

# ESTUDIO PREELECTORAL ARAGÓN ECIS 3543 DE ENERO DE 2026

---

## Documentación técnica de la estimación electoral

### Cómo citar este documento:

Alaminos, Antonio (2026). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3543, Encuesta preelectoral de Aragón ECIS 3543 de 2026*. Documentación técnica de la estimación electoral. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

## Contenido

|   |    |
|---|----|
| <b>1. Marco conceptual del Modelo Bifactorial Inercia Incertidumbre</b> ..... | 5  |
| HUESCA.....   | 7  |
| <b>1. Distribución de escenarios de estimación de voto por partido</b> .....  | 7  |
| <b>1.1 PSOE</b> .....   | 7  |
| Estadísticos descriptivos para PSOE .....                                     | 9  |
| <b>1.2 PP</b> .....   | 10 |
| Estadísticos descriptivos para PP .....                                       | 12 |
| <b>1.3 VOX</b> .....  | 13 |
| Estadísticos descriptivos para VOX .....                                      | 15 |
| <b>1.4 SALF</b> .....   | 16 |
| Estadísticos descriptivos para SALF.....                                      | 18 |
| <b>1.5 PAR</b> .....  | 19 |
| Estadísticos descriptivos para PAR.....                                       | 21 |
| <b>1.6 CHUNTA</b> .....   | 22 |
| Estadísticos descriptivos para CHUNTA.....                                    | 24 |
| <b>1.7 SUMAR</b> .....  | 25 |
| Estadísticos descriptivos para SUMAR .....                                    | 27 |
| <b>1.8 PODEMOS</b> .....  | 28 |
| Estadísticos descriptivos para PODEMOS.....                                   | 30 |
| <b>1.9 TERUEL_EXISTE</b> .....  | 31 |
| Estadísticos descriptivos para TERUEL_EXISTE.....                             | 33 |
| Resumen comparado de la estructura dinámica de error .....                    | 34 |
| Ranking sintético de estabilidad dinámica.....                                | 37 |
| Mapa conceptual de inercia e incertidumbre .....                              | 38 |
| TERUEL.....   | 39 |
| <b>1. Distribución de escenarios de estimación de voto por partido</b> .....  | 39 |
| <b>1.1 PSOE</b> .....   | 39 |
| Estadísticos descriptivos para PSOE .....                                     | 41 |
| <b>1.2 PP</b> .....   | 42 |
| Estadísticos descriptivos para PP .....                                       | 44 |
| <b>1.3 VOX</b> .....  | 45 |
| Estadísticos descriptivos para VOX .....                                      | 47 |
| <b>1.4 SALF</b> .....   | 48 |
| Estadísticos descriptivos para SALF.....                                      | 50 |
| <b>1.5 PAR</b> .....  | 51 |
| Estadísticos descriptivos para PAR.....                                       | 53 |
| <b>1.6 CHUNTA</b> .....   | 54 |
| Estadísticos descriptivos para CHUNTA.....                                    | 56 |
| <b>1.7 SUMAR</b> .....  | 57 |
| Estadísticos descriptivos para SUMAR .....                                    | 59 |

|  |     |
|--|-----|
| 1.8 PODEMOS .....  | 60  |
| Estadísticos descriptivos para PODEMOS.....                        | 62  |
| 1.9 TERUEL_EXISTE.....   | 63  |
| Estadísticos descriptivos para TERUEL_EXISTE.....                  | 65  |
| Resumen comparado de la estructura dinámica de error .....         | 66  |
| Ranking sintético de estabilidad dinámica.....                     | 70  |
| Mapa conceptual de inercia e incertidumbre .....                   | 70  |
| ZARAGOZA .....   | 71  |
| Distribución de escenarios de estimación de voto por partido ..... | 71  |
| 1.1 PSOE.....  | 71  |
| Estadísticos descriptivos para PSOE .....                          | 73  |
| 1.2 PP.....  | 74  |
| Estadísticos descriptivos para PP .....                            | 76  |
| 1.3 VOX.....   | 77  |
| Estadísticos descriptivos para VOX.....                            | 79  |
| 1.4 SALF .....   | 80  |
| Estadísticos descriptivos para SALF.....                           | 82  |
| 1.5 PAR .....  | 83  |
| Estadísticos descriptivos para PAR.....                            | 85  |
| 1.6 CHUNTA .....   | 86  |
| Estadísticos descriptivos para CHUNTA.....                         | 88  |
| 1.7 SUMAR.....   | 89  |
| Estadísticos descriptivos para SUMAR.....                          | 91  |
| 1.8 PODEMOS .....  | 92  |
| Estadísticos descriptivos para PODEMOS.....                        | 94  |
| 1.9 TERUEL_EXISTE.....   | 95  |
| Estadísticos descriptivos para TERUEL_EXISTE.....                  | 97  |
| Resumen comparado de la estructura dinámica de error .....         | 98  |
| Ranking sintético de estabilidad dinámica.....                     | 102 |
| Mapa conceptual de inercia e incertidumbre .....                   | 102 |
| Estimación de escaños ·Distribuciones por provincia y partido..... | 103 |
| HUESCA .....   | 104 |
| TERUEL .....   | 105 |
| ZARAGOZA .....   | 106 |
| 4. Referencias.....  | 107 |
| ANEXO 1 .....  | 113 |
| Modelo analítico.....  | 113 |
| 1.1 Modelo Bifactorial Inercia Incertidumbre.....                  | 114 |
| ANEXO 2 .....  | 119 |
| Formulación del modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre.....      | 119 |
| 1.3.1. Media Huber Global y análisis por Partido.....              | 119 |
| 1.3.2. Especificación del modelo.....                              | 120 |

|   |     |
|---|-----|
| 1.3.2.1. Conjunto de categorías (partidos) .....                          | 120 |
| 1.3.2.2. Conjunto de escenarios (combinaciones de parámetros).....        | 120 |
| 1.3.2.3. Definición de la media Huber por partido.....                    | 121 |
| 1.3.2.4. Resultado final: distribución robusta media.....                 | 122 |
| 1.4. Validación del modelo por partido (análisis escalar individual)..... | 123 |
| 1.4.1. Marco formal por partido .....                                     | 123 |
| 1.4.2. Validación mediante coeficientes alternativos .....                | 124 |
| 1.4.3. Funciones de pérdida consideradas .....                            | 125 |
| 1.5. Procedimiento práctico .....   | 126 |
| 1.6. Anexo .....  | 127 |
| Definición de la matriz Inercia (I) e Incertidumbre (U) .....             | 127 |

## 1. Marco conceptual del Modelo Bifactorial Inercia Incertidumbre

El Modelo Bifactorial Inercia–Incertidumbre fue propuesto en 2019 por los profesores Antonio Alaminos (Universidad de Alicante) y José Félix Tezanos (UNED). En el momento de publicarse este informe es el modelo utilizado por el Centro de Investigaciones Sociológicas (CIS) para la medición del apoyo electoral que reciben los partidos políticos. Se trata de un enfoque teórico y metodológico que introduce dos aportaciones fundamentales: la consideración explícita de la incertidumbre inherente al comportamiento electoral y la incorporación de la inercia como componente estructural del proceso de decisión.

El modelo parte de la premisa de que, en determinados momentos, el estado de la opinión pública no puede representarse mediante un valor único y determinista. La existencia de escenarios plausibles —y no de un único punto de estimación— obliga a reconocer un estado potencialmente indeterminado del fenómeno medido. Al incorporar simultáneamente inercia e incertidumbre, el modelo se convierte en una herramienta analítica versátil que facilita la exploración diagnóstica de los electorados y de las tensiones internas de los procesos de decisión.

Aplicado a la medición del apoyo electoral, el modelo permite diferenciar entre los escenarios más probables (voto directo) y los menos probables (votos alternativos), entendiendo que el conjunto de posibilidades forma un espacio delimitado por condiciones estructurales y predisposiciones individuales. Esta lógica no persigue predecir el futuro, sino medir empíricamente la estructura de la opinión en el presente, evaluando la inercia del pasado y la novedad que introduce cada escenario de respuesta.

El presente informe integra un conjunto de procedimientos estadísticos orientados al análisis avanzado de los escenarios generados por el Modelo Bifactorial. El objetivo es caracterizar su estructura interna, evaluar su estabilidad dinámica y cuantificar la magnitud relativa de los componentes deterministas y estocásticos que conforman cada secuencia temporal de estimación.

En una primera fase, se generan histogramas segmentados en tres bloques —inercia pasada, presente y probabilidad futura— acompañados de densidades kernel (KDE), intervalos de confianza y métricas de centralidad. Esta aproximación híbrida, distribucional y temporal, permite identificar la forma del campo de incertidumbre y detectar variaciones estructurales entre etapas. Finalmente, el informe introduce dos instrumentos de síntesis para el análisis comparado. El primero es un índice de estabilidad dinámica que combina evidencia de

estacionariedad, ausencia de autocorrelación residual, normalidad, homocedasticidad e incertidumbre relativa, ofreciendo una medida sintética de la solidez estadística de cada conjunto de escenarios. El segundo es un mapa conceptual que clasifica a los partidos según su posición en el espacio inercia–incertidumbre, permitiendo distinguir los escenarios con comportamiento cuasi-determinista de aquellos dominados por ruido, shocks idiosincráticos o volatilidad estratégica. Esta clasificación proporciona una lectura directa de los riesgos y oportunidades asociados a la exposición al cambio de cada fuerza política.

# HUESCA

## 1. Distribución de escenarios de estimación de voto por partido

### 1.1 PSOE

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PSOE, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

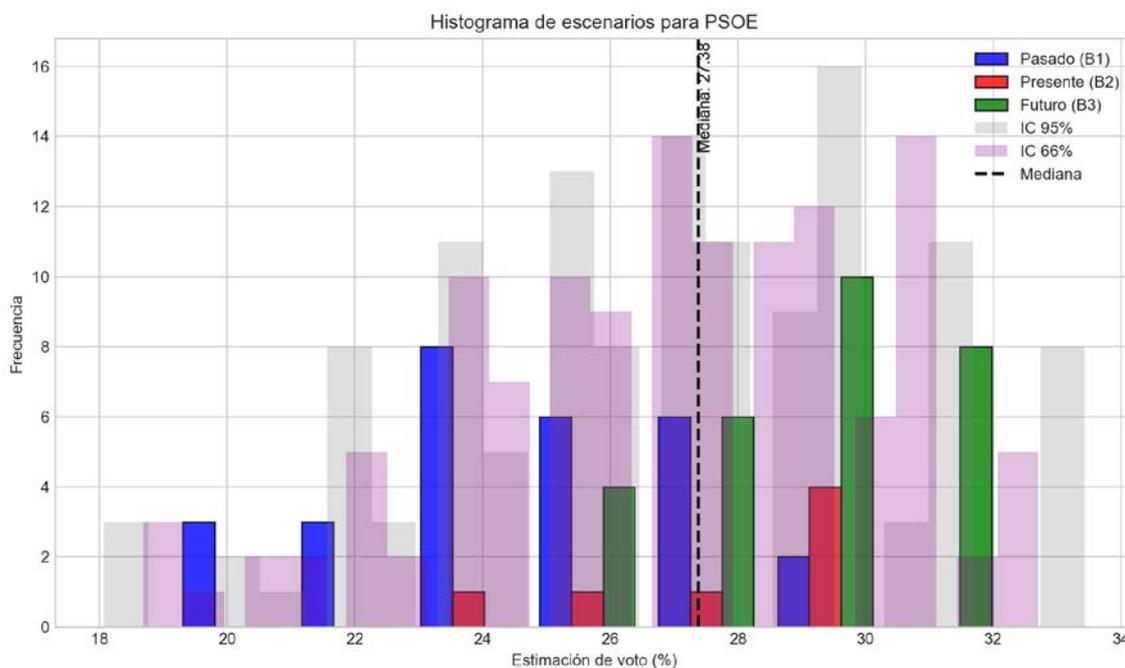


Figura 1. Histograma de escenarios de estimación de voto para PSOE, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

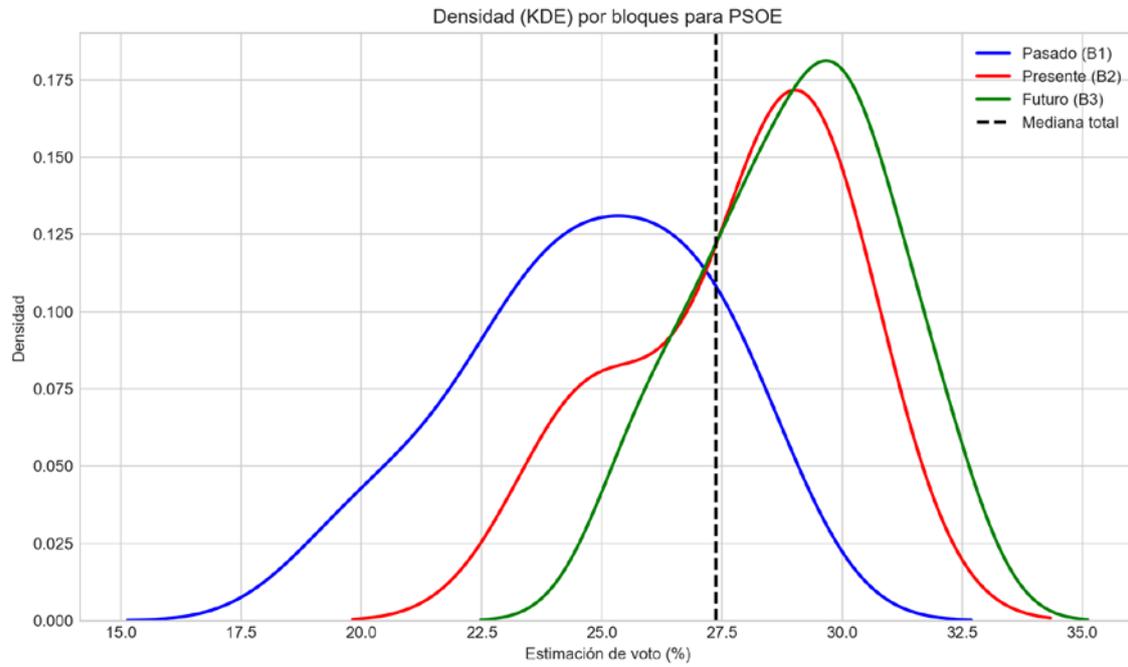


Figura 2. Densidad estimada de los escenarios de voto para PSOE, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

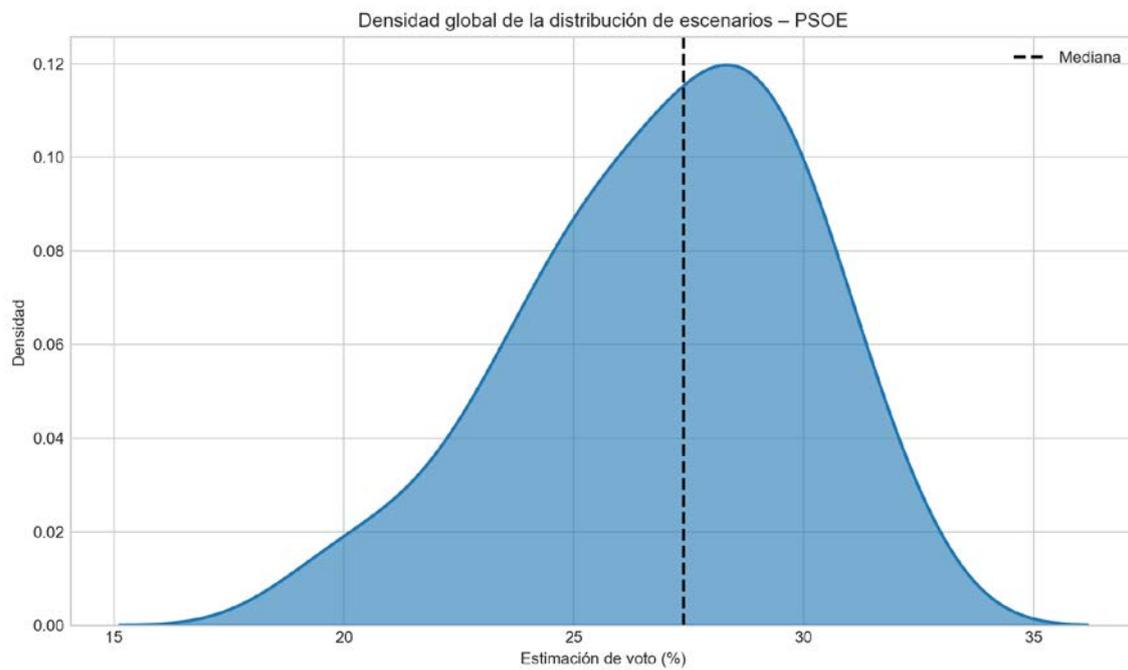


Figura 3. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PSOE a lo largo de todo el periodo considerado.

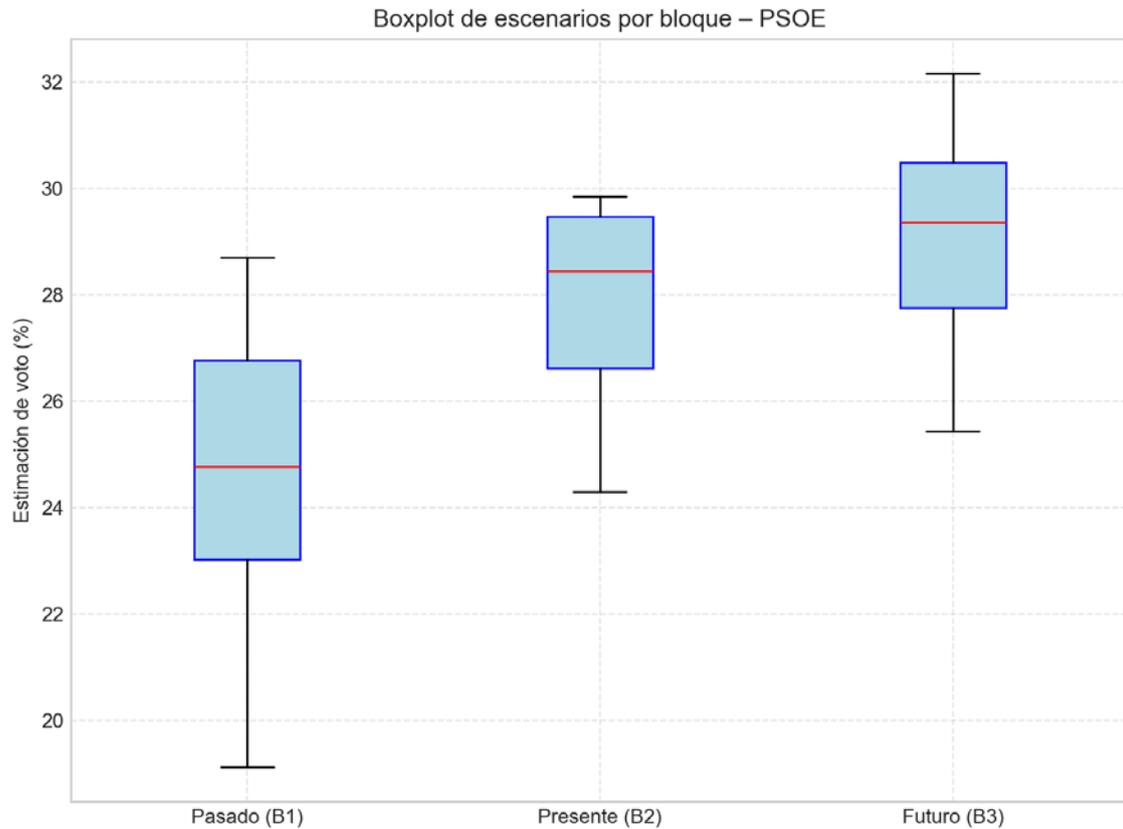


Figura 4. Distribución de escenarios de voto para PSOE por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PSOE

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 24.69 | 24.77   | 19.12  | 28.70  |
| Presente (B2) | 27.83 | 28.45   | 24.30  | 29.85  |
| Futuro (B3)   | 29.05 | 29.36   | 25.43  | 32.16  |
| Total         | 26.98 | 27.38   | 19.12  | 32.16  |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 9.354 y la desviación estándar 3.058, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (26.98). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 4.305 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 2.486, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría negativa clara, con una cola alargada hacia valores bajos. En este caso, una parte de los escenarios desplaza la estimación hacia niveles más reducidos de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.2 PP

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PP, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

