1863.500000
      2
            1851.125000
      3
            1905.285714
      4
            1866.285714
      5
            1926.166667
      6
            1967.000000
      7
            2071.500000
      8
            1924.000000
      9
            1957.714286
      10
            2006.000000
      11
            1929.714286
      12
            2099.333333
      Name: num_accidentes, dtype: float64
[127]: for index, row in df_mensual.iterrows():
           if row['anomaly']: # Si es una anomalía
               mes = row['mes']
               df_mensual.at[index, 'num_accidentes'] = media_por_mes[mes]
       print(df_mensual[['FECHA', 'num_accidentes', 'anomaly']].head(20))
              FECHA num_accidentes anomaly
        2017-01-01
                         2428.000000
                                        False
      1 2017-02-01
                         2372.000000
                                        False
      2 2017-03-01
                         2323.000000
                                        False
      3 2017-04-01
                         2374.000000
                                        False
      4 2017-05-01
                         2433.000000
                                        False
      5 2017-06-01
                         2392.000000
                                        False
      6 2017-07-01
                         2471.000000
                                        False
      7 2017-08-01
                         2326.000000
                                        False
      8 2017-09-01
                         2413.000000
                                        False
      9 2017-10-01
                         2432.000000
                                        False
      10 2017-11-01
                         2327.000000
                                        False
      11 2017-12-01
                         2099.333333
                                         True
      12 2018-01-01
                         2061.000000
                                        False
                                        False
      13 2018-02-01
                         1974.000000
                                        False
      14 2018-03-01
                         2129.000000
      15 2018-04-01
                         2130.000000
                                        False
```

```
16 2018-05-01
                        2077.000000
                                        False
      17 2018-06-01
                        2089.000000
                                        False
      18 2018-07-01
                        2167.000000
                                        False
      19 2018-08-01
                        2120.000000
                                        False
[128]: df_sin_anomalias = df_mensual
[129]: plt.figure(figsize=(10, 6))
       plt.plot(df_mensual['FECHA'], df_mensual['num_accidentes'], marker='o', u
        →label='Accidentes Ajustados')
       plt.scatter(anomalies['FECHA'], anomalies['num_accidentes'], color='red', __
        ⇔label='Anomalía', s=100, marker='o')
       plt.axhline(upper_bound, color='green', linestyle='--', label='Límite superior⊔
       plt.axhline(lower_bound, color='green', linestyle='--', label='Límite inferior□

  (umbral) ')
       plt.title('Accidentes Mensuales Ajustados')
       plt.xlabel('Fecha')
       plt.ylabel('Número de Accidentes')
       plt.legend()
       plt.grid(True)
       plt.show()
```





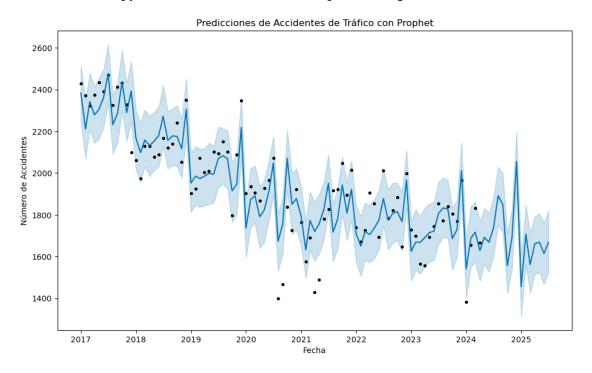
	year	month	У	ds	anomaly	z_score	mes
0	2017	1	2428.0	2017-01-01	False	1.477091	1
1	2017	2	2372.0	2017-02-01	False	1.322157	2
2	2017	3	2323.0	2017-03-01	False	1.186590	3
3	2017	4	2374.0	2017-04-01	False	1.327691	4