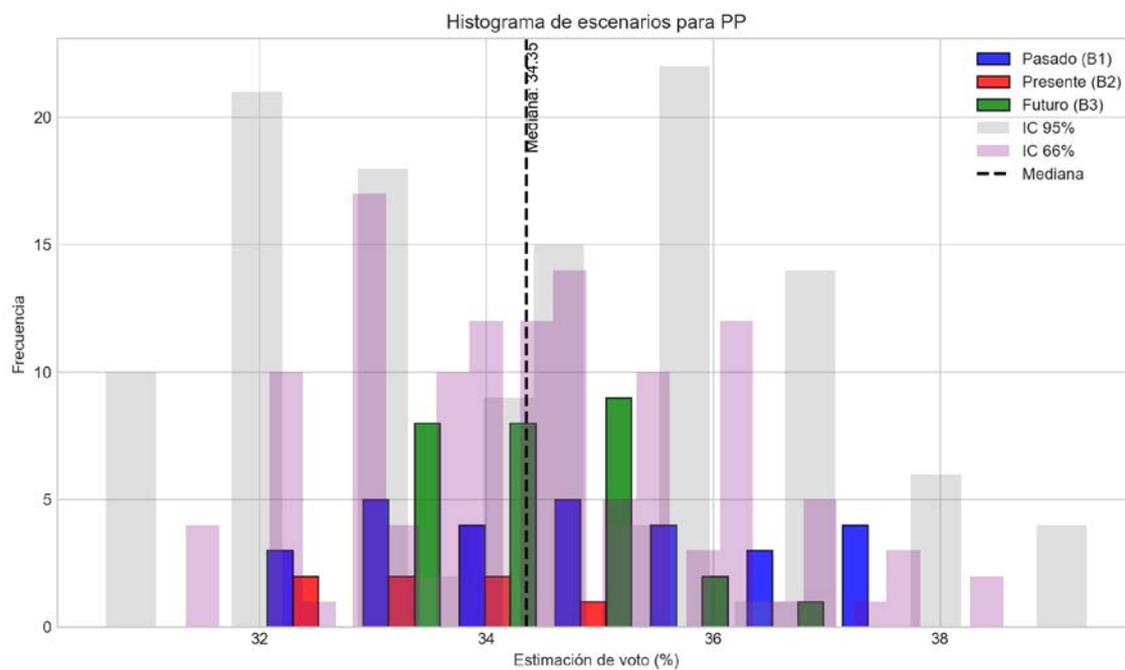


Figura 5. Histograma de escenarios de estimación de voto para PP, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

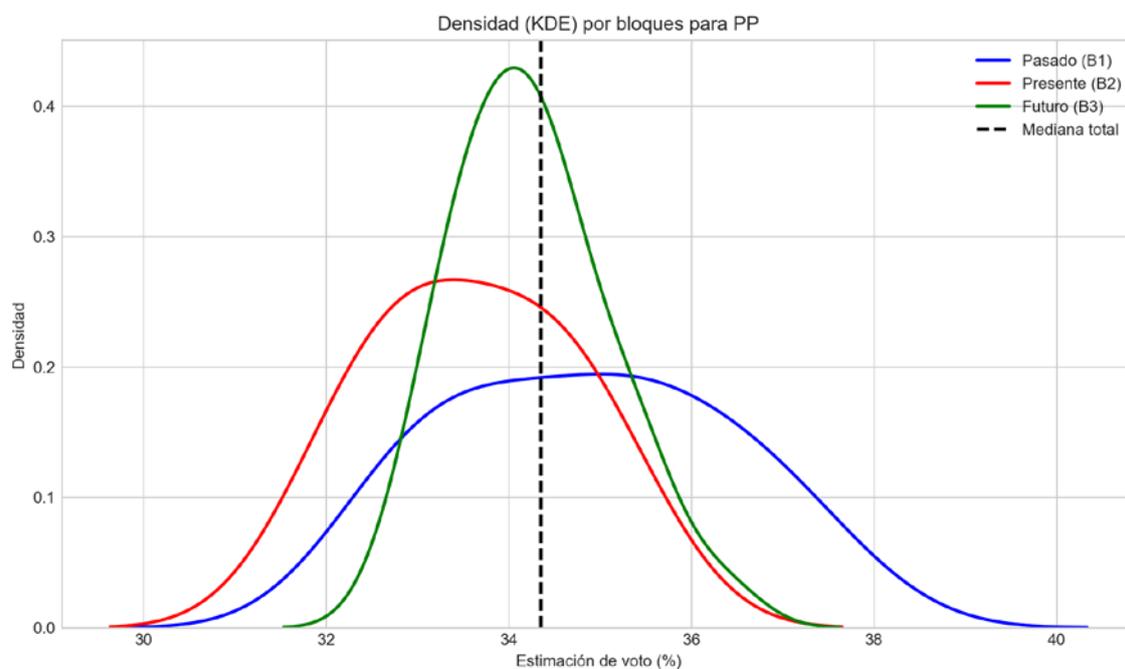


Figura 6. Densidad estimada de los escenarios de voto para PP, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

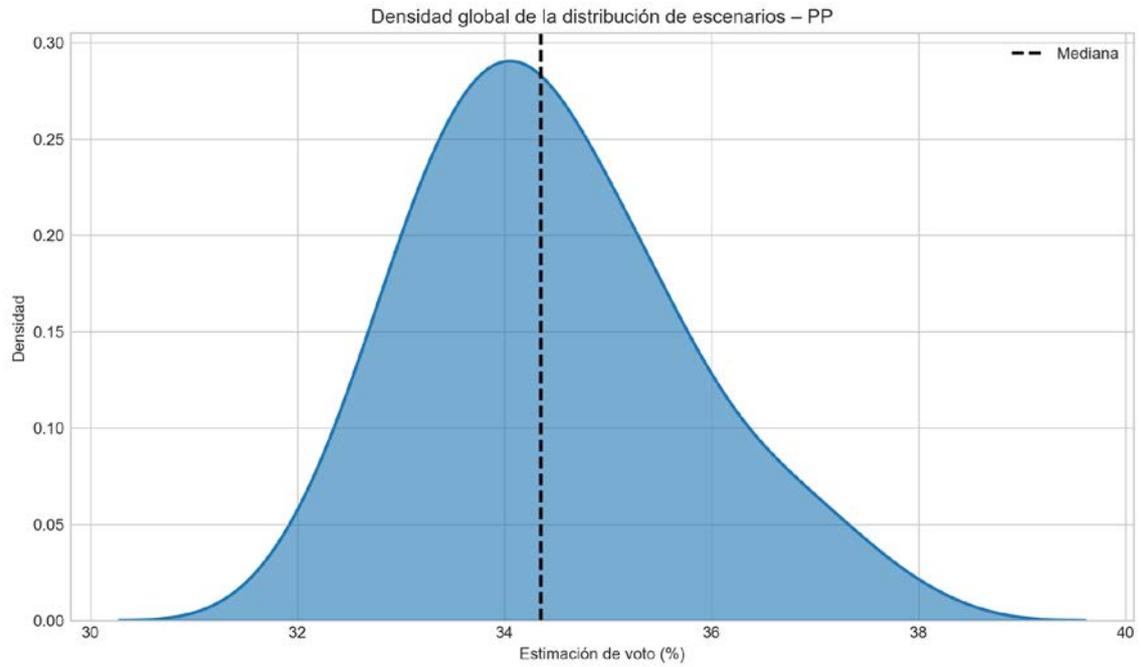


Figura 7. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PP a lo largo de todo el periodo considerado.

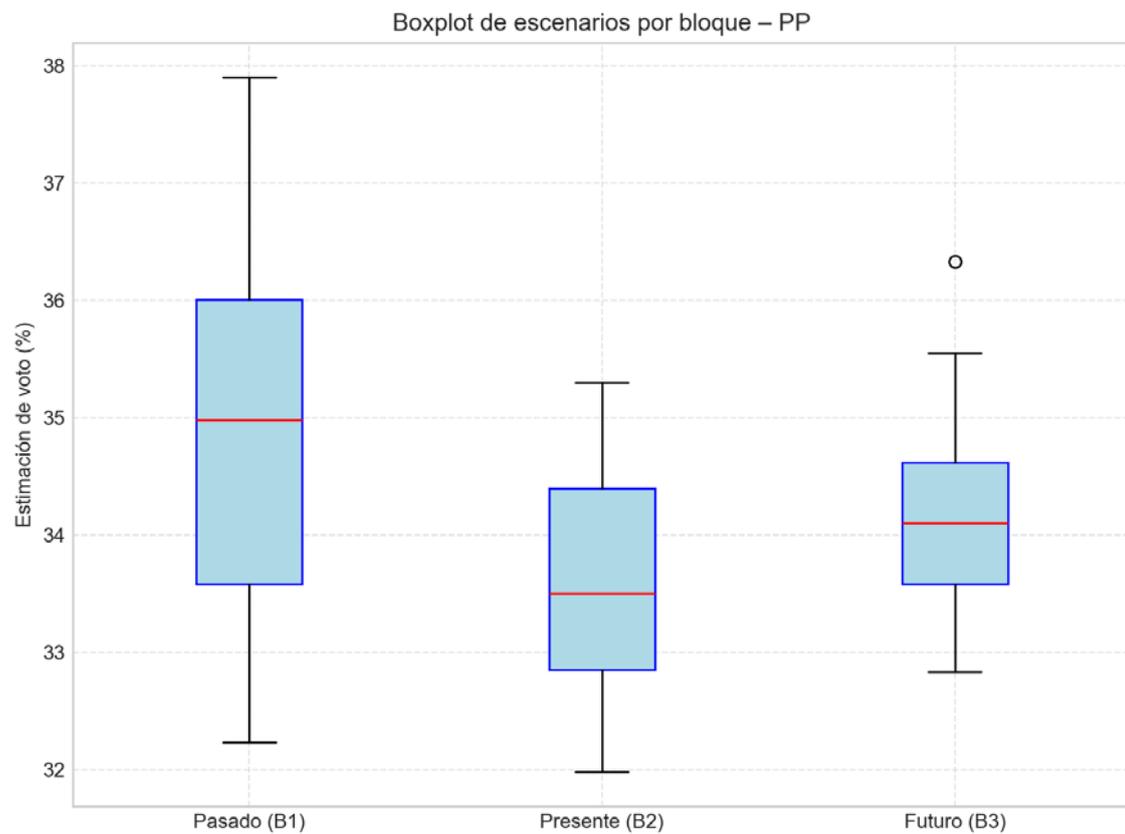


Figura 8. Distribución de escenarios de voto para PP por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PP

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 34.86 | 34.98   | 32.23  | 37.90  |
| Presente (B2) | 33.61 | 33.50   | 31.98  | 35.30  |
| Futuro (B3)   | 34.24 | 34.10   | 32.83  | 36.33  |
| Total         | 34.45 | 34.35   | 31.98  | 37.90  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 1.698 y la desviación estándar 1.303, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (34.45). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.735 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 1.036, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

### 1.3 VOX

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para VOX, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

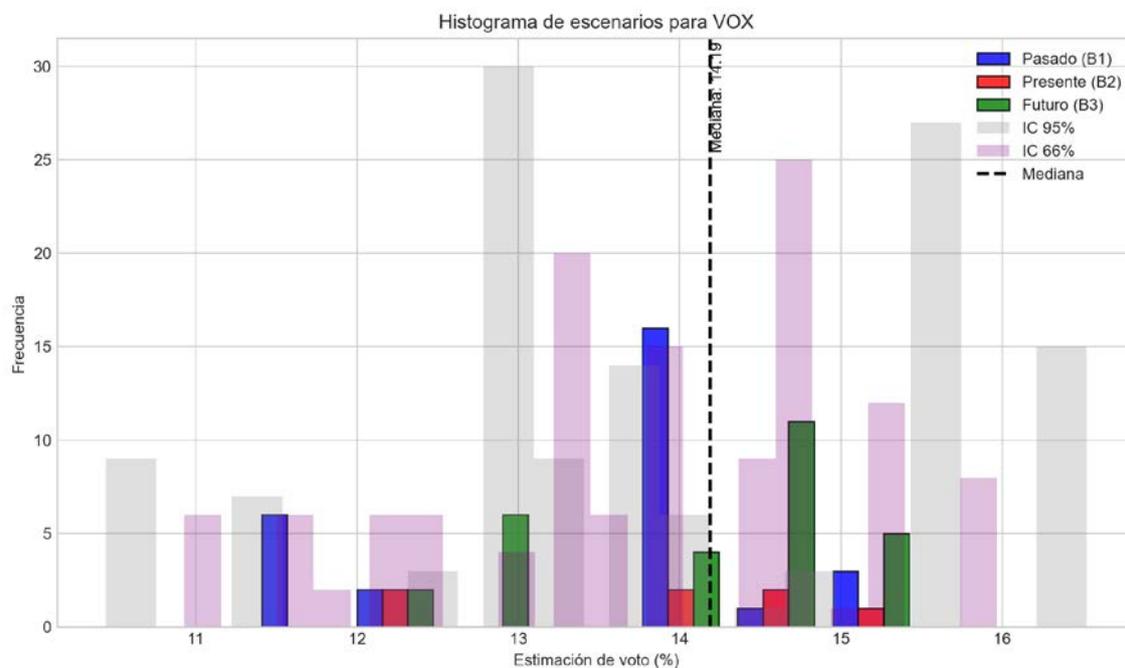


Figura 9. Histograma de escenarios de estimación de voto para VOX, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

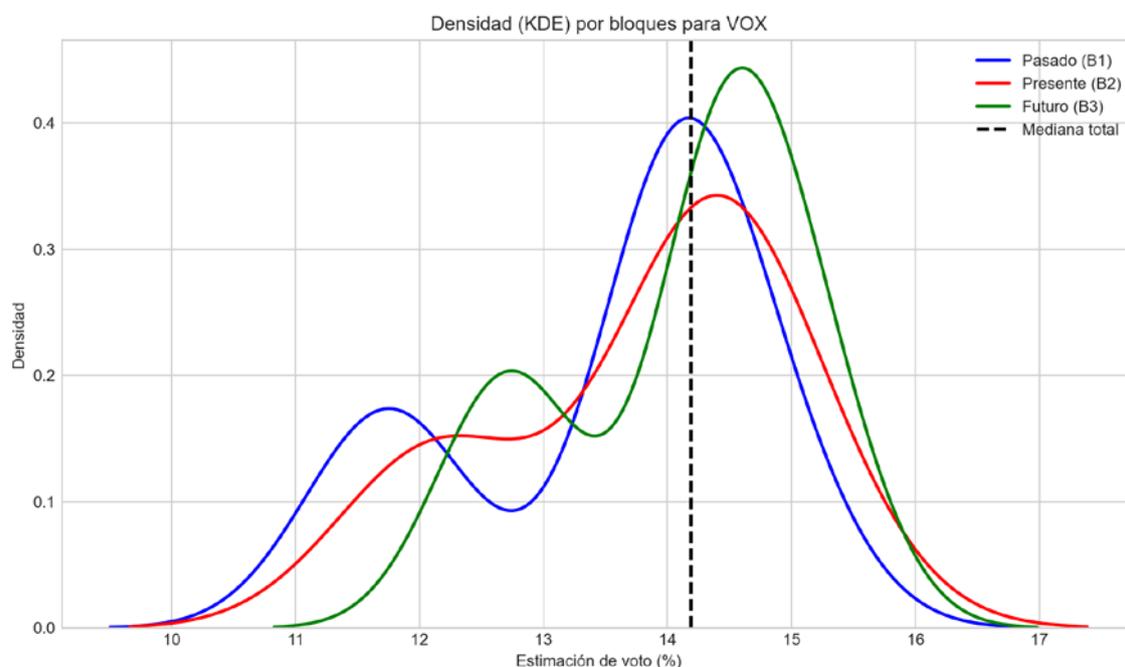
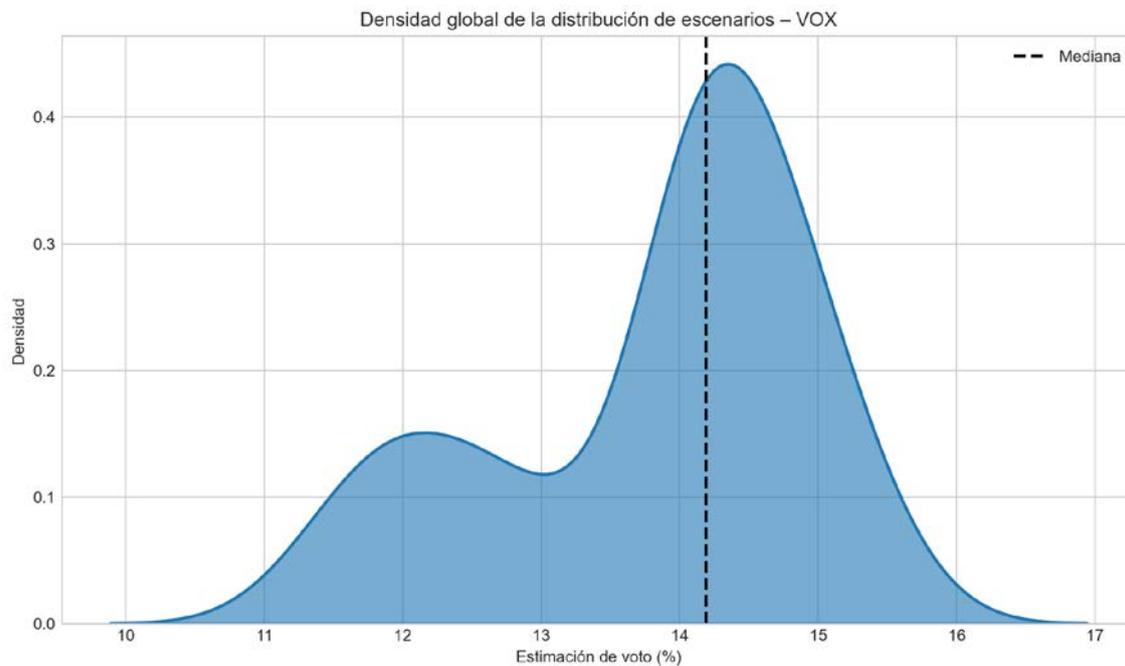
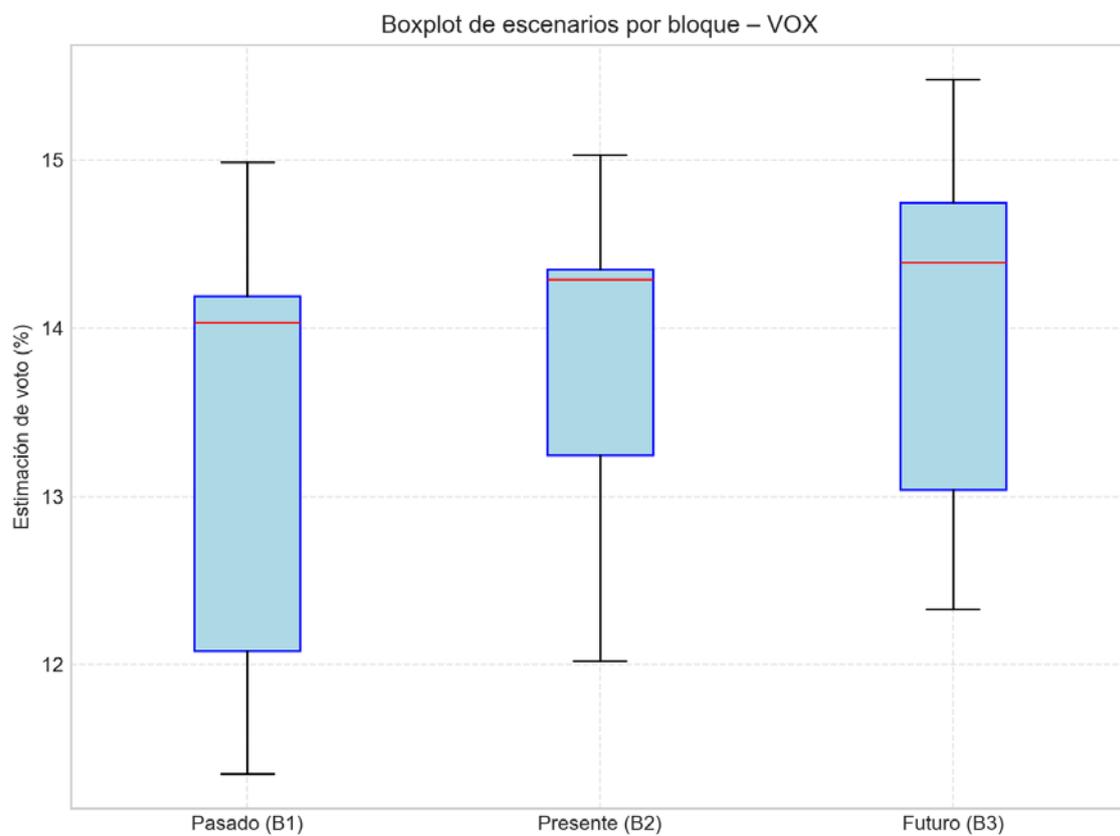


Figura 10. Densidad estimada de los escenarios de voto para VOX, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.