```
4 2017
                 5 2433.0 2017-05-01 False 1.490925
[132]: df_train = df_sin_anomalias[:-12] # Datos para entrenamiento
      df_test = df_sin_anomalias[-12:]
                                       # Datos para prueba
      df_train = df_train.rename(columns={'FECHA': 'ds', 'num_accidentes': 'y'})
[133]: df_prophet = df_mensual.rename(columns={'FECHA': 'ds', 'num_accidentes': 'y'})
      model = Prophet()
      model.fit(df_prophet)
     21:39:00 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] start processing
     21:39:00 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] done processing
[134]: | future = model.make_future_dataframe(periods=12, freq='M') # 'M' indica que es_
       \rightarrowmensual
      forecast = model.predict(future)
      print(forecast[['ds', 'yhat', 'yhat_lower', 'yhat_upper']].tail(12)) # Mostrar_u
       ⇔solo las predicciones para los próximos 12 meses
                          yhat
                                 yhat_lower
                ds
                                             yhat_upper
     88 2024-04-30 1692.085053 1547.577745 1827.393053
     89 2024-05-31 1668.503402 1531.896674 1811.888016
     90 2024-06-30 1736.511685 1587.312899 1875.713059
     91 2024-07-31 1891.529343 1746.622646 2035.239072
     92 2024-08-31 1848.891908 1707.069252 1990.975326
     93 2024-09-30 1556.252283 1410.926068 1699.789436
     94 2024-10-31 1692.315240 1547.221876 1836.145141
     95 2024-11-30 2055.673398 1921.643146 2200.660091
     96 2024-12-31 1456.457154 1306.064044 1600.117455
     97 2025-01-31 1707.655415 1564.754181 1849.732505
     98 2025-02-28 1561.358682 1422.623398 1702.958358
     99 2025-03-31 1660.800655 1514.517094 1793.140534
[135]: df = df_sin_anomalias[['FECHA', 'num_accidentes']].rename(columns={'FECHA':
       model = Prophet()
      model.fit(df)
      future = model.make_future_dataframe(periods=15, freq='M') # 15 meses hacia elu
       \hookrightarrow futuro
```

```
forecast = model.predict(future)

fig = model.plot(forecast)
plt.title('Predicciones de Accidentes de Tráfico con Prophet')
plt.xlabel('Fecha')
plt.ylabel('Número de Accidentes')
plt.grid()
plt.show()
```

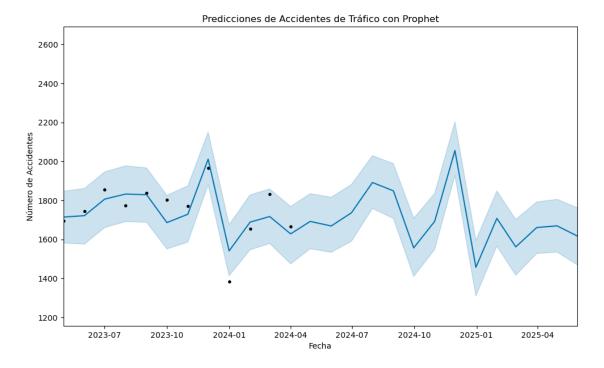
```
21:39:00 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] start processing 21:39:01 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] done processing
```



```
plt.xlim(pd.Timestamp('2023-05-01'), pd.Timestamp('2025-05-30'))

plt.title('Predicciones de Accidentes de Tráfico con Prophet')
plt.xlabel('Fecha')
plt.ylabel('Número de Accidentes')
plt.grid()
plt.show()
```

```
21:39:02 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] start processing 21:39:03 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] done processing
```



```
predicciones_matriz = predicciones_matriz[predicciones_matriz['Fecha'] >= ___
 predicciones_matriz = predicciones_matriz.reset_index(drop=True)
print(predicciones_matriz)
fig = model.plot(forecast)
plt.xlim(pd.Timestamp('2023-05-01'), pd.Timestamp('2025-05-30'))
plt.title('Predicciones de Accidentes de Tráfico con Prophet')
plt.xlabel('Fecha')
plt.ylabel('Número de Accidentes')
plt.grid()
plt.show()
21:39:03 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] start processing
21:39:04 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] done processing
       Fecha
               Predicción
0 2023-05-01 1714.275779
1 2023-06-01 1721.485701
2 2023-07-01 1806.446531
3 2023-08-01 1832.491854
4 2023-09-01 1828.960828
5 2023-10-01 1686.078686
6 2023-11-01 1728.914834
7 2023-12-01 2011.433247
8 2024-01-01 1540.709528
9 2024-02-01 1688.261879
10 2024-03-01 1717.080333
11 2024-04-01 1628.123747
12 2024-04-30 1692.085053
13 2024-05-31 1668.503402
14 2024-06-30 1736.511685
15 2024-07-31 1891.529343
16 2024-08-31 1848.891908
17 2024-09-30 1556.252283
18 2024-10-31 1692.315240
19 2024-11-30 2055.673398
20 2024-12-31 1456.457154
21 2025-01-31 1707.655415
22 2025-02-28 1561.358682
23 2025-03-31 1660.800655
24 2025-04-30 1669.357332
25 2025-05-31 1615.266672
26 2025-06-30 1668.260851
```