*Figura 11. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para VOX a lo largo de todo el periodo considerado.*



*Figura 12. Distribución de escenarios de voto para VOX por inercias temporalmente diferenciadas.*

### Estadísticos descriptivos para VOX

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 13.53 | 14.04   | 11.35  | 14.99  |
| Presente (B2) | 13.79 | 14.29   | 12.02  | 15.03  |
| Futuro (B3)   | 14.12 | 14.39   | 12.33  | 15.48  |
| Total         | 13.82 | 14.19   | 11.35  | 15.48  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 1.244 y la desviación estándar 1.115, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (13.82). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.580 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.915, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría negativa clara, con una cola alargada hacia valores bajos. En este caso, una parte de los escenarios desplaza la estimación hacia niveles más reducidos de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.4 SALF

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para SALF, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

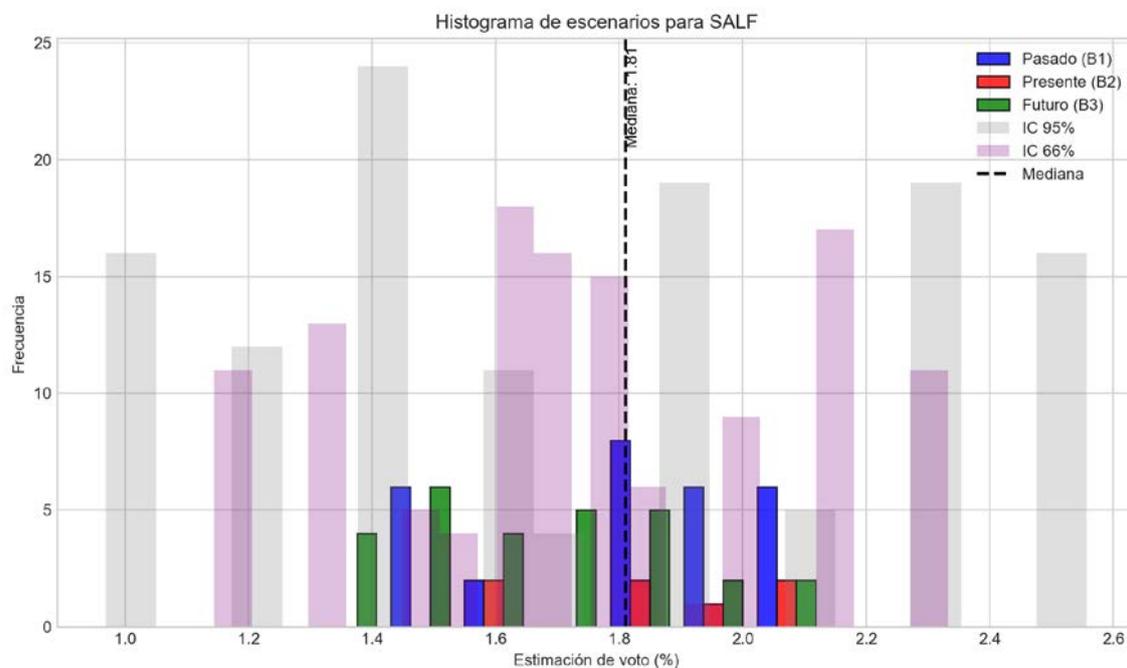


Figura 13. Histograma de escenarios de estimación de voto para SALF, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

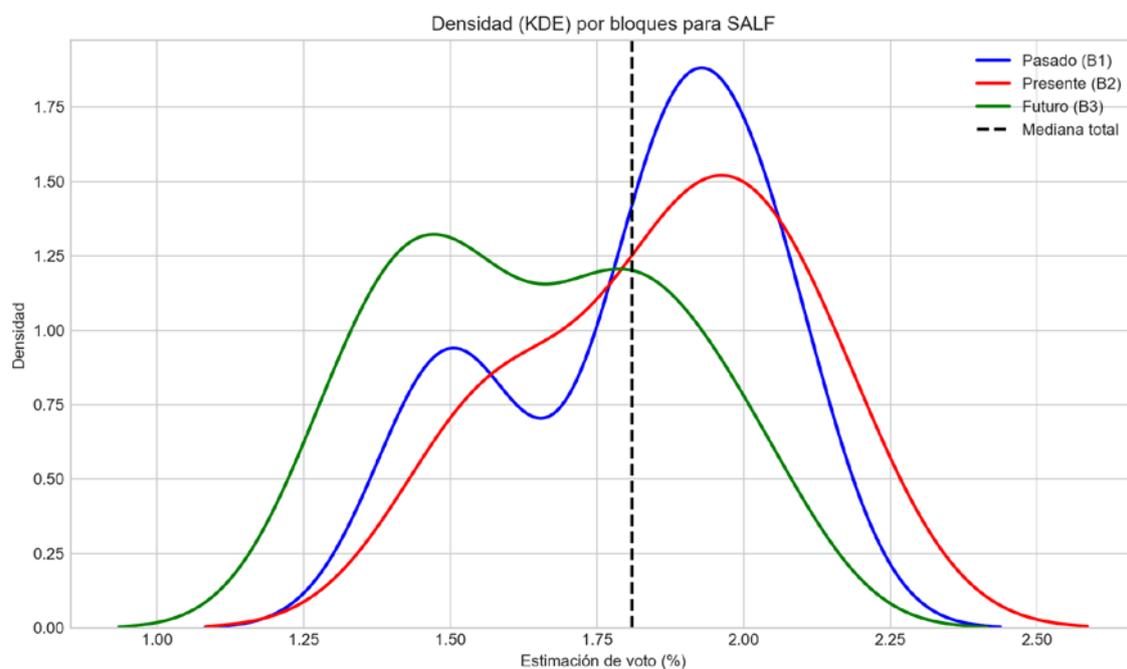


Figura 14. Densidad estimada de los escenarios de voto para SALF, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

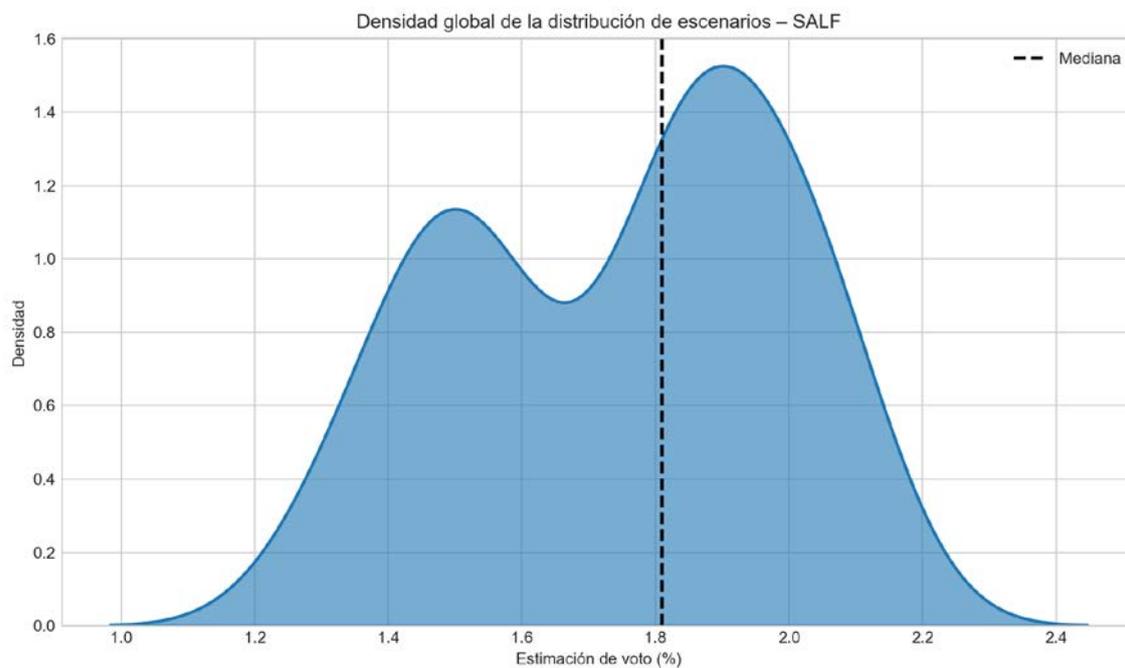


Figura 15. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para SALF a lo largo de todo el periodo considerado.

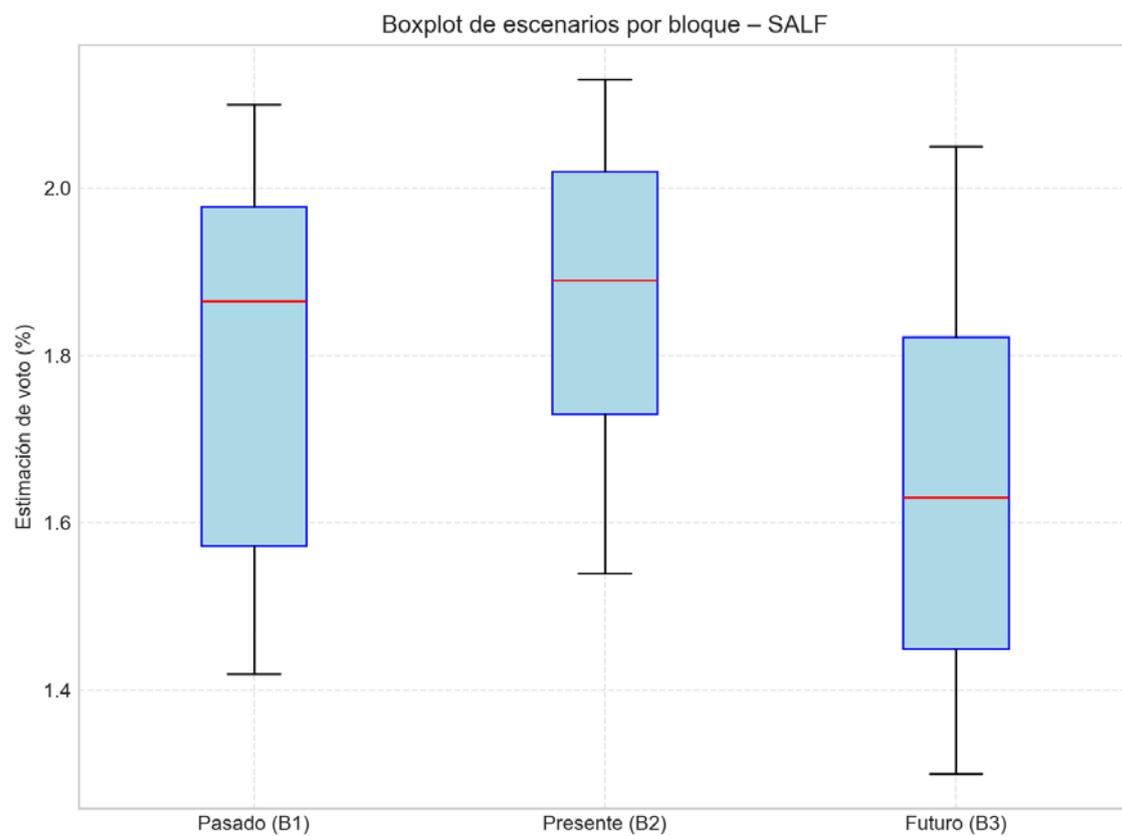


Figura 16. Distribución de escenarios de voto para SALF por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para SALF

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 1.81  | 1.87    | 1.42   | 2.10   |
| Presente (B2) | 1.87  | 1.89    | 1.54   | 2.13   |
| Futuro (B3)   | 1.65  | 1.63    | 1.30   | 2.05   |
| Total         | 1.75  | 1.81    | 1.30   | 2.13   |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 0.058 y la desviación estándar 0.241, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (1.75). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.415 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.213, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.5 PAR

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PAR, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

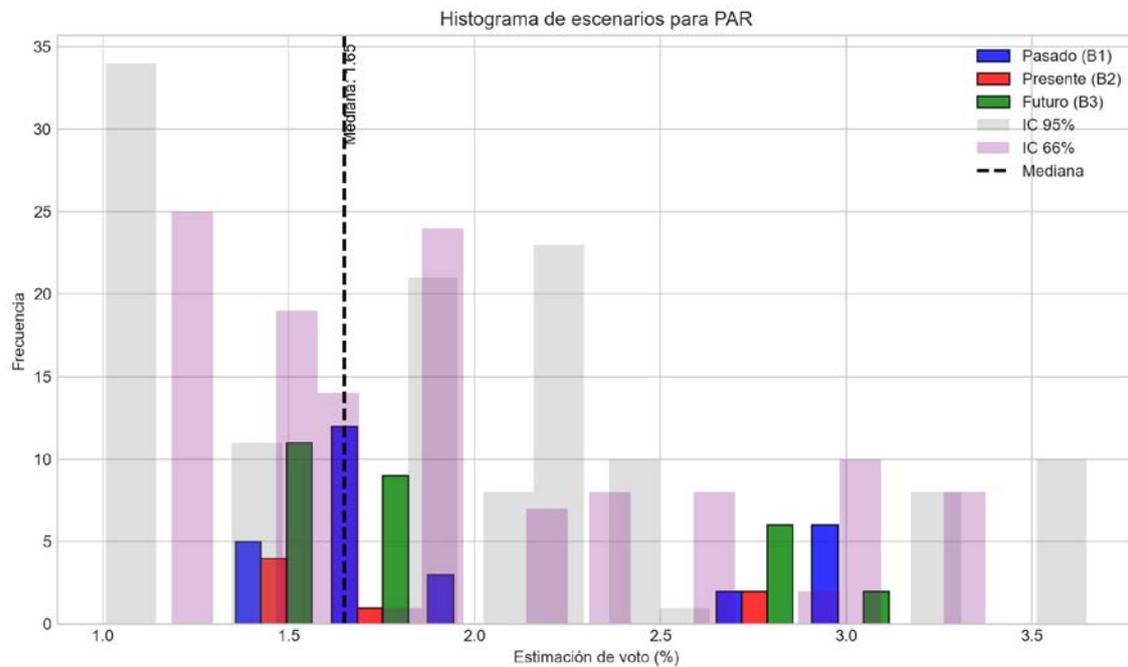


Figura 17. Histograma de escenarios de estimación de voto para PAR, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

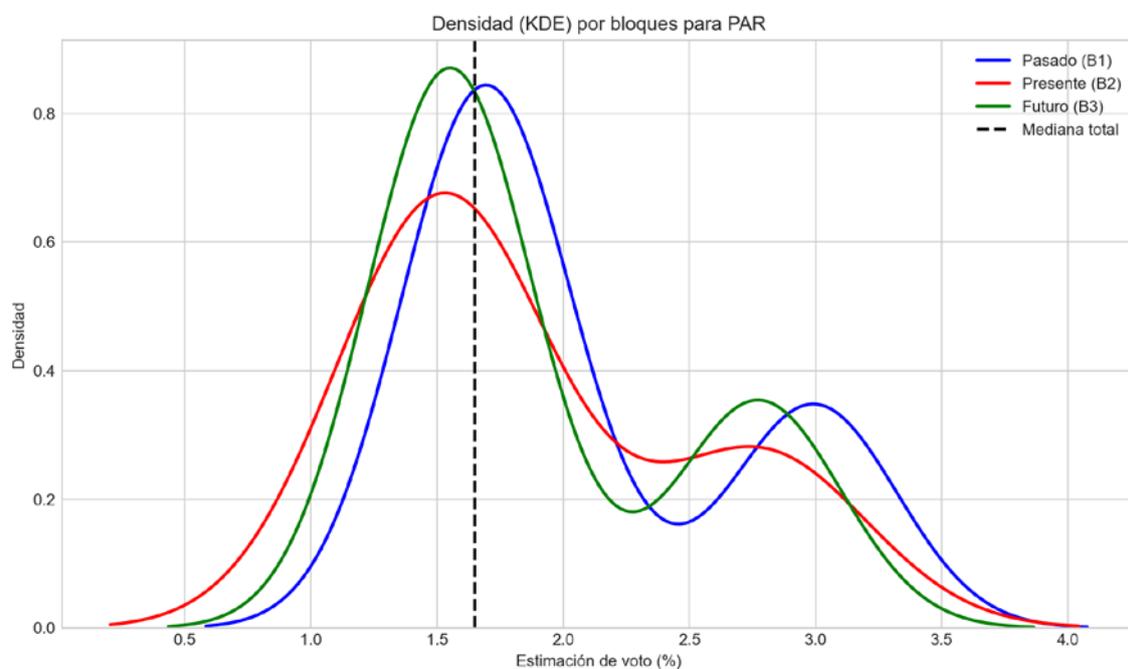


Figura 18. Densidad estimada de los escenarios de voto para PAR, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

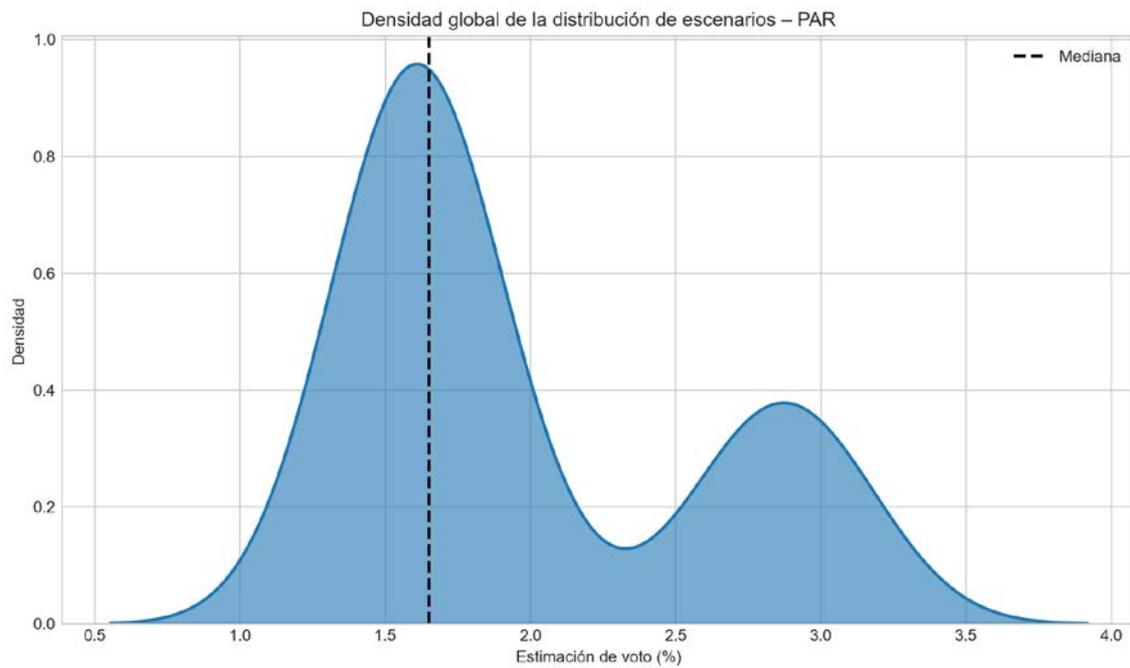


Figura 19. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PAR a lo largo de todo el periodo considerado.