```
      27
      2025-07-31
      1951.400720

      28
      2025-08-31
      1866.392309

      29
      2025-09-30
      1425.791754

      30
      2025-10-31
      1657.711669

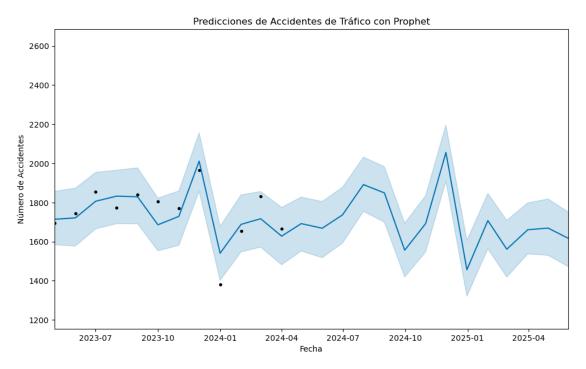
      31
      2025-11-30
      2099.581059

      32
      2025-12-31
      1372.118206

      33
      2026-01-31
      1727.304662

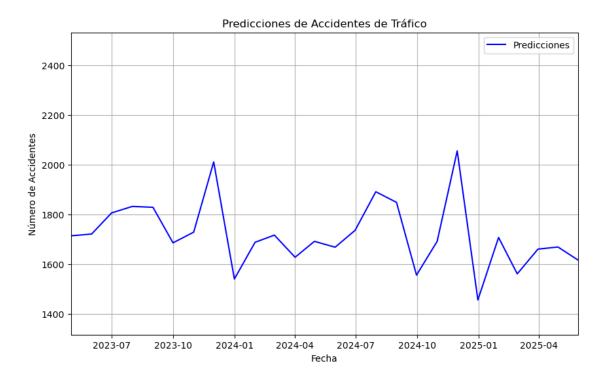
      34
      2026-02-28
      1507.797455

      35
      2026-03-31
      1646.198203
```



```
[138]: fig, ax = plt.subplots(figsize=(10, 6))
    ax.plot(forecast['ds'], forecast['yhat'], label='Predicciones', color='blue')
    ax.set_xlim(pd.Timestamp('2023-05-01'), pd.Timestamp('2025-05-30'))
    plt.title('Predicciones de Accidentes de Tráfico')
    plt.xlabel('Fecha')
    plt.ylabel('Número de Accidentes')
    plt.grid()
    plt.legend()

plt.show()
```



```
[139]: df_train = df_sin_anomalias[:-12]
       df_test = df_sin_anomalias[-12:]
       scaler = MinMaxScaler()
       data_scaled = scaler.fit_transform(df_sin_anomalias[['num_accidentes']])
       def crear_secuencias(data, time_steps=1):
           X, y = [], []
           for i in range(len(data) - time_steps):
               X.append(data[i:(i + time_steps), 0])
               y.append(data[i + time_steps, 0])
           return np.array(X), np.array(y)
       time_steps = 12
       X, y = crear_secuencias(data_scaled, time_steps)
       X_train, y_train = X[:-12], y[:-12]
       X_{\text{test}}, y_{\text{test}} = X[-12:], y[-12:]
       X_train = X_train.reshape((X_train.shape[0], X_train.shape[1], 1))
       X_test = X_test.reshape((X_test.shape[0], X_test.shape[1], 1))
       model = keras.Sequential([
```

```
layers.LSTM(100, activation='relu', return_sequences=True,_
 ⇔input_shape=(X_train.shape[1], 1)),
    layers.LSTM(100, activation='relu'),
    layers.Dense(1)
])
model.compile(optimizer='adam', loss='mean_squared_error')
model.fit(X_train, y_train, epochs=300, batch_size=16, verbose=1)
predicciones = model.predict(X_test)
predicciones = scaler.inverse_transform(predicciones)
def generar predicciones futuras (model, scaler, last data, num months):
    predicciones futuras = []
    input_data = last_data[-time_steps:].reshape(-1) # Usar los últimos_
 → `time_steps` para iniciar
    for _ in range(num_months):
        input_data_reshaped = input_data.reshape((1, time_steps, 1))
        prediccion = model.predict(input_data_reshaped)
        predicciones_futuras.append(prediccion[0][0])
        input_data = np.append(input_data[1:], prediccion[0][0]) # Desplazar_
 \hookrightarrowel input
    return scaler.inverse_transform(np.array(predicciones_futuras).reshape(-1,_u
 \hookrightarrow 1))
predicciones futuras = generar_predicciones futuras(model, scaler, data_scaled,_
ultima_fecha = df_sin_anomalias['FECHA'].iloc[-1]
fechas_futuras = pd.date_range(start=ultima_fecha - pd.DateOffset(months=1),_
 →periods=15, freq='M')
plt.figure(figsize=(14, 7))
plt.plot(df_sin_anomalias['FECHA'], df_sin_anomalias['num_accidentes'],_
 →label='Datos Reales', color='blue')
plt.plot(df_test['FECHA'], predicciones, label='Predicciones LSTM', __
 ⇔color='red', marker='o')
plt.plot(fechas_futuras, predicciones_futuras, label='Predicciones Futuras', u
⇔color='green', marker='x')
plt.title('Predicciones de Accidentes de Tráfico con LSTM')
```