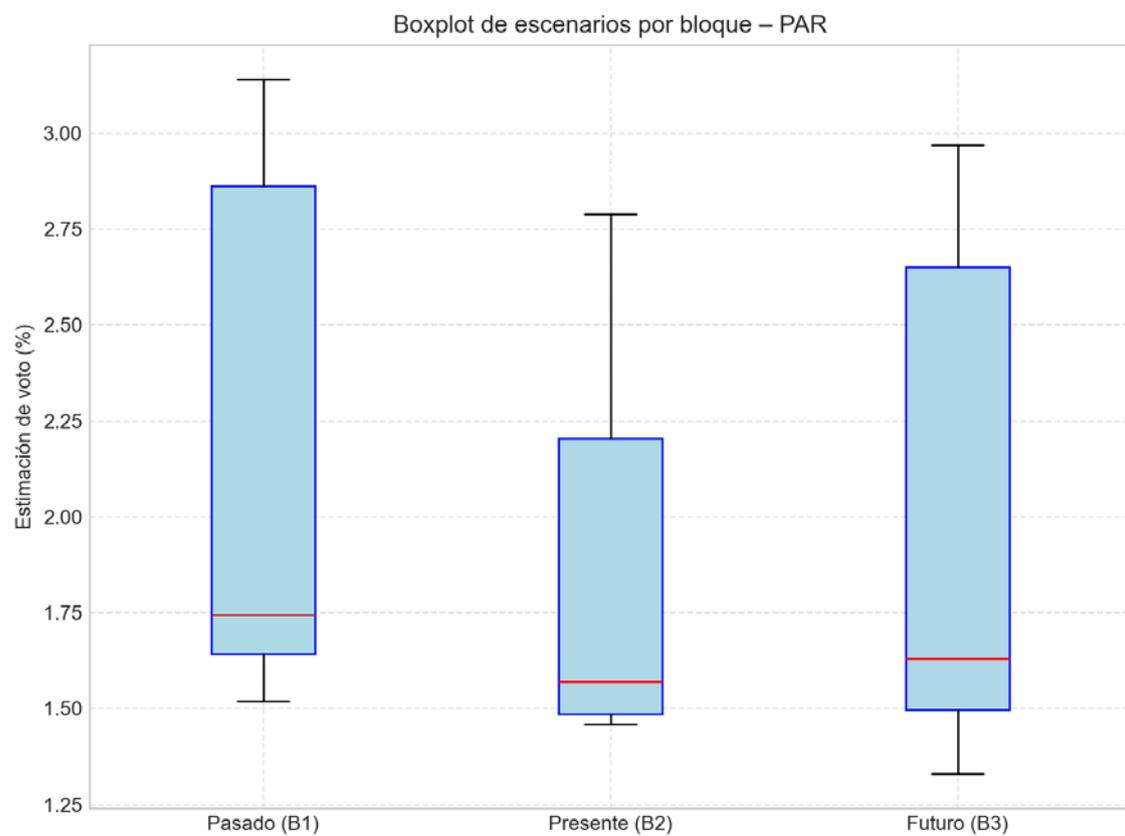


Figura 20. Distribución de escenarios de voto para PAR por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PAR

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 2.07  | 1.75    | 1.52   | 3.14   |
| Presente (B2) | 1.89  | 1.57    | 1.46   | 2.79   |
| Futuro (B3)   | 1.90  | 1.63    | 1.33   | 2.97   |
| Total         | 1.98  | 1.65    | 1.33   | 3.14   |

La dispersión es alta; los escenarios se alejan de la media de forma apreciable, indicando una elevada incertidumbre o variación en la estimación de voto. En términos absolutos, la varianza es 0.351 y la desviación estándar 0.593, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (1.98). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.125 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.515, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría positiva marcada, con una cola alargada hacia valores altos de estimación. Esto indica que, aunque la mayor parte de los escenarios se concentra cerca de la media, existe un conjunto de escenarios que empuja la estimación hacia valores más elevados. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.6 CHUNTA

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para CHUNTA, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

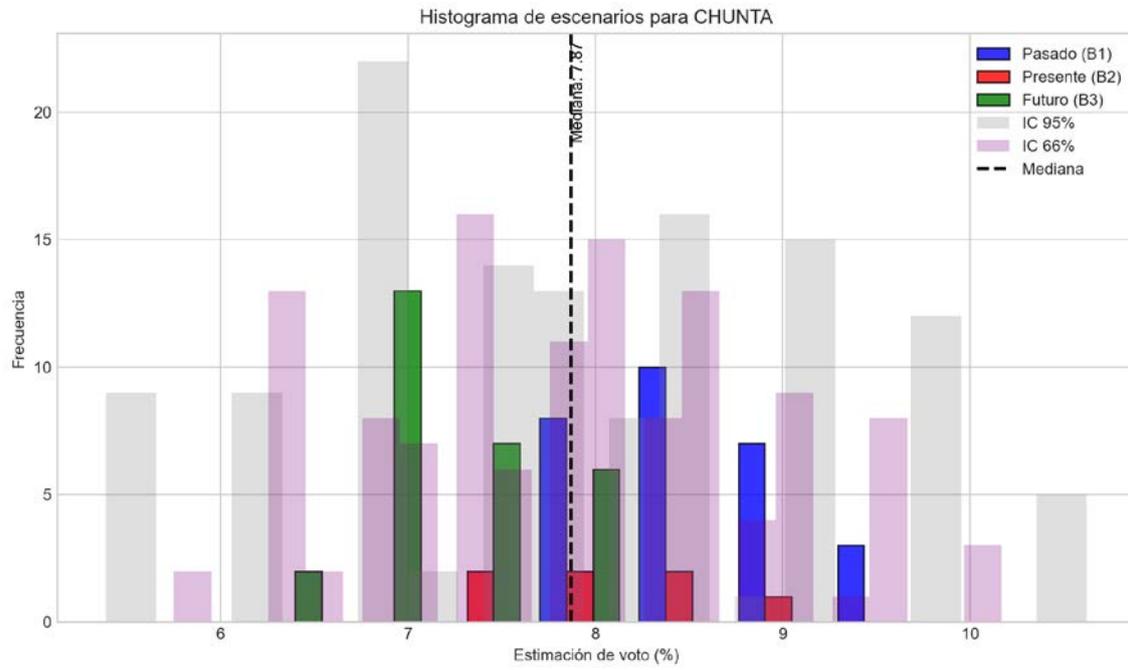


Figura 21. Histograma de escenarios de estimación de voto para CHUNTA, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

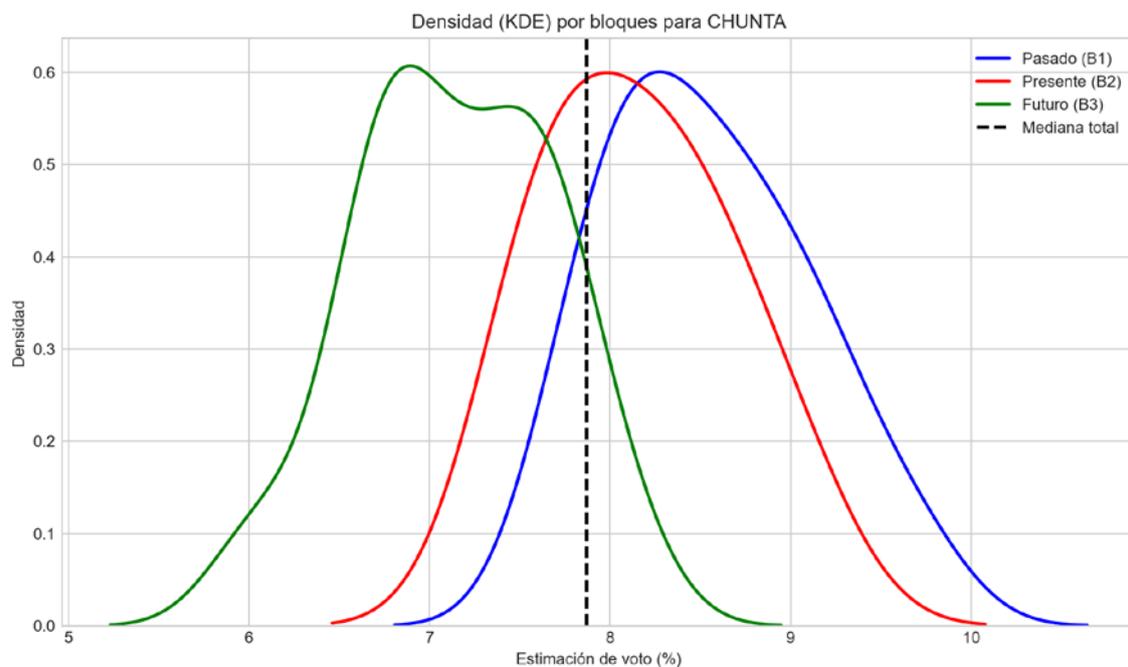


Figura 22. Densidad estimada de los escenarios de voto para CHUNTA, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

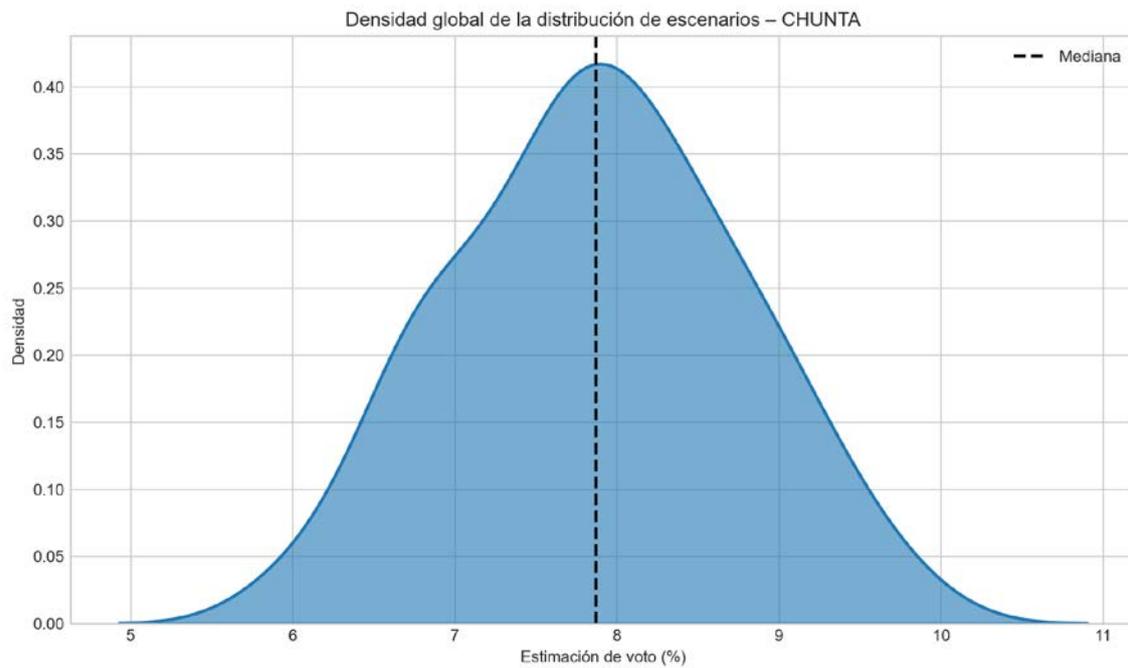


Figura 23. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para CHUNTA a lo largo de todo el periodo considerado.

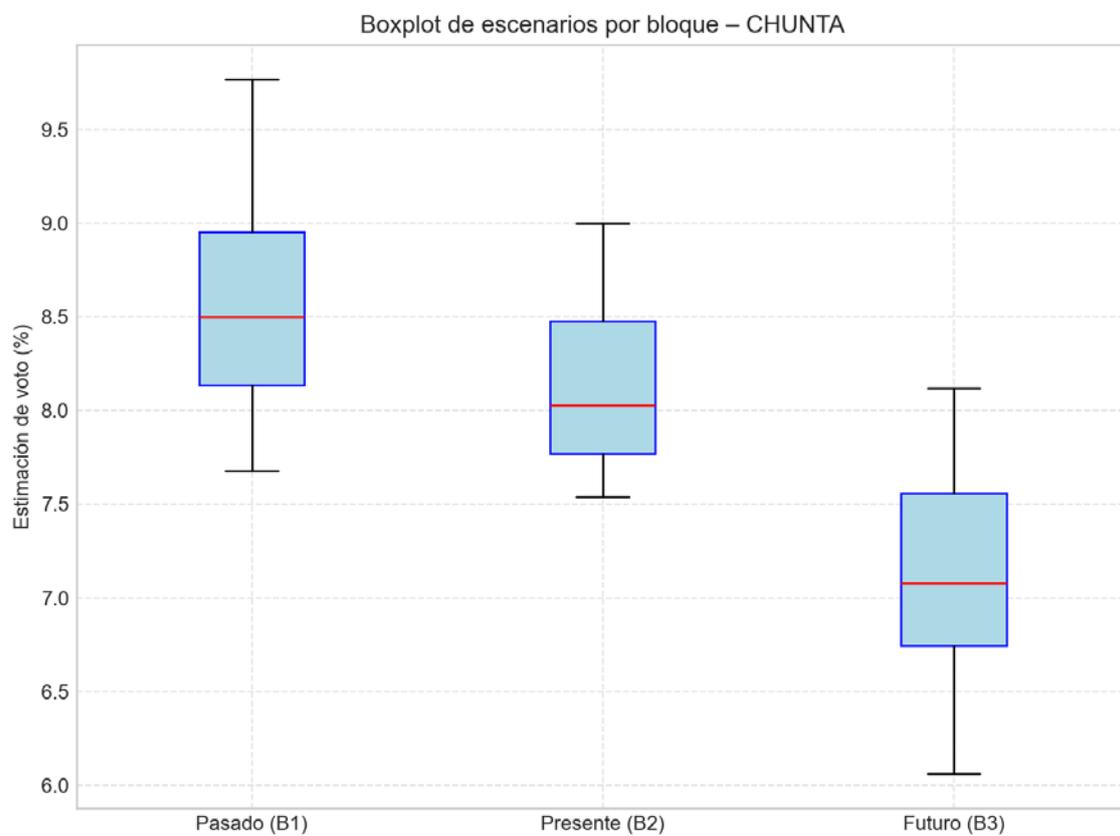


Figura 24. Distribución de escenarios de voto para CHUNTA por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para CHUNTA

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 8.55  | 8.50    | 7.68   | 9.77   |
| Presente (B2) | 8.15  | 8.03    | 7.54   | 9.00   |
| Futuro (B3)   | 7.14  | 7.08    | 6.06   | 8.12   |
| Total         | 7.88  | 7.87    | 6.06   | 9.77   |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 0.748 y la desviación estándar 0.865, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (7.88). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.175 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.699, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.7 SUMAR

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para SUMAR, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

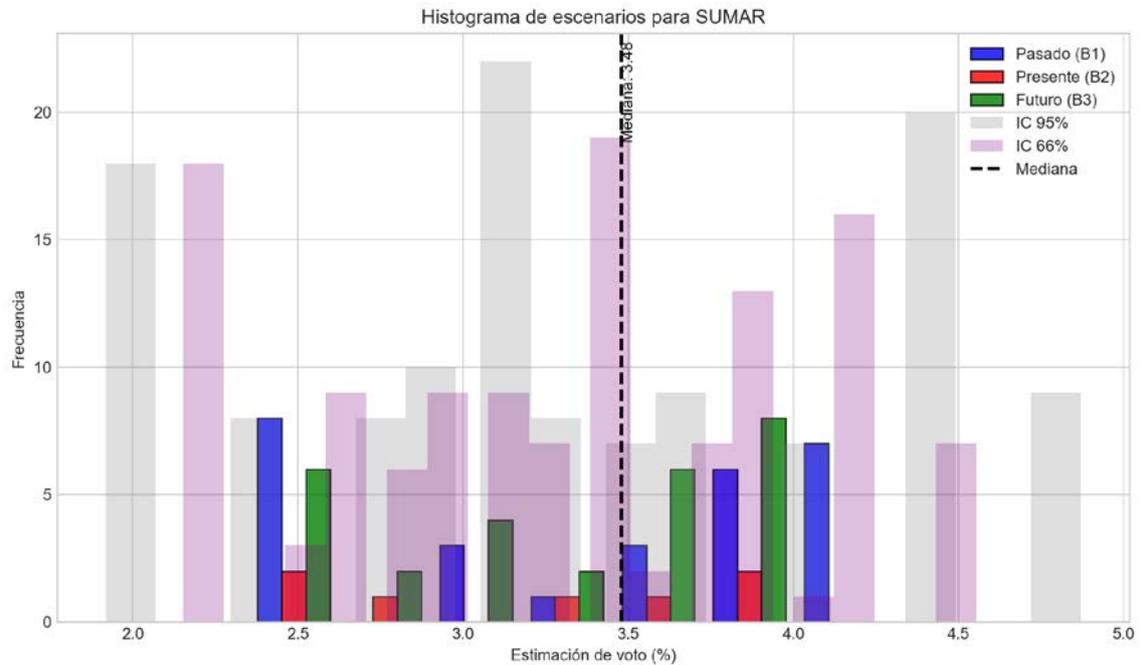


Figura 25. Histograma de escenarios de estimación de voto para SUMAR, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

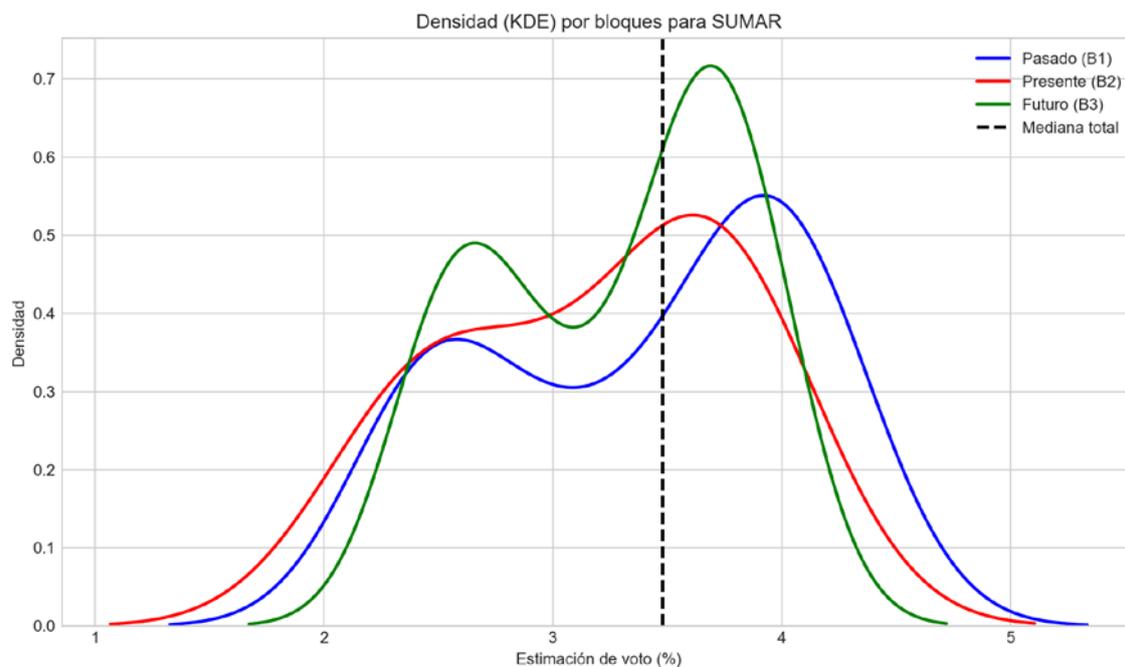


Figura 26. Densidad estimada de los escenarios de voto para SUMAR, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

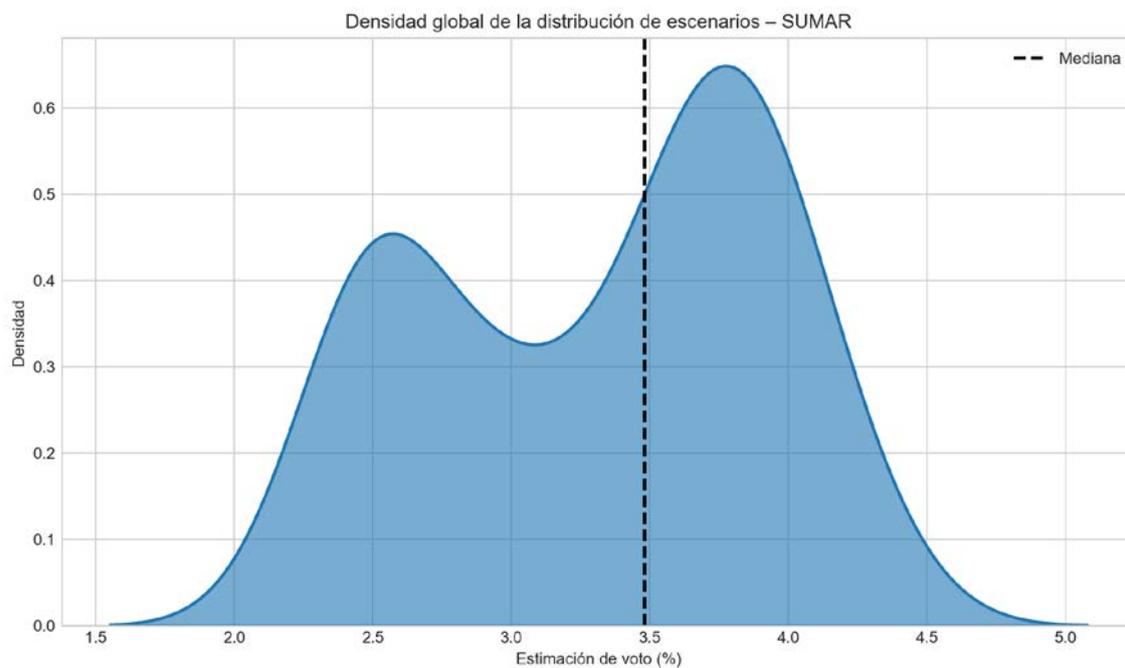


Figura 27. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para SUMAR a lo largo de todo el periodo considerado.