```
plt.xlabel('Fecha')
plt.ylabel('Número de Accidentes')
plt.legend()
plt.grid()
plt.xticks(rotation=45)
plt.show()
Epoch 1/300
4/4
                4s 24ms/step - loss:
0.2219
Epoch 2/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.1547
Epoch 3/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0495
Epoch 4/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0461
Epoch 5/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0316
Epoch 6/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0329
Epoch 7/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0335
Epoch 8/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0273
Epoch 9/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0253
Epoch 10/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0297
Epoch 11/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0307
Epoch 12/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0315
Epoch 13/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0332
Epoch 14/300
```

```
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0262
Epoch 15/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0250
Epoch 16/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0286
Epoch 17/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0190
Epoch 18/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0253
Epoch 19/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0282
Epoch 20/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0269
Epoch 21/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0281
Epoch 22/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0290
Epoch 23/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0229
Epoch 24/300
                Os 19ms/step - loss:
4/4
0.0258
Epoch 25/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0252
Epoch 26/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0209
Epoch 27/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0288
Epoch 28/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0266
Epoch 29/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0217
Epoch 30/300
```

```
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0242
Epoch 31/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0343
Epoch 32/300
4/4
                Os 26ms/step - loss:
0.0224
Epoch 33/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0272
Epoch 34/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0268
Epoch 35/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0240
Epoch 36/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0253
Epoch 37/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0213
Epoch 38/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0223
Epoch 39/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0258
Epoch 40/300
                Os 20ms/step - loss:
4/4
0.0254
Epoch 41/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0256
Epoch 42/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0216
Epoch 43/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0239
Epoch 44/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0257
Epoch 45/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0258
```

Epoch 46/300

```
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0273
Epoch 47/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0218
Epoch 48/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0241
Epoch 49/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0265
Epoch 50/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0245
Epoch 51/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0292
Epoch 52/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0299
Epoch 53/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0299
Epoch 54/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0261
Epoch 55/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0224
Epoch 56/300
                Os 21ms/step - loss:
4/4
0.0244
Epoch 57/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0218
Epoch 58/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0210
Epoch 59/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0253
Epoch 60/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0236
Epoch 61/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0282
```

Epoch 62/300

```
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0215
Epoch 63/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0225
Epoch 64/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0196
Epoch 65/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0198
Epoch 66/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0291
Epoch 67/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0221
Epoch 68/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0220
Epoch 69/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0221
Epoch 70/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0230
Epoch 71/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0290
Epoch 72/300
                Os 19ms/step - loss:
4/4
0.0232
Epoch 73/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0247
Epoch 74/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0241
Epoch 75/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0242
Epoch 76/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0271
Epoch 77/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0229
Epoch 78/300
```

```
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0199
Epoch 79/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0225
Epoch 80/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0222
Epoch 81/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0242
Epoch 82/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0246
Epoch 83/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0205
Epoch 84/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0246
Epoch 85/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0287
Epoch 86/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0248
Epoch 87/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0216
Epoch 88/300
                Os 12ms/step - loss:
4/4
0.0219
Epoch 89/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0206
Epoch 90/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0229
Epoch 91/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0298
Epoch 92/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0259
Epoch 93/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0223
```

Epoch 94/300

```
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0229
Epoch 95/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0270
Epoch 96/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0186
Epoch 97/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0230
Epoch 98/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0261
Epoch 99/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0243
Epoch 100/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0223
Epoch 101/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0192
Epoch 102/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0254
Epoch 103/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0221
Epoch 104/300
                Os 17ms/step - loss:
4/4
0.0242
Epoch 105/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0223
Epoch 106/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0211
Epoch 107/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0240
Epoch 108/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0212
Epoch 109/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0234
```

Epoch 110/300