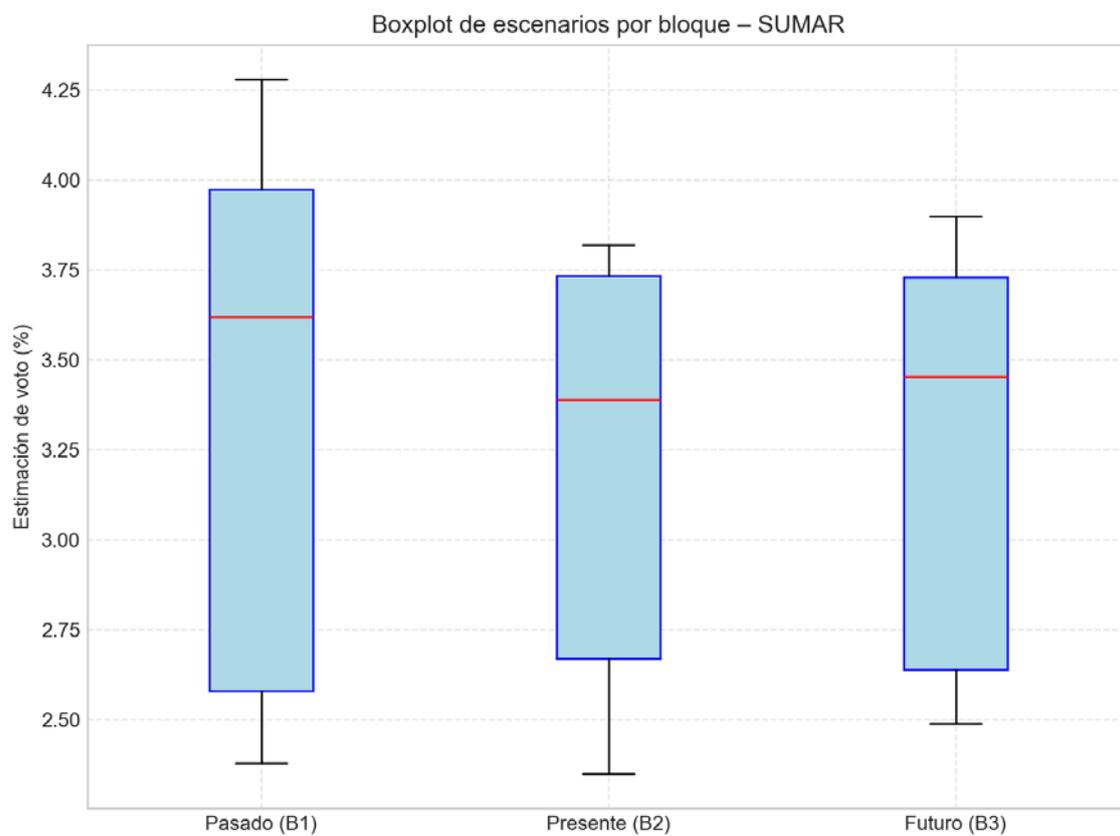


Figura 28. Distribución de escenarios de voto para SUMAR por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para SUMAR

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 3.39  | 3.62    | 2.38   | 4.28   |
| Presente (B2) | 3.20  | 3.39    | 2.35   | 3.82   |
| Futuro (B3)   | 3.27  | 3.46    | 2.49   | 3.90   |
| Total         | 3.32  | 3.48    | 2.35   | 4.28   |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 0.370 y la desviación estándar 0.608, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (3.32). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.205 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.547, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

### 1.8 PODEMOS

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PODEMOS, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

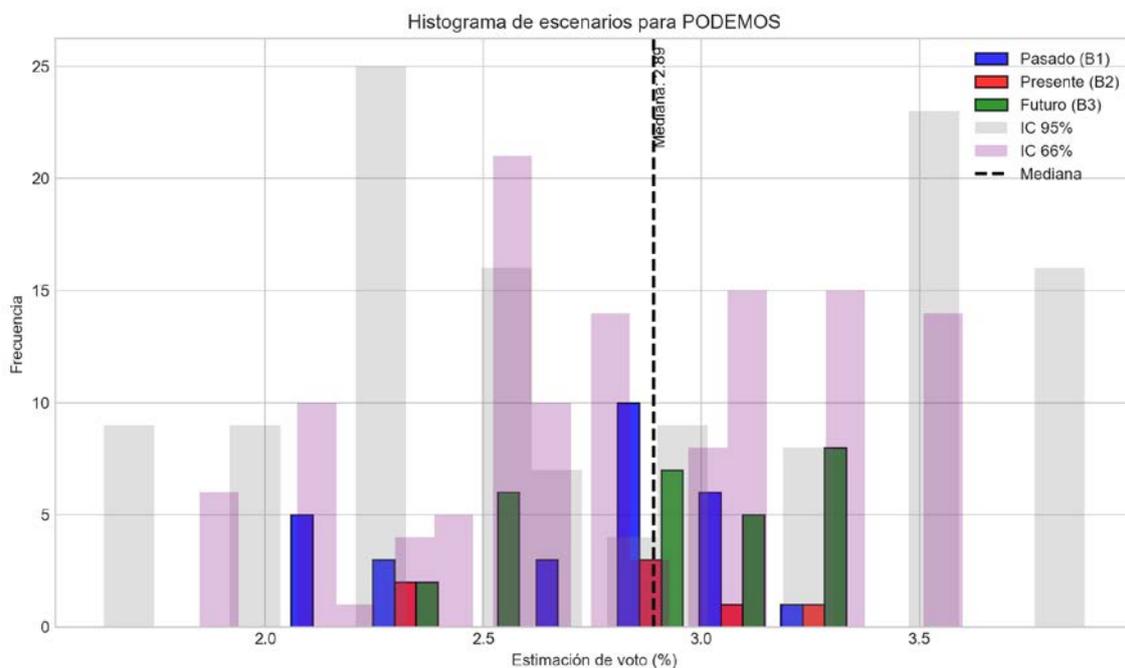


Figura 29. Histograma de escenarios de estimación de voto para PODEMOS, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

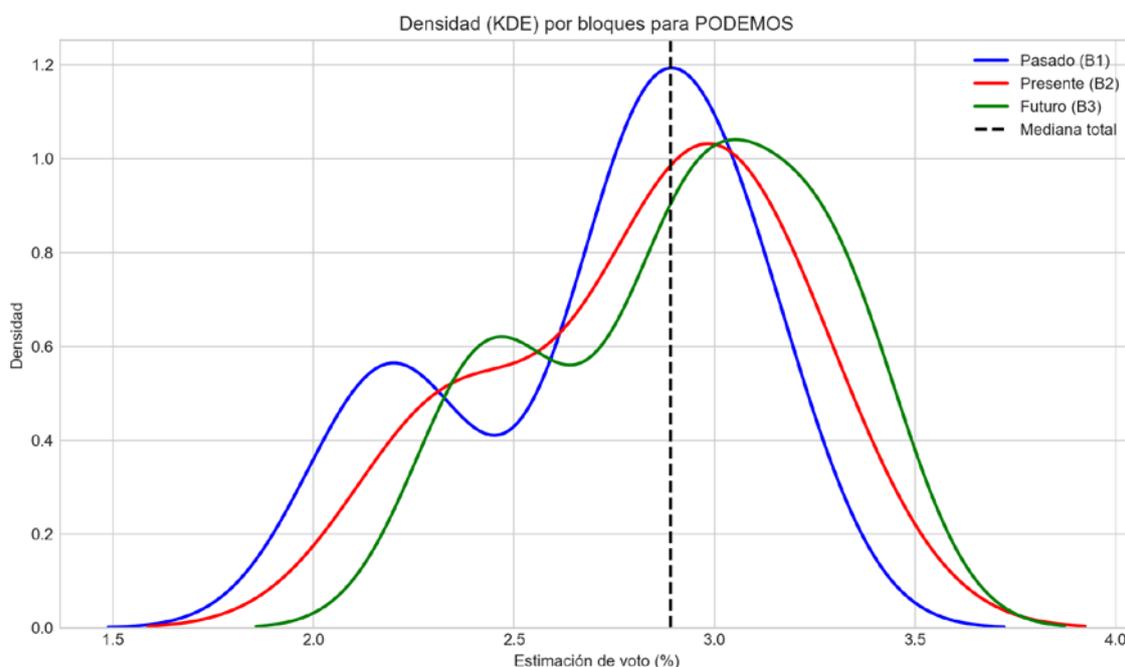


Figura 30. Densidad estimada de los escenarios de voto para PODEMOS, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

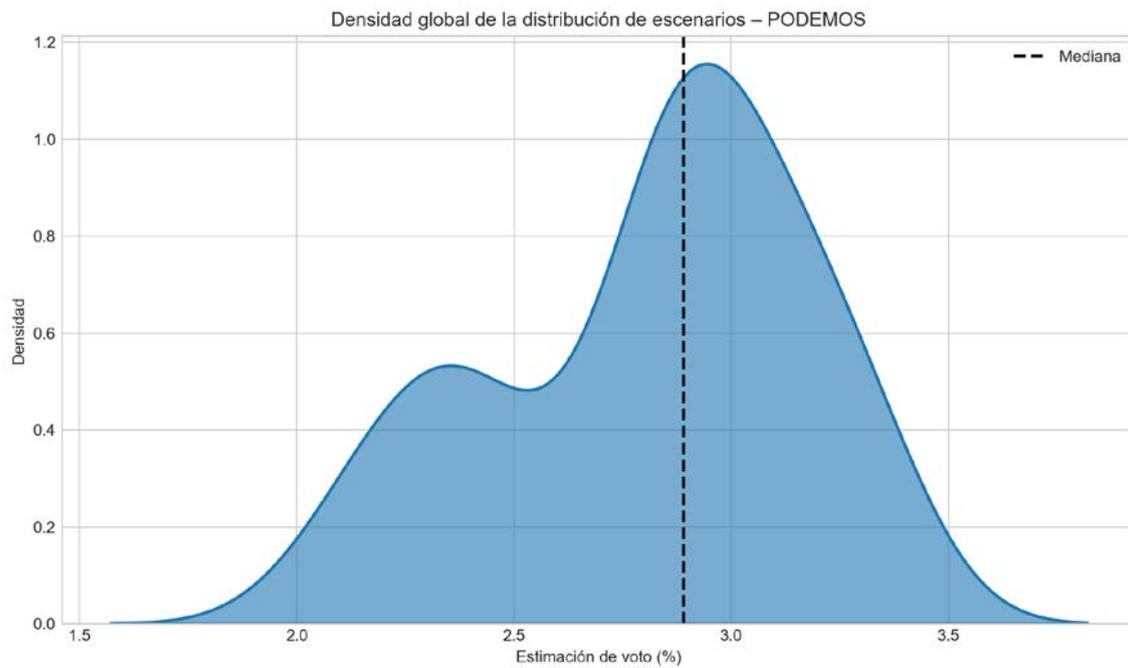


Figura 31. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PODEMOS a lo largo de todo el periodo considerado.

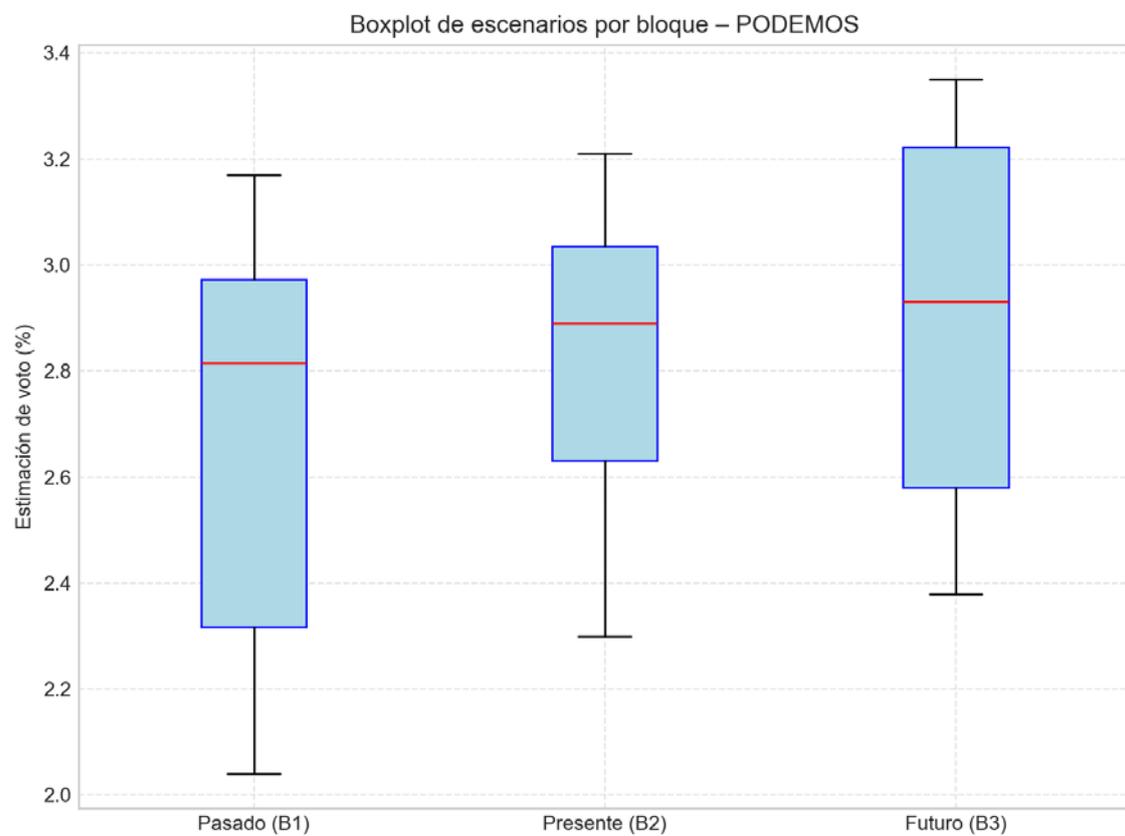


Figura 32. Distribución de escenarios de voto para PODEMOS por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PODEMOS

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 2.71  | 2.81    | 2.04   | 3.17   |
| Presente (B2) | 2.82  | 2.89    | 2.30   | 3.21   |
| Futuro (B3)   | 2.92  | 2.93    | 2.38   | 3.35   |
| Total         | 2.81  | 2.89    | 2.04   | 3.35   |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 0.128 y la desviación estándar 0.358, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (2.81). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.570 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.290, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.9 TERUEL\_EXISTE

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

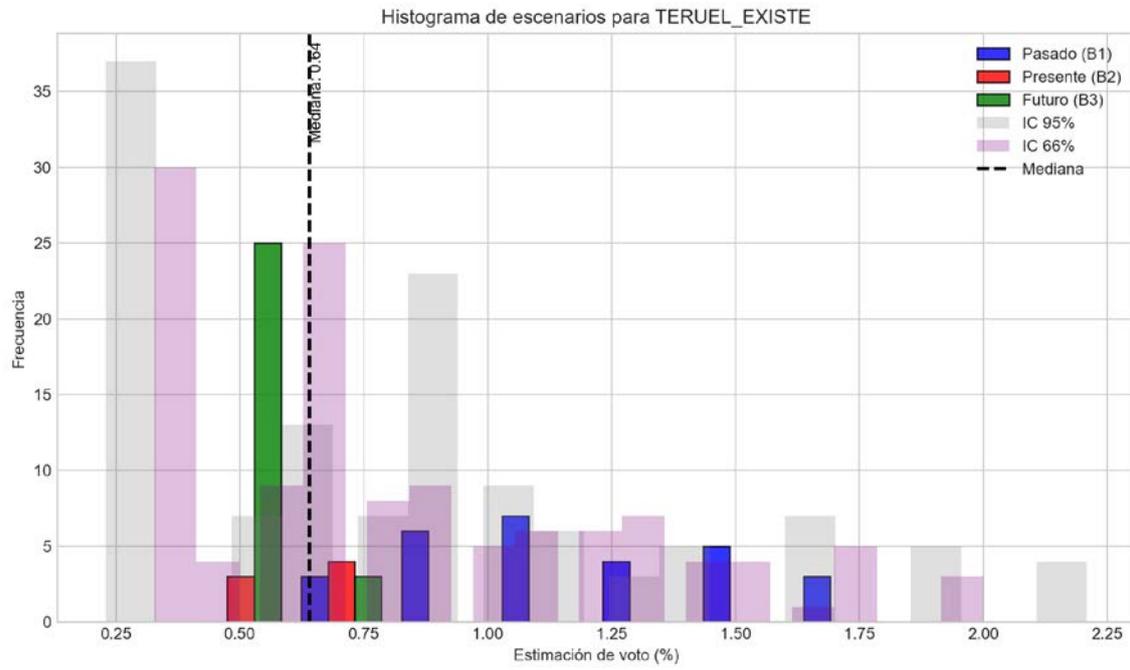


Figura 33. Histograma de escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

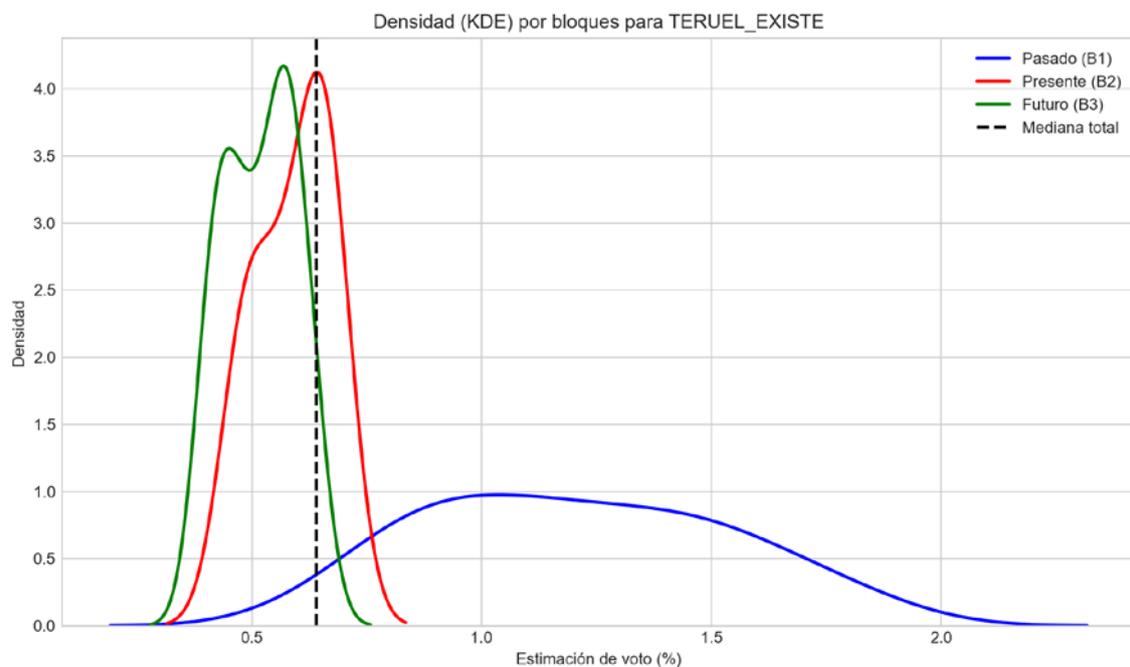


Figura 34. Densidad estimada de los escenarios de voto para TERUEL\_EXISTE, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

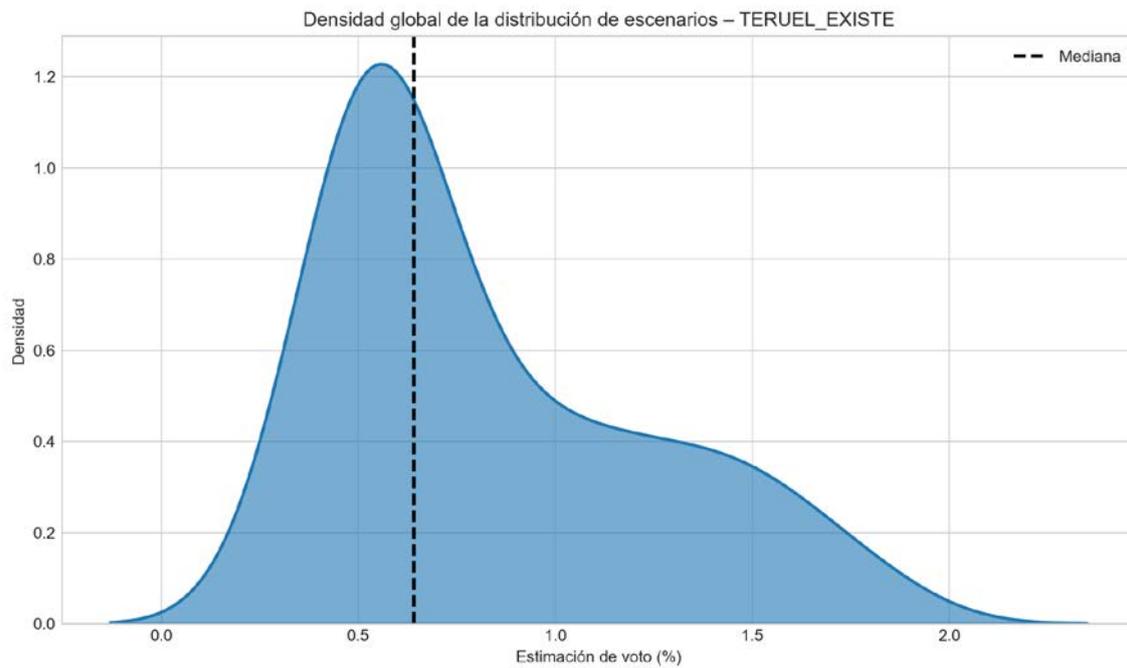


Figura 35. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE a lo largo de todo el periodo considerado.