```
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0162
Epoch 111/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0237
Epoch 112/300
4/4
                Os 24ms/step - loss:
0.0243
Epoch 113/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0191
Epoch 114/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0314
Epoch 115/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0189
Epoch 116/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0179
Epoch 117/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0236
Epoch 118/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0209
Epoch 119/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0218
Epoch 120/300
                Os 23ms/step - loss:
4/4
0.0232
Epoch 121/300
4/4
                Os 24ms/step - loss:
0.0205
Epoch 122/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0221
Epoch 123/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0206
Epoch 124/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0206
Epoch 125/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0239
```

Epoch 126/300

```
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0195
Epoch 127/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0202
Epoch 128/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0196
Epoch 129/300
4/4
                Os 23ms/step - loss:
0.0175
Epoch 130/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0164
Epoch 131/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0190
Epoch 132/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0215
Epoch 133/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0190
Epoch 134/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0203
Epoch 135/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0171
Epoch 136/300
4/4
                Os 24ms/step - loss:
0.0160
Epoch 137/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0155
Epoch 138/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0178
Epoch 139/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0159
Epoch 140/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0198
Epoch 141/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0191
```

Epoch 142/300

```
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0176
Epoch 143/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0198
Epoch 144/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0169
Epoch 145/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0155
Epoch 146/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0227
Epoch 147/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0156
Epoch 148/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0178
Epoch 149/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0185
Epoch 150/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0153
Epoch 151/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0206
Epoch 152/300
                Os 12ms/step - loss:
4/4
0.0201
Epoch 153/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0172
Epoch 154/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0161
Epoch 155/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0149
Epoch 156/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0158
Epoch 157/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0182
Epoch 158/300
```

```
0.0172
Epoch 159/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0144
Epoch 160/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0197
Epoch 161/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0148
Epoch 162/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0109
Epoch 163/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0138
Epoch 164/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0162
Epoch 165/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0144
Epoch 166/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0164
Epoch 167/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0159
Epoch 168/300
                Os 18ms/step - loss:
4/4
0.0154
Epoch 169/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0131
Epoch 170/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0136
Epoch 171/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0213
Epoch 172/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0165
Epoch 173/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0163
Epoch 174/300
```

Os 11ms/step - loss:

4/4

```
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0179
Epoch 175/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0141
Epoch 176/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0149
Epoch 177/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0122
Epoch 178/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0140
Epoch 179/300
4/4
                Os 24ms/step - loss:
0.0190
Epoch 180/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0183
Epoch 181/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0189
Epoch 182/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0179
Epoch 183/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0189
Epoch 184/300
                Os 19ms/step - loss:
4/4
0.0135
Epoch 185/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0167
Epoch 186/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0189
Epoch 187/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0182
Epoch 188/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0149
Epoch 189/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0167
```

Epoch 190/300

```
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0136
Epoch 191/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0133
Epoch 192/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0154
Epoch 193/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0135
Epoch 194/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0139
Epoch 195/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0146
Epoch 196/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0141
Epoch 197/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0128
Epoch 198/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0114
Epoch 199/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0155
Epoch 200/300
                Os 19ms/step - loss:
4/4
0.0151
Epoch 201/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0166
Epoch 202/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0150
Epoch 203/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0152
Epoch 204/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0152
Epoch 205/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0128
```

Epoch 206/300

```
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0146
Epoch 207/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0172
Epoch 208/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0146
Epoch 209/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0166
Epoch 210/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0138
Epoch 211/300
                Os 14ms/step - loss:
4/4
0.0171
Epoch 212/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0135
Epoch 213/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0140
Epoch 214/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0154
Epoch 215/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0181
Epoch 216/300
                Os 14ms/step - loss:
4/4
0.0173
Epoch 217/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0117
Epoch 218/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0122
Epoch 219/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0111
Epoch 220/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0141
Epoch 221/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0164
```

Epoch 222/300

```
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0135
Epoch 223/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0144
Epoch 224/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0177
Epoch 225/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0186
Epoch 226/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0168
Epoch 227/300
                Os 19ms/step - loss:
4/4
0.0161
Epoch 228/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0126
Epoch 229/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0176
Epoch 230/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0186
Epoch 231/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0171
Epoch 232/300
                Os 20ms/step - loss:
4/4
0.0155
Epoch 233/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0175
Epoch 234/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0164
Epoch 235/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0142
Epoch 236/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0170
Epoch 237/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0132
```

Epoch 238/300

```
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0150
Epoch 239/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0116
Epoch 240/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0154
Epoch 241/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0116
Epoch 242/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0141
Epoch 243/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0129
Epoch 244/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0120
Epoch 245/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0117
Epoch 246/300
4/4
                Os 18ms/step - loss:
0.0149
Epoch 247/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0178
Epoch 248/300
                Os 15ms/step - loss:
4/4
0.0158
Epoch 249/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0109
Epoch 250/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0113
Epoch 251/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0141
Epoch 252/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0118
Epoch 253/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0147
```

Epoch 254/300

```
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0106
Epoch 255/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0144
Epoch 256/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0124
Epoch 257/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0144
Epoch 258/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0161
Epoch 259/300
                Os 13ms/step - loss:
4/4
0.0153
Epoch 260/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0151
Epoch 261/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0146
Epoch 262/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0139
Epoch 263/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0137
Epoch 264/300
                Os 15ms/step - loss:
4/4
0.0183
Epoch 265/300
4/4
                Os 24ms/step - loss:
0.0127
Epoch 266/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0128
Epoch 267/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0175
Epoch 268/300
4/4
                Os 22ms/step - loss:
0.0174
Epoch 269/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0135
```

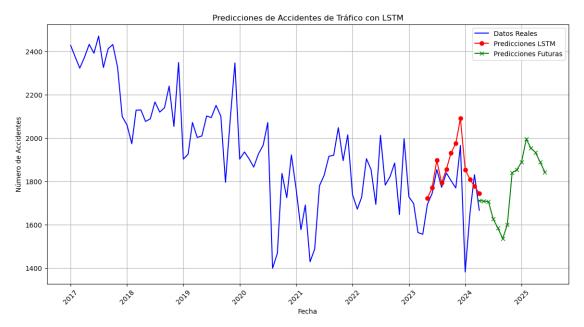
Epoch 270/300

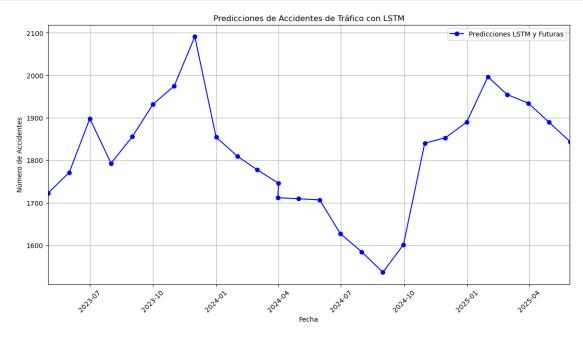
```
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0148
Epoch 271/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0123
Epoch 272/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0151
Epoch 273/300
4/4
                Os 21ms/step - loss:
0.0134
Epoch 274/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0128
Epoch 275/300
                Os 13ms/step - loss:
4/4
0.0151
Epoch 276/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0111
Epoch 277/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0155
Epoch 278/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0165
Epoch 279/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0125
Epoch 280/300
                Os 13ms/step - loss:
4/4
0.0147
Epoch 281/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0140
Epoch 282/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0096
Epoch 283/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0142
Epoch 284/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0152
Epoch 285/300
4/4
                Os 20ms/step - loss:
0.0133
```

Epoch 286/300