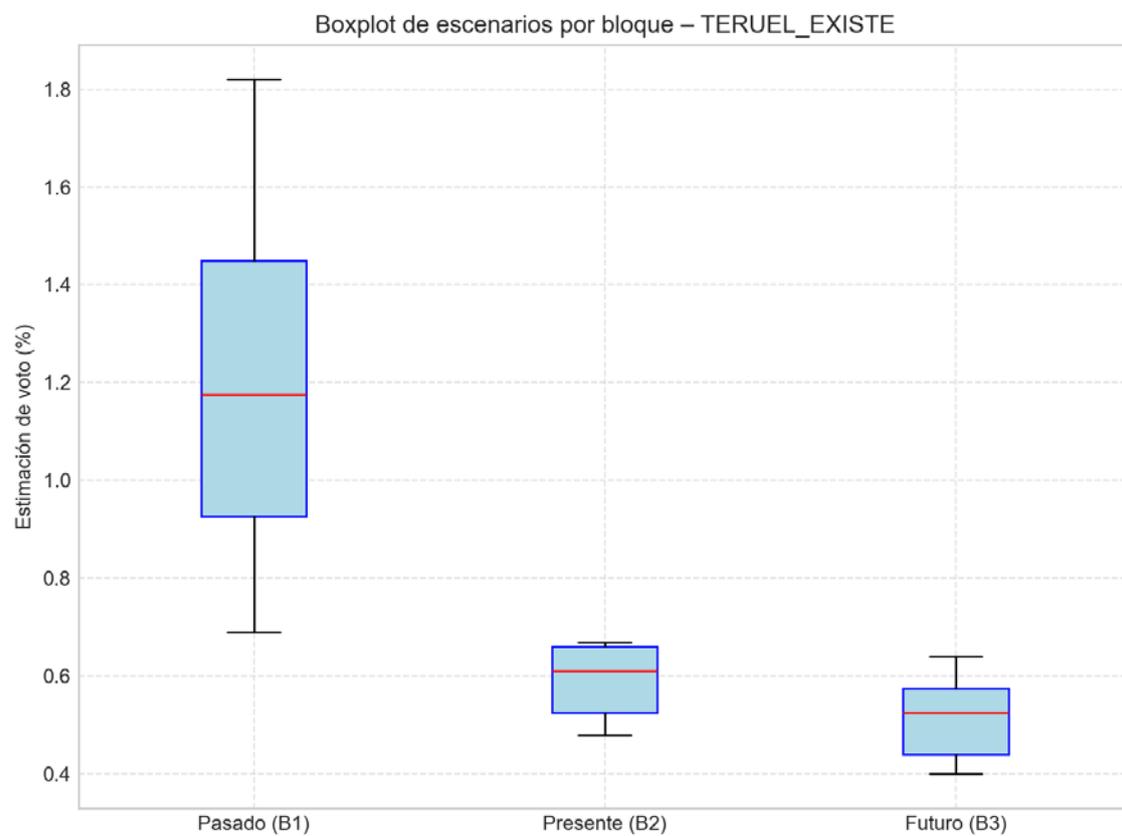


Figura 36. Distribución de escenarios de voto para TERUEL\_EXISTE por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para TERUEL\_EXISTE

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 1.21  | 1.17    | 0.69   | 1.82   |
| Presente (B2) | 0.59  | 0.61    | 0.48   | 0.67   |
| Futuro (B3)   | 0.52  | 0.53    | 0.40   | 0.64   |
| Total         | 0.83  | 0.64    | 0.40   | 1.82   |

La dispersión es alta; los escenarios se alejan de la media de forma apreciable, indicando una elevada incertidumbre o variación en la estimación de voto. En términos absolutos, la varianza es 0.163 y la desviación estándar 0.404, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (0.83). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.600 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.343, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría positiva marcada, con una cola alargada hacia valores altos de estimación. Esto indica que, aunque la mayor parte de los escenarios se concentra cerca de la media, existe un conjunto de escenarios que empuja la estimación hacia valores más elevados. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## Resumen comparado de la estructura dinámica de error

El siguiente resumen sintetiza, para cada partido y segmento dinámico, el peso relativo de la inercia explicada por el modelo lineal y la calidad de los residuales en términos de estacionariedad, autocorrelación, normalidad y homocedasticidad.

| Partido       | Segmento         | Inercia_relativa | Incertidumbre_relativa | ADF p | DW   | Ljung-Box p | Shapiro p | Breusch-Pagan p |
|---------------|------------------|------------------|------------------------|-------|------|-------------|-----------|-----------------|
| PSOE          | B1<br>(Pasado)   | 0.23             | 0.77                   | 0.605 | 2.72 | 0.000       | 0.001     | 0.469           |
| PSOE          | B2<br>(Presente) | 0.23             | 0.77                   | 0.005 | 2.71 | 0.095       | 0.908     | 0.096           |
| PSOE          | B3<br>(Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.641 | 2.44 | 0.004       | 0.566     | 0.462           |
| PSOE          | Completa         | 0.47             | 0.53                   | 0.495 | 2.40 | 0.000       | 0.012     | 0.959           |
| PP            | B1<br>(Pasado)   | 0.26             | 0.74                   | 0.997 | 3.08 | 0.000       | 0.034     | 0.260           |
| PP            | B2<br>(Presente) | 0.39             | 0.61                   | 0.006 | 2.78 | 0.415       | 0.464     | 0.412           |
| PP            | B3<br>(Futuro)   | 0.13             | 0.87                   | 0.373 | 2.64 | 0.000       | 0.321     | 0.738           |
| PP            | Completa         | 0.08             | 0.92                   | 0.818 | 2.40 | 0.000       | 0.794     | 0.008           |
| VOX           | B1<br>(Pasado)   | 0.00             | 1.00                   | 0.589 | 2.58 | 0.000       | 0.000     | 0.964           |
| VOX           | B2<br>(Presente) | 0.39             | 0.61                   | 0.169 | 2.50 | 0.303       | 0.759     | 0.256           |
| VOX           | B3<br>(Futuro)   | 0.01             | 0.99                   | 0.112 | 2.42 | 0.000       | 0.006     | 0.716           |
| VOX           | Completa         | 0.04             | 0.96                   | 0.034 | 2.59 | 0.000       | 0.000     | 0.209           |
| SALF          | B1<br>(Pasado)   | 0.00             | 1.00                   | 0.955 | 2.86 | 0.000       | 0.004     | 0.579           |
| SALF          | B2<br>(Presente) | 0.16             | 0.84                   | 0.000 | 2.85 | 0.058       | 0.747     | 0.167           |
| SALF          | B3<br>(Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.667 | 2.45 | 0.001       | 0.118     | 0.433           |
| SALF          | Completa         | 0.09             | 0.91                   | 0.074 | 2.55 | 0.000       | 0.018     | 0.240           |
| PAR           | B1<br>(Pasado)   | 0.03             | 0.97                   | 1.000 | 2.90 | 0.000       | 0.000     | 0.602           |
| PAR           | B2<br>(Presente) | 0.02             | 0.98                   | 0.000 | 2.91 | 0.063       | 0.019     | 0.473           |
| PAR           | B3<br>(Futuro)   | 0.01             | 0.99                   | 0.653 | 2.74 | 0.000       | 0.000     | 0.842           |
| PAR           | Completa         | 0.02             | 0.98                   | 0.773 | 2.78 | 0.000       | 0.000     | 0.703           |
| CHUNTA        | B1<br>(Pasado)   | 0.15             | 0.85                   | 0.995 | 2.76 | 0.000       | 0.012     | 0.984           |
| CHUNTA        | B2<br>(Presente) | 0.07             | 0.93                   | 0.055 | 2.82 | 0.186       | 0.731     | 0.607           |
| CHUNTA        | B3<br>(Futuro)   | 0.03             | 0.97                   | 0.204 | 1.49 | 0.006       | 0.136     | 0.169           |
| CHUNTA        | Completa         | 0.60             | 0.40                   | 0.130 | 1.94 | 0.000       | 0.583     | 0.837           |
| SUMAR         | B1<br>(Pasado)   | 0.03             | 0.97                   | 0.998 | 2.60 | 0.000       | 0.001     | 0.910           |
| SUMAR         | B2<br>(Presente) | 0.01             | 0.99                   | 0.000 | 2.51 | 0.035       | 0.162     | 0.046           |
| SUMAR         | B3<br>(Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.207 | 2.53 | 0.000       | 0.001     | 0.329           |
| SUMAR         | Completa         | 0.01             | 0.99                   | 0.565 | 2.55 | 0.000       | 0.000     | 0.072           |
| PODEMOS       | B1<br>(Pasado)   | 0.00             | 1.00                   | 0.599 | 2.72 | 0.000       | 0.001     | 0.648           |
| PODEMOS       | B2<br>(Presente) | 0.14             | 0.86                   | 0.000 | 2.73 | 0.039       | 0.840     | 0.143           |
| PODEMOS       | B3<br>(Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.182 | 2.76 | 0.000       | 0.011     | 0.340           |
| PODEMOS       | Completa         | 0.06             | 0.94                   | 0.277 | 2.76 | 0.000       | 0.000     | 0.859           |
| TERUEL_EXISTE | B1<br>(Pasado)   | 0.84             | 0.16                   | 0.725 | 3.08 | 0.000       | 0.076     | 0.335           |
| TERUEL_EXISTE | B2<br>(Presente) | 0.01             | 0.99                   | 0.000 | 3.20 | 0.053       | 0.290     | 0.474           |

|               |               |      |      |       |      |       |       |       |
|---------------|---------------|------|------|-------|------|-------|-------|-------|
| TERUEL_EXISTE | B3 (Futuro)   | 0.01 | 0.99 | 0.771 | 1.07 | 0.006 | 0.053 | 0.384 |
| TERUEL_EXISTE | Completa      | 0.76 | 0.24 | 0.905 | 0.75 | 0.000 | 0.049 | 0.984 |
| Otros         | B1 (Pasado)   | 0.01 | 0.99 | 0.412 | 2.67 | 0.000 | 0.000 | 0.848 |
| Otros         | B2 (Presente) | 0.30 | 0.70 | 0.037 | 2.55 | 0.127 | 0.808 | 0.096 |
| Otros         | B3 (Futuro)   | 0.01 | 0.99 | 0.515 | 2.74 | 0.000 | 0.000 | 0.749 |
| Otros         | Completa      | 0.02 | 0.98 | 0.323 | 2.77 | 0.000 | 0.000 | 0.079 |
| En_blanco     | B1 (Pasado)   | 0.63 | 0.37 | 1.000 | 2.45 | 0.000 | 0.058 | 0.172 |
| En_blanco     | B2 (Presente) | 0.64 | 0.36 | 0.143 | 1.87 | 0.342 | 0.325 | 0.666 |
| En_blanco     | B3 (Futuro)   | 0.55 | 0.45 | 0.960 | 0.35 | 0.000 | 0.039 | 0.002 |
| En_blanco     | Completa      | 0.03 | 0.97 | 0.093 | 0.41 | 0.000 | 0.000 | 0.202 |

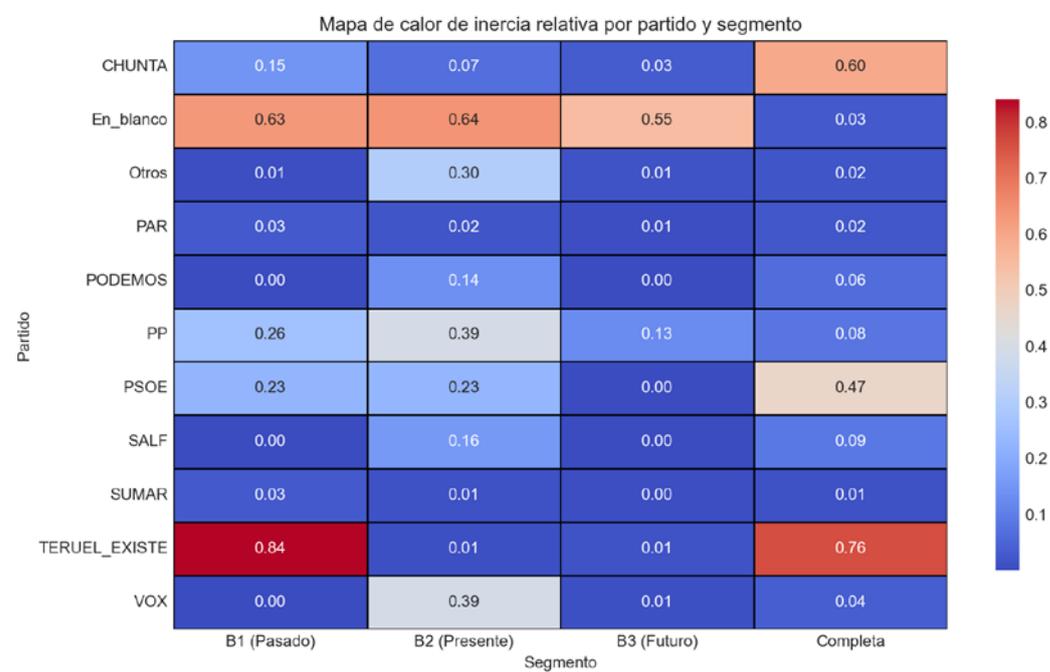


Figura 74. Mapa de calor de inercia relativa por partido y segmento

Este mapa de calor muestra la proporción de varianza explicada por la estructura de inercia en cada segmento.

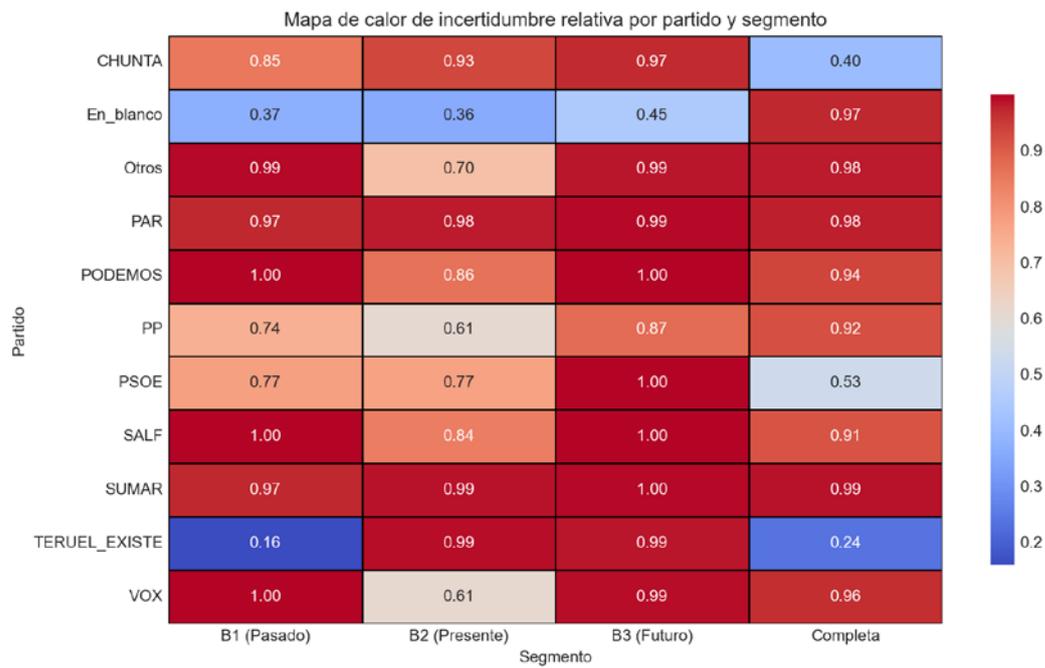


Figura 75. Mapa de calor de incertidumbre relativa por partido y segmento

Este mapa refleja el peso relativo de la incertidumbre que permanece tras descontar la inercia estructural.

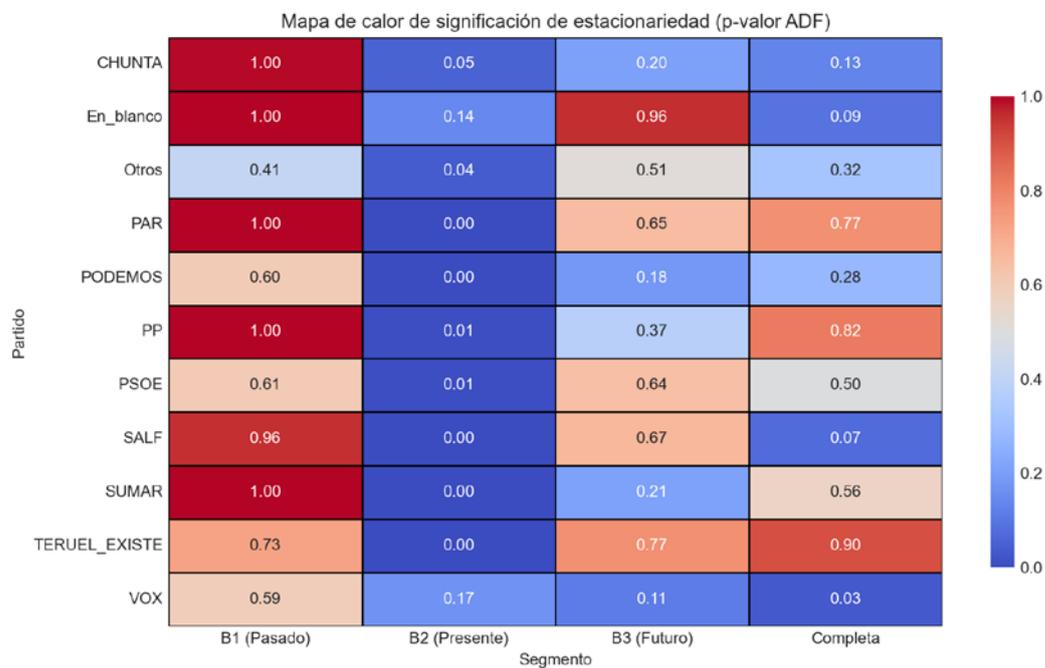


Figura 76. Mapa de calor de significación de estacionariedad (p-valor ADF)

Valores pequeños indican mayor evidencia de estacionariedad en los residuales; valores altos apuntan a componentes no estacionarios que no quedan plenamente recogidos por el modelo.

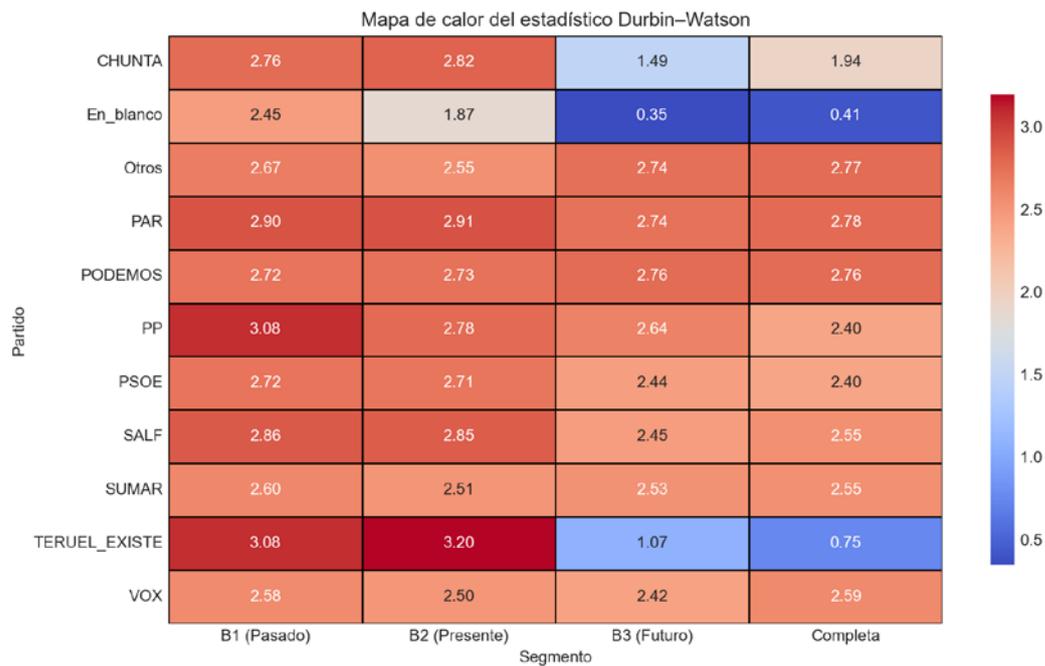


Figura 77. Mapa de calor del estadístico Durbin–Watson

Valores próximos a 2 sugieren ausencia de autocorrelación, mientras que valores alejados de este centro indican posibles dependencias entre escenarios en los residuales.

### Ranking sintético de estabilidad dinámica

El ranking siguiente ordena a los partidos según un índice sintético de estabilidad dinámica, que combina el peso de la inercia de fondo con la calidad de los residuales. Los primeros puestos muestran aquellas dinámicas de apoyo electoral en las que la tendencia capturada es robusta y la parte aleatoria se aproxima a un ruido estabilizado; las posiciones inferiores concentran dinámicas más volátiles y estructuras de error menos favorables.

| Posición | Partido       | Índice de estabilidad dinámica |
|----------|---------------|--------------------------------|
| 1        | TERUEL_EXISTE | 0.65                           |
| 2        | CHUNTA        | 0.51                           |
| 3        | PSOE          | 0.43                           |
| 4        | PP            | 0.21                           |
| 5        | PAR           | 0.16                           |
| 6        | PODEMOS       | 0.15                           |
| 7        | SALF          | 0.08                           |
| 8        | SUMAR         | 0.07                           |
| 9        | Otros         | 0.05                           |
| 10       | En_blanco     | 0.05                           |
| 11       | VOX           | 0.05                           |

## Mapa conceptual de inercia e incertidumbre

El mapa conceptual sitúa a los partidos en un espacio bidimensional definido por el peso de la inercia estructural y el nivel de incertidumbre residual. De este modo, se visualizan tanto los perfiles más consolidados y previsibles como aquellos más expuestos a cambios bruscos.

|              | Baja incertidumbre                       | Alta incertidumbre |
|--------------|--|--------------------|
| Baja inercia | -  | VOX, PAR, SUMAR    |
| Alta inercia | PSOE, PP, SALF, CHUNTA,<br>TERUEL_EXISTE | PODEMOS            |

Los partidos situados en el cuadrante de alta inercia y baja incertidumbre representan perfiles relativamente consolidados, donde la dinámica y el componente aleatorio apuntan a un comportamiento previsible. En el extremo opuesto, la combinación de baja inercia y alta incertidumbre remite a escenarios más abiertos, en los que pequeñas perturbaciones pueden traducirse en reconfiguraciones de apoyo más abruptas.

En conjunto, el análisis de escenarios confirma que la dinámica de cada partido combina un componente estructural relativamente estable con una fracción de incertidumbre asociada a shocks coyunturales, cambios de contexto y reacciones del electorado. La comparación entre partidos permite diferenciar perfiles más inerciales y previsibles de otros donde la volatilidad y la sensibilidad a los cambios del entorno adquieren un peso mayor.

# TERUEL

## 1. Distribución de escenarios de estimación de voto por partido

### 1.1 PSOE

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PSOE, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

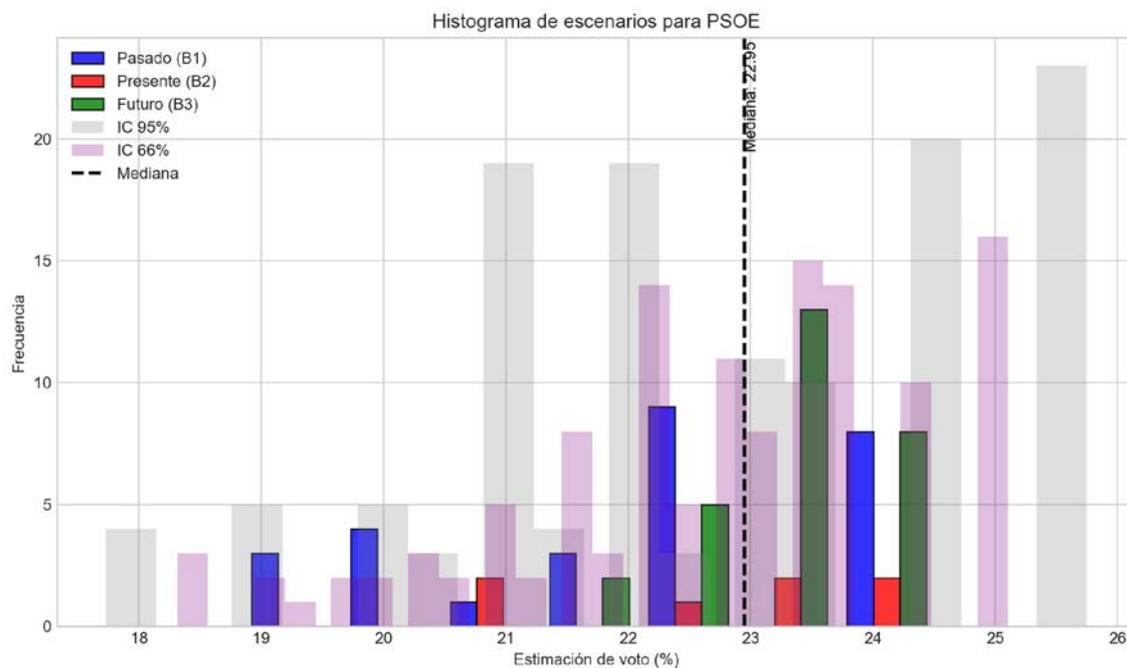


Figura 1. Histograma de escenarios de estimación de voto para PSOE, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

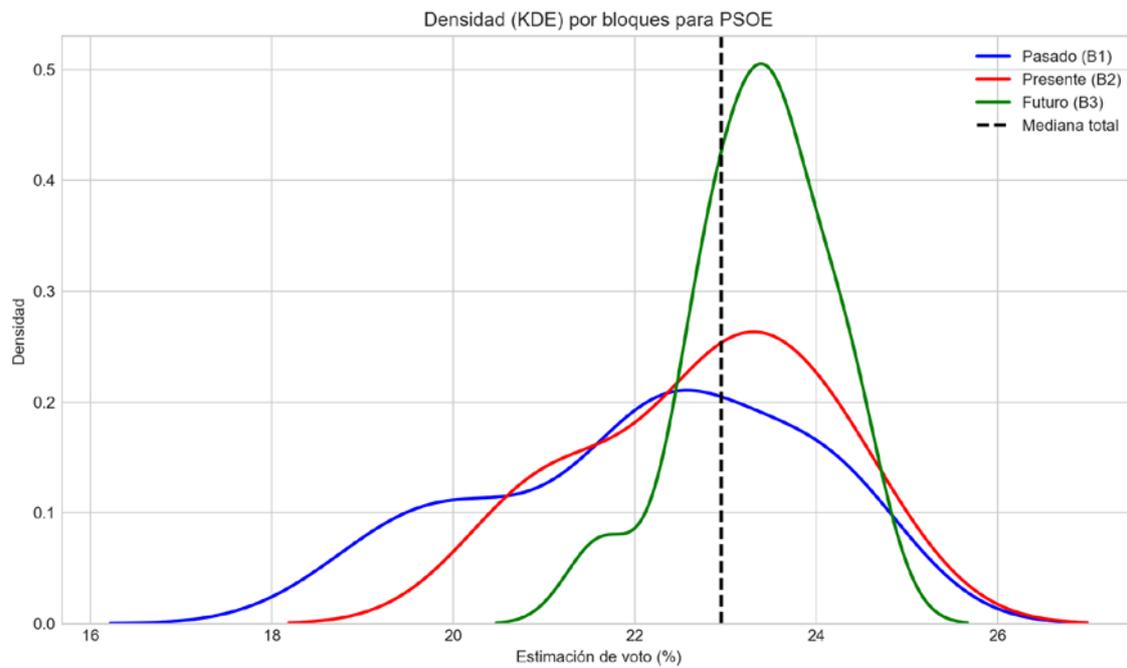


Figura 2. Densidad estimada de los escenarios de voto para PSOE, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

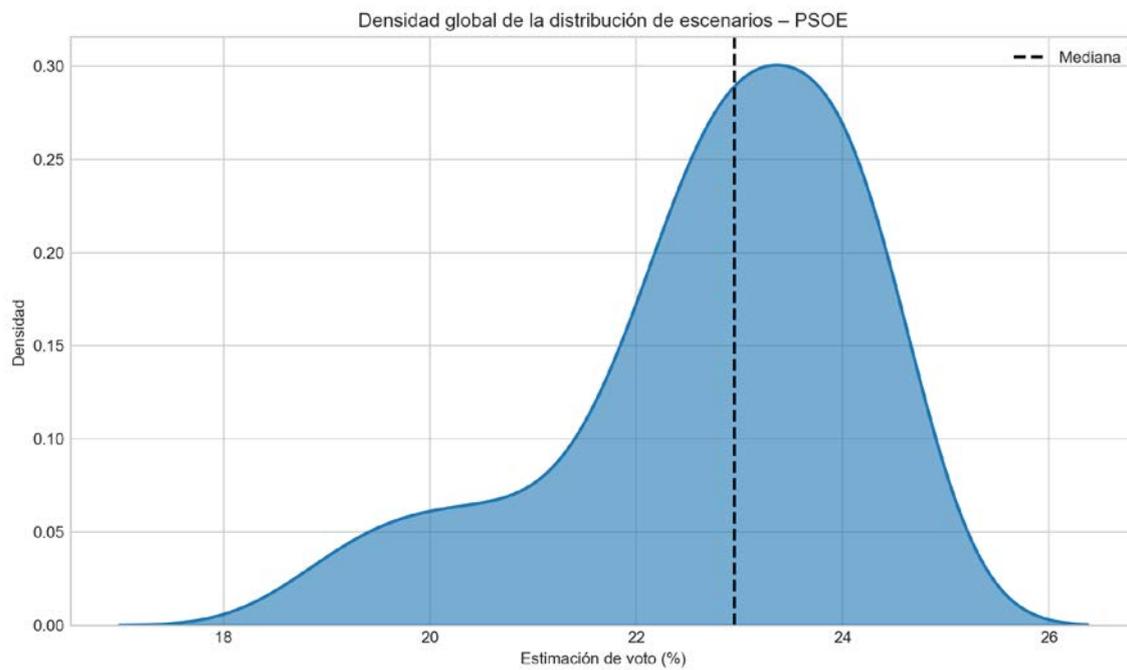


Figura 3. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PSOE a lo largo de todo el periodo considerado.

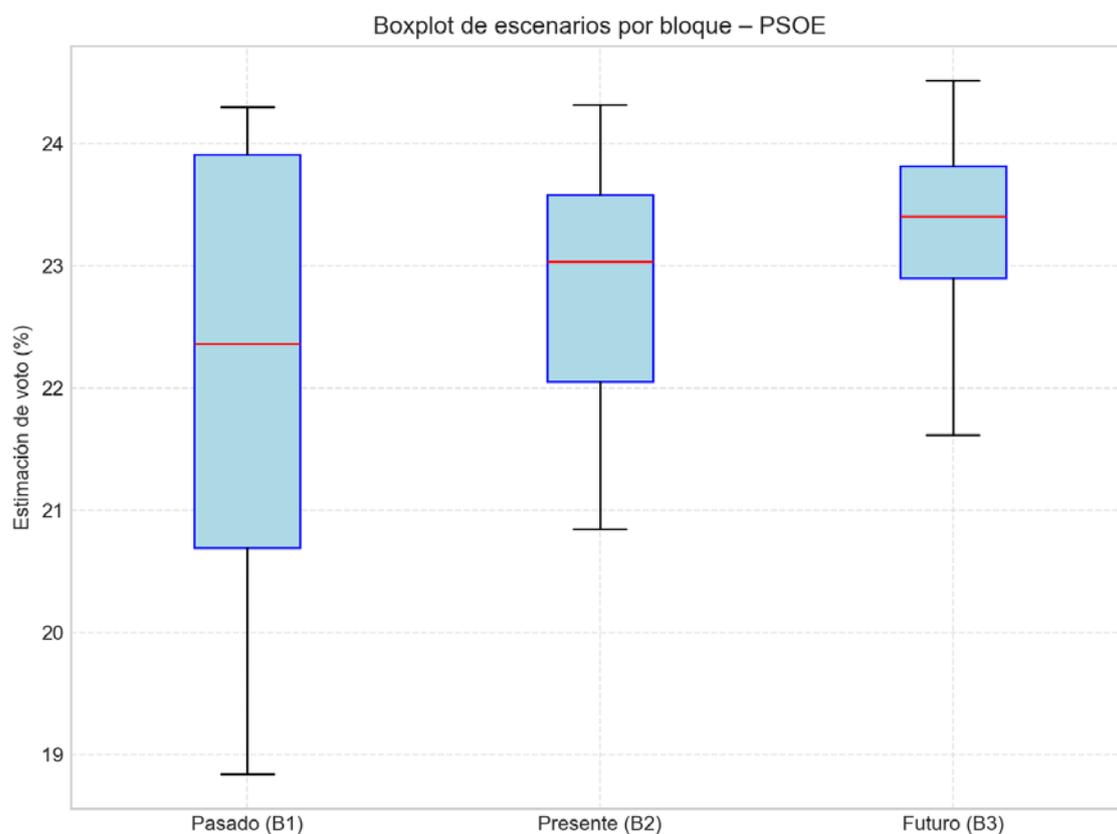


Figura 4. Distribución de escenarios de voto para PSOE por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PSOE

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 22.14 | 22.37   | 18.84  | 24.30  |
| Presente (B2) | 22.78 | 23.04   | 20.85  | 24.32  |
| Futuro (B3)   | 23.36 | 23.41   | 21.62  | 24.52  |
| Total         | 22.75 | 22.95   | 18.84  | 24.52  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 1.999 y la desviación estándar 1.414, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (22.75). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.685 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 1.080, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría negativa clara, con una cola alargada hacia valores bajos. En este caso, una parte de los escenarios desplaza la estimación hacia niveles más reducidos de apoyo. La curtosis elevada indica una distribución más apuntada que la normal, con mayor concentración de casos en torno a la media y colas algo más pesadas. En términos sustantivos, esto se traduce en escenarios altamente frecuentes cerca del valor central, pero con cierta probabilidad de episodios extremos.

## 1.2 PP

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PP, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

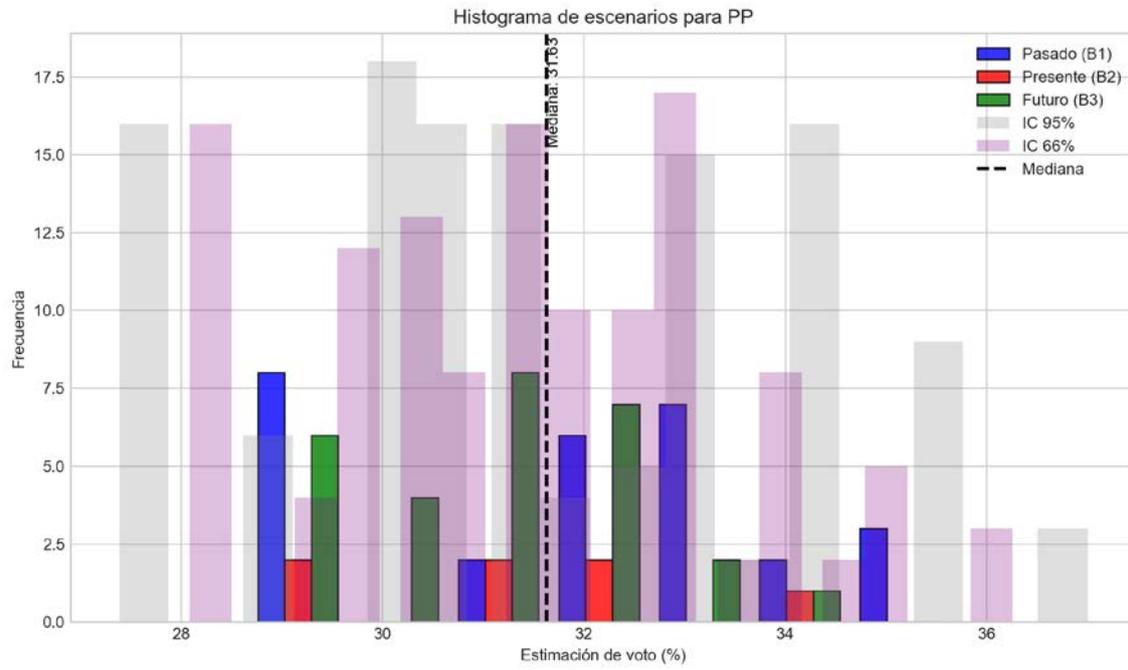


Figura 5. Histograma de escenarios de estimación de voto para PP, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

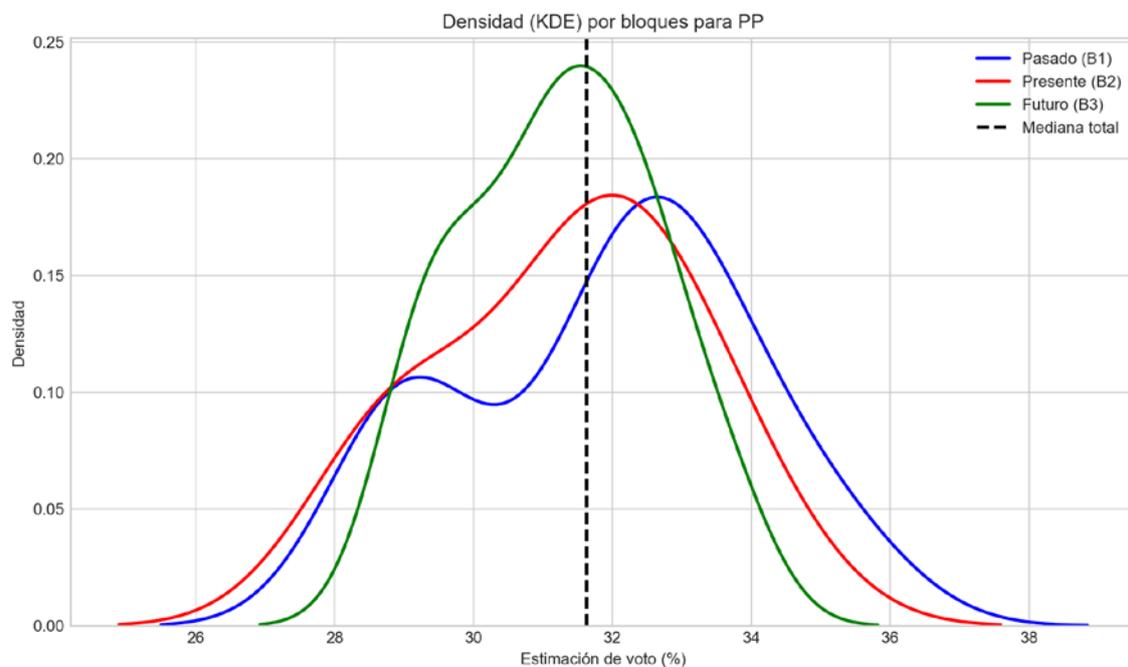


Figura 6. Densidad estimada de los escenarios de voto para PP, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

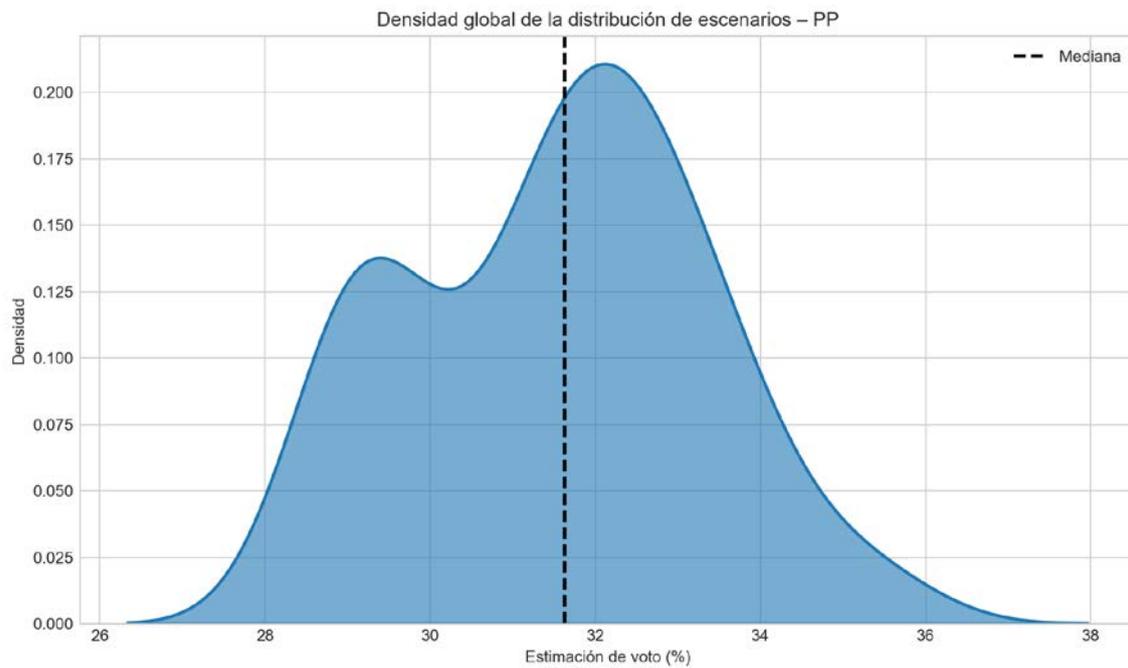


Figura 7. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PP a lo largo de todo el periodo considerado.

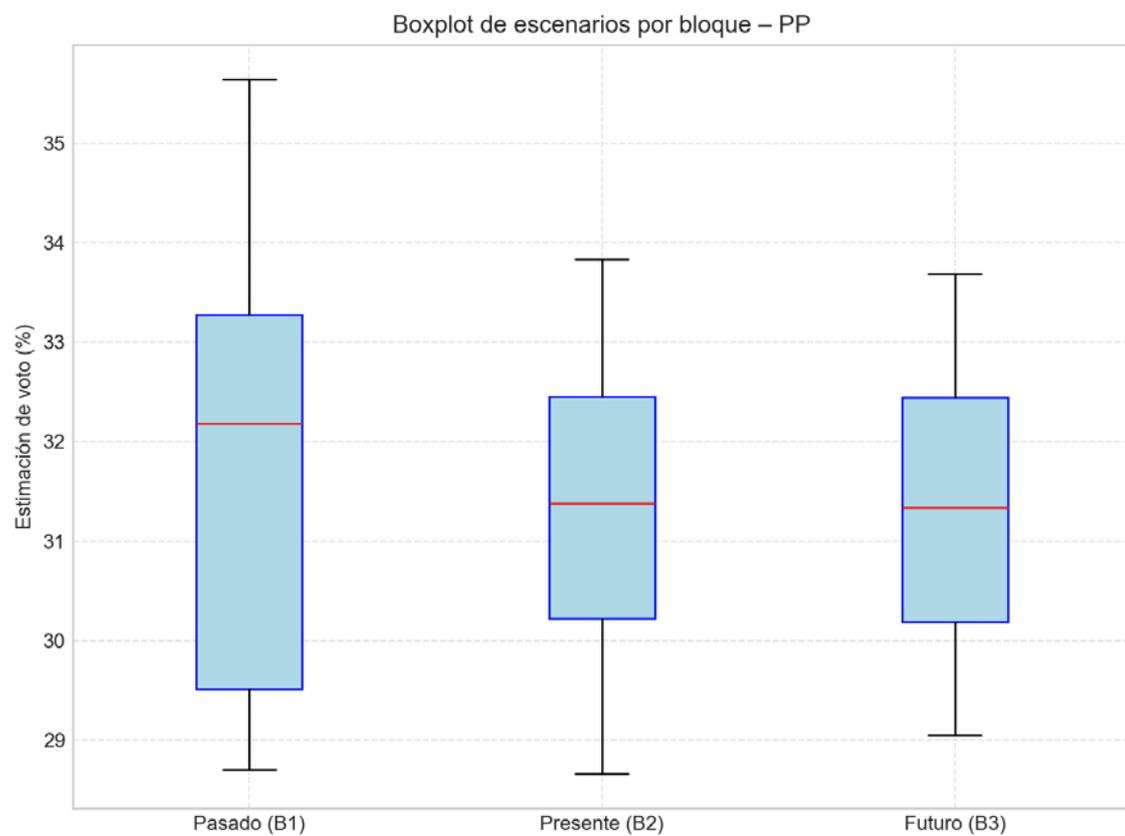


Figura 8. Distribución de escenarios de voto para PP por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PP

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 31.90 | 32.19   | 28.70  | 35.64  |
| Presente (B2) | 31.32 | 31.38   | 28.66  | 33.83  |
| Futuro (B3)   | 31.24 | 31.34   | 29.05  | 33.69  |
| Total         | 31.54 | 31.63   | 28.66  | 35.64  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 3.145 y la desviación estándar 1.774, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (31.54). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 2.720 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 1.451, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

### 1.3 VOX

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para VOX, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

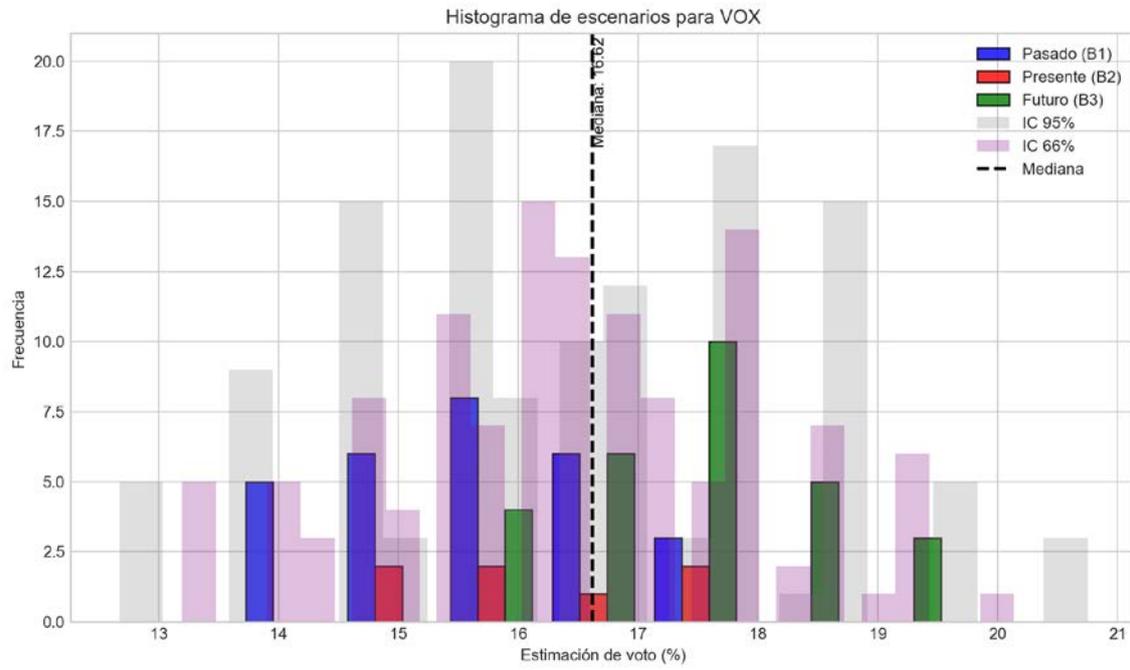


Figura 9. Histograma de escenarios de estimación de voto para VOX, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

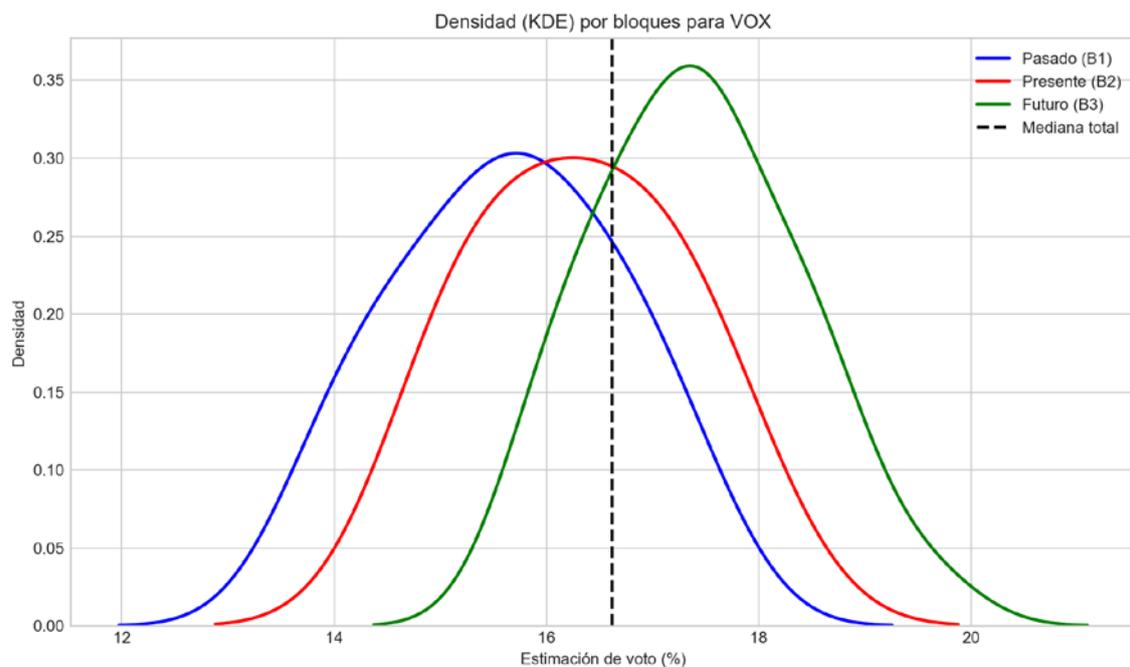
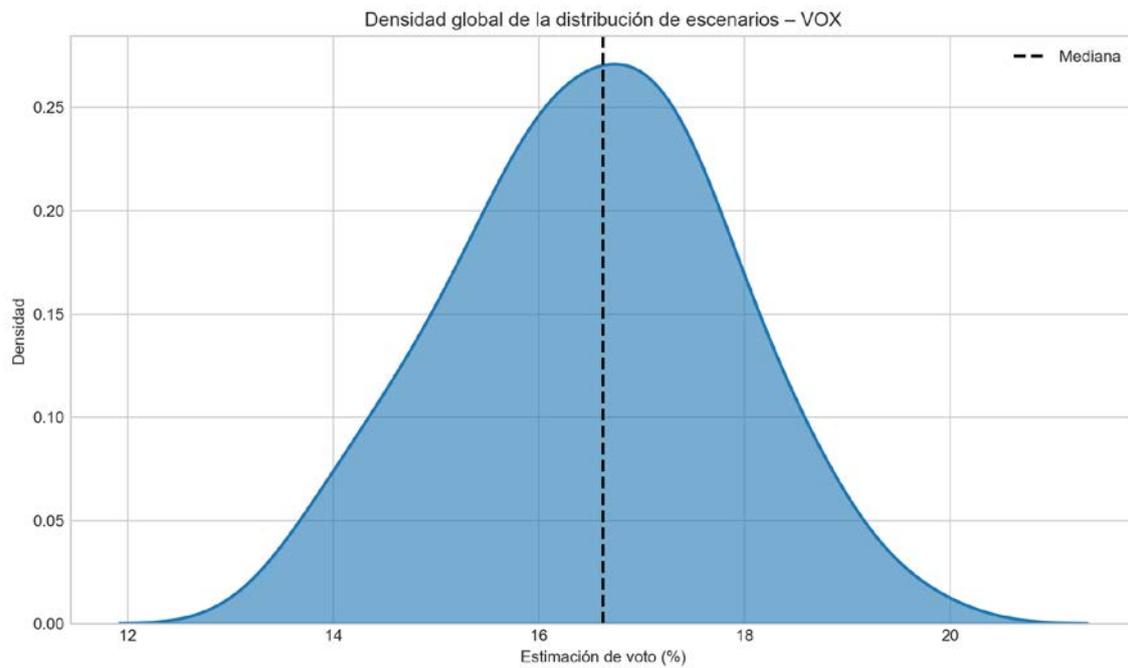
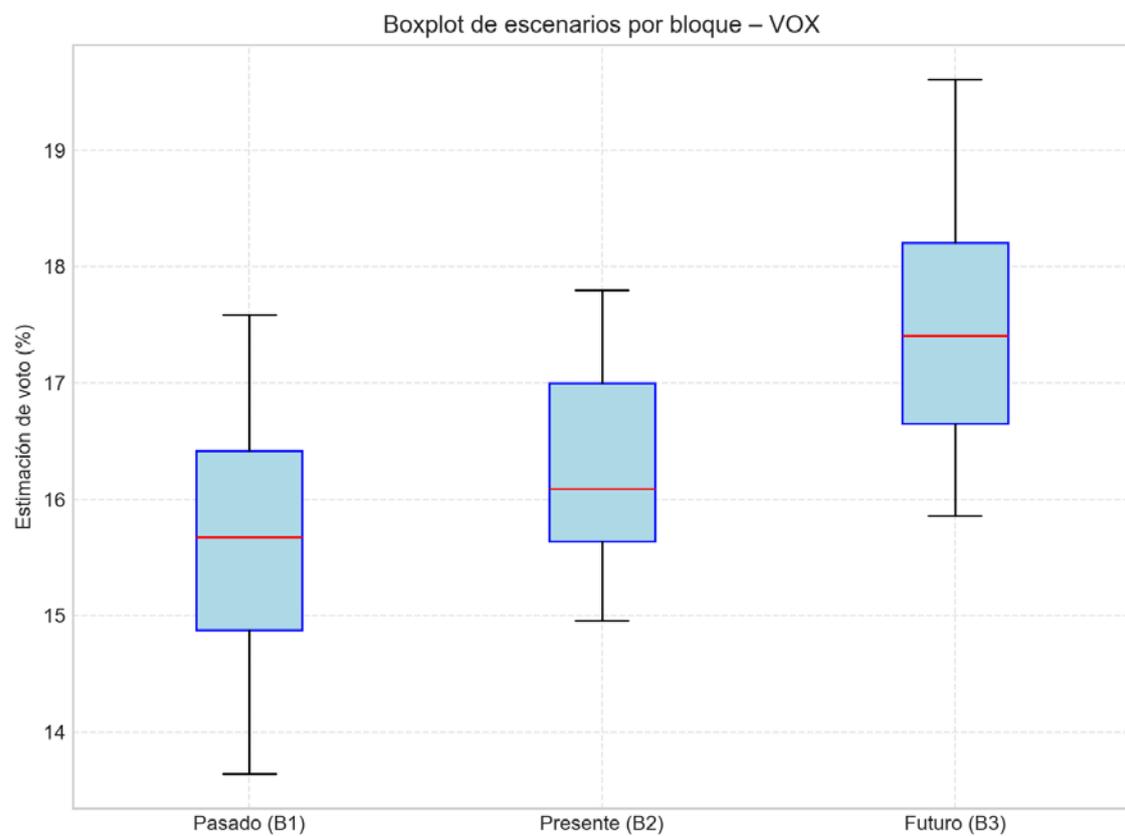


Figura 10. Densidad estimada de los escenarios de voto para VOX, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.



*Figura 11. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para VOX a lo largo de todo el periodo considerado.*



*Figura 12. Distribución de escenarios de voto para VOX por inercias temporalmente diferenciadas.*

### Estadísticos descriptivos para VOX

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 15.64 | 15.68   | 13.64  | 17.59  |
| Presente (B2) | 16.30 | 16.09   | 14.96  | 17.80  |
| Futuro (B3)   | 17.42 | 17.41   | 15.86  | 19.61  |
| Total         | 16.50 | 16.62   | 13.64  | 19.61  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 1.735 y la desviación estándar 1.317, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (16.50). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.730 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 1.065, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.4 SALF

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para SALF, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

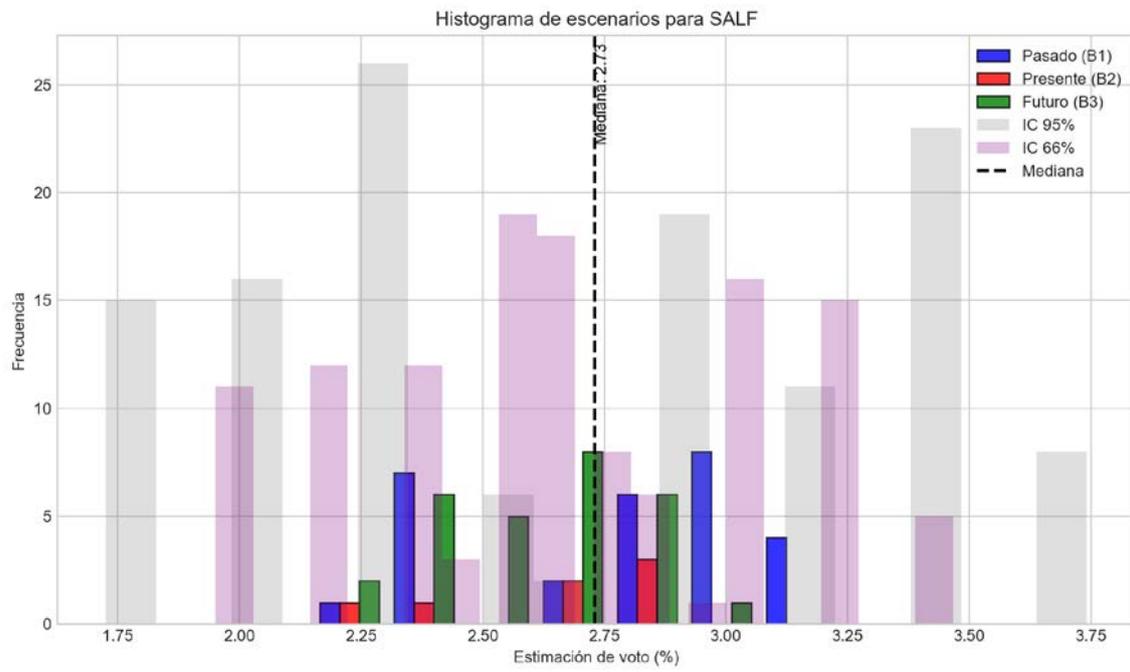


Figura 13. Histograma de escenarios de estimación de voto para SALF, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

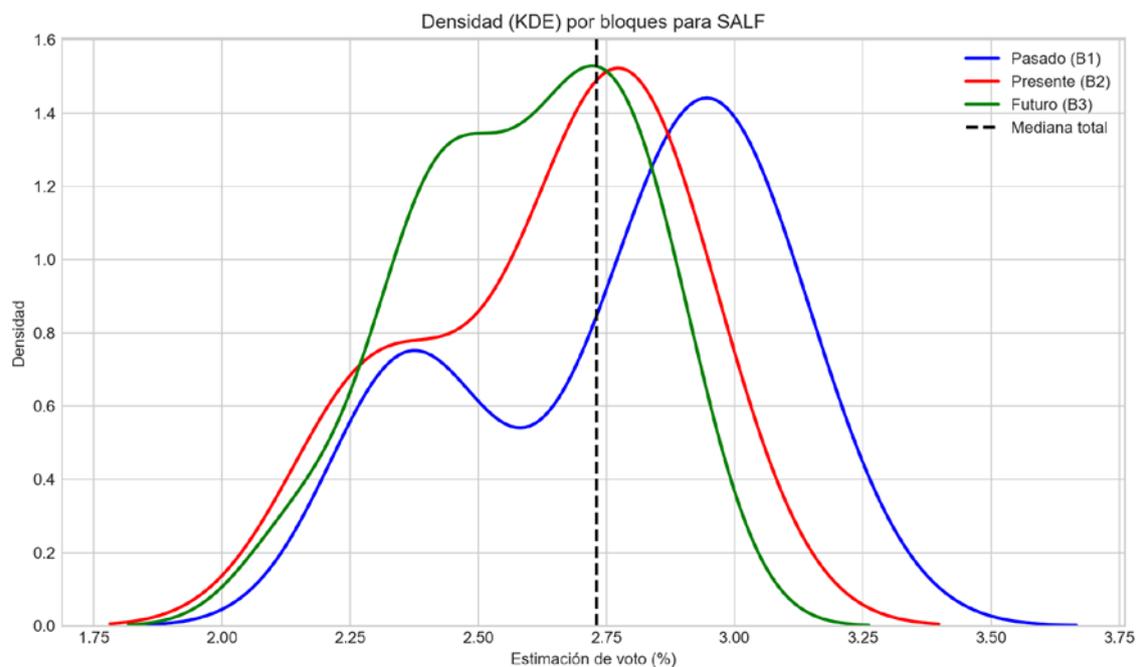
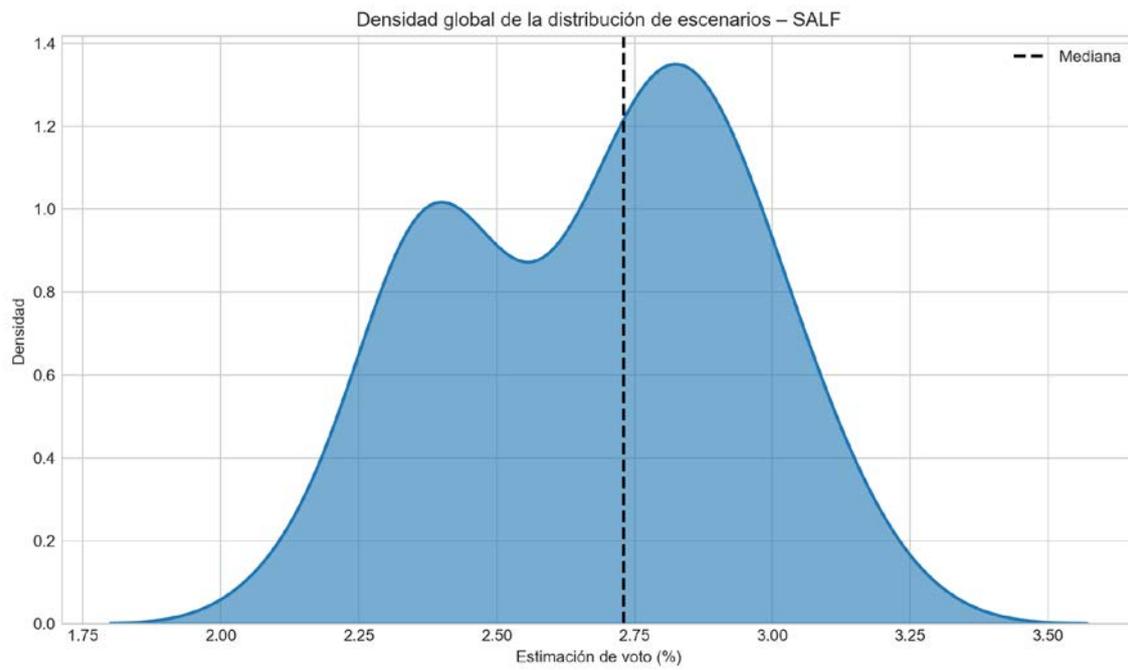