```
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0146
Epoch 287/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0111
Epoch 288/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0138
Epoch 289/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0151
Epoch 290/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0162
Epoch 291/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0134
Epoch 292/300
4/4
                Os 16ms/step - loss:
0.0128
Epoch 293/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0153
Epoch 294/300
4/4
                Os 12ms/step - loss:
0.0167
Epoch 295/300
4/4
                Os 17ms/step - loss:
0.0118
Epoch 296/300
                Os 19ms/step - loss:
4/4
0.0111
Epoch 297/300
4/4
                Os 19ms/step - loss:
0.0133
Epoch 298/300
4/4
                Os 13ms/step - loss:
0.0129
Epoch 299/300
4/4
                Os 14ms/step - loss:
0.0129
Epoch 300/300
4/4
                Os 15ms/step - loss:
0.0137
1/1
                Os 452ms/step
1/1
                Os 390ms/step
                Os 34ms/step
1/1
1/1
                Os 46ms/step
```

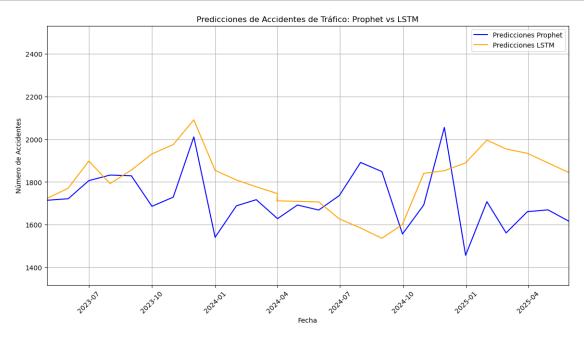
```
1/1
                Os 40ms/step
1/1
                0s 43ms/step
1/1
                Os 36ms/step
1/1
                0s 28ms/step
1/1
                0s 29ms/step
                Os 44ms/step
1/1
1/1
                Os 23ms/step
1/1
                Os 46ms/step
1/1
                Os 50ms/step
1/1
                Os 36ms/step
1/1
                Os 37ms/step
1/1
                Os 30ms/step
```



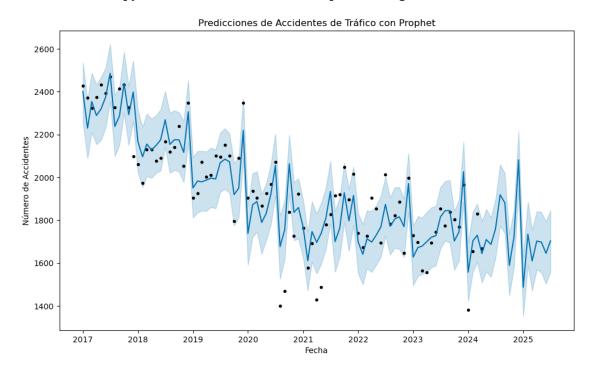


```
'Fecha': fechas_totales,
           'Predicción': predicciones_totales
       })
       tabla_predicciones_lstm
[141]:
              Fecha
                     Predicción
       0 2023-05-01 1722.386719
       1 2023-06-01 1771.094238
       2 2023-07-01 1898.042969
       3 2023-08-01 1792.699951
       4 2023-09-01 1855.797119
       5 2023-10-01 1931.570068
       6 2023-11-01 1975.100708
      7 2023-12-01 2091.249023
      8 2024-01-01 1854.342529
      9 2024-02-01 1809.445923
       10 2024-03-01 1777.246582
       11 2024-04-01 1745.621582
      12 2024-03-31 1711.669434
      13 2024-04-30 1709.270752
      14 2024-05-31 1706.471069
      15 2024-06-30 1627.044678
      16 2024-07-31 1584.426514
      17 2024-08-31 1536.031860
       18 2024-09-30 1601.280273
       19 2024-10-31 1840.334717
      20 2024-11-30 1852.808228
      21 2024-12-31 1889.579590
      22 2025-01-31 1996.489990
      23 2025-02-28 1954.735474
      24 2025-03-31 1934.314209
      25 2025-04-30 1889.466675
      26 2025-05-31 1843.426147
[142]: | fechas_futuras = pd.date_range(start=ultima_fecha - pd.DateOffset(months=1),__
        →periods=15, freq='M')
       predicciones = predicciones.flatten() # Convertir a 1D si es necesario
      predicciones_futuras = predicciones_futuras.flatten() # Convertir a 1D si es⊔
        \rightarrownecesario
       fechas_totales = pd.concat([df_test['FECHA'], pd.Series(fechas_futuras)])
       predicciones_totales = pd.concat([pd.Series(predicciones), pd.
        ⇔Series(predicciones_futuras)])
```

tabla\_predicciones\_lstm = pd.DataFrame({



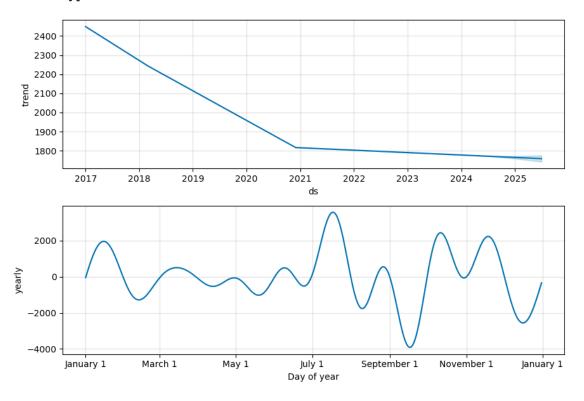
21:39:49 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] start processing 21:39:50 - cmdstanpy - INFO - Chain [1] done processing



Puntos de Cambio Identificados: 3 2017-04-01

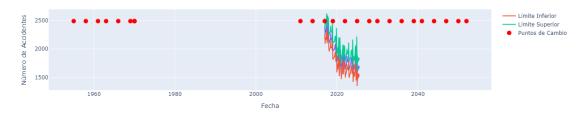
```
2017-07-01
6
8
     2017-09-01
     2017-12-01
11
14
     2018-03-01
     2018-06-01
17
19
     2018-08-01
22
     2018-11-01
     2019-02-01
25
28
     2019-05-01
30
     2019-07-01
     2019-10-01
33
36
     2020-01-01
39
     2020-04-01
41
     2020-06-01
44
     2020-09-01
     2020-12-01
47
50
     2021-03-01
52
     2021-05-01
55
     2021-08-01
     2021-11-01
58
     2022-02-01
61
63
     2022-04-01
     2022-07-01
66
     2022-10-01
69
```

Name: ds, dtype: datetime64[ns]



```
[144]: print("Puntos de Cambio Identificados:")
       print(model.changepoints)
      Puntos de Cambio Identificados:
           2017-04-01
      6
           2017-07-01
      8
           2017-09-01
      11
           2017-12-01
      14
           2018-03-01
           2018-06-01
      17
      19
           2018-08-01
      22
           2018-11-01
      25
           2019-02-01
      28
           2019-05-01
      30
           2019-07-01
      33
           2019-10-01
      36
           2020-01-01
           2020-04-01
      39
      41
           2020-06-01
      44
           2020-09-01
           2020-12-01
      47
      50
           2021-03-01
      52
           2021-05-01
      55
           2021-08-01
      58
           2021-11-01
      61
           2022-02-01
      63
           2022-04-01
           2022-07-01
      66
           2022-10-01
      69
      Name: ds, dtype: datetime64[ns]
[145]: changepoints_dates = model.changepoints.index # Si las fechas están en el__
        ⇒indice
[146]: | fig = px.line(forecast, x='ds', y='yhat', title='Predicciones de Accidentes de
        ⇔Tráfico',
                     labels={'yhat': 'Número de Accidentes', 'ds': 'Fecha'})
       fig.add_scatter(x=forecast['ds'], y=forecast['yhat_lower'], mode='lines',__
        ⇔name='Límite Inferior')
       fig.add_scatter(x=forecast['ds'], y=forecast['yhat_upper'], mode='lines',
        →name='Límite Superior')
       changepoints_dates = model.changepoints.index # Usar el índice si no hayu
        ⇔columna 'ds'
       fig.add_scatter(x=changepoints_dates,
```

Predicciones de Accidentes de Tráfico



## [147]: print(model.changepoints)

2017-04-01

3

66

69

```
6
     2017-07-01
8
     2017-09-01
     2017-12-01
11
14
     2018-03-01
17
     2018-06-01
19
     2018-08-01
22
     2018-11-01
25
     2019-02-01
28
     2019-05-01
     2019-07-01
30
     2019-10-01
33
     2020-01-01
36
39
     2020-04-01
41
     2020-06-01
44
     2020-09-01
47
     2020-12-01
50
     2021-03-01
     2021-05-01
52
     2021-08-01
55
58
     2021-11-01
61
     2022-02-01
63
     2022-04-01
```

2022-07-01 2022-10-01

Name: ds, dtype: datetime64[ns]

```
[148]: changepoints_dates
[148]: Index([3, 6, 8, 11, 14, 17, 19, 22, 25, 28, 30, 33, 36, 39, 41, 44, 47, 50,
             52, 55, 58, 61, 63, 66, 69],
             dtype='int64')
[149]: predicciones_prophet = forecast['yhat'][-12:].values # Cambia el rango según_
        →tus datos
       datos_reales = df_sin_anomalias['num_accidentes'].values[-12:] # Cambia elu
       →rango según tus datos
       mse_prophet = mean_squared_error(datos_reales, predicciones_prophet)
       rmse_prophet = np.sqrt(mse_prophet)
      mae_prophet = mean_absolute_error(datos_reales, predicciones_prophet)
      print(f"Métricas para Prophet:")
       print(f"MSE: {mse_prophet}")
       print(f"RMSE: {rmse_prophet}")
       print(f"MAE: {mae_prophet}")
      Métricas para Prophet:
```

MSE: 47561.07720840036 RMSE: 218.08502288878154 MAE: 184.62032130750666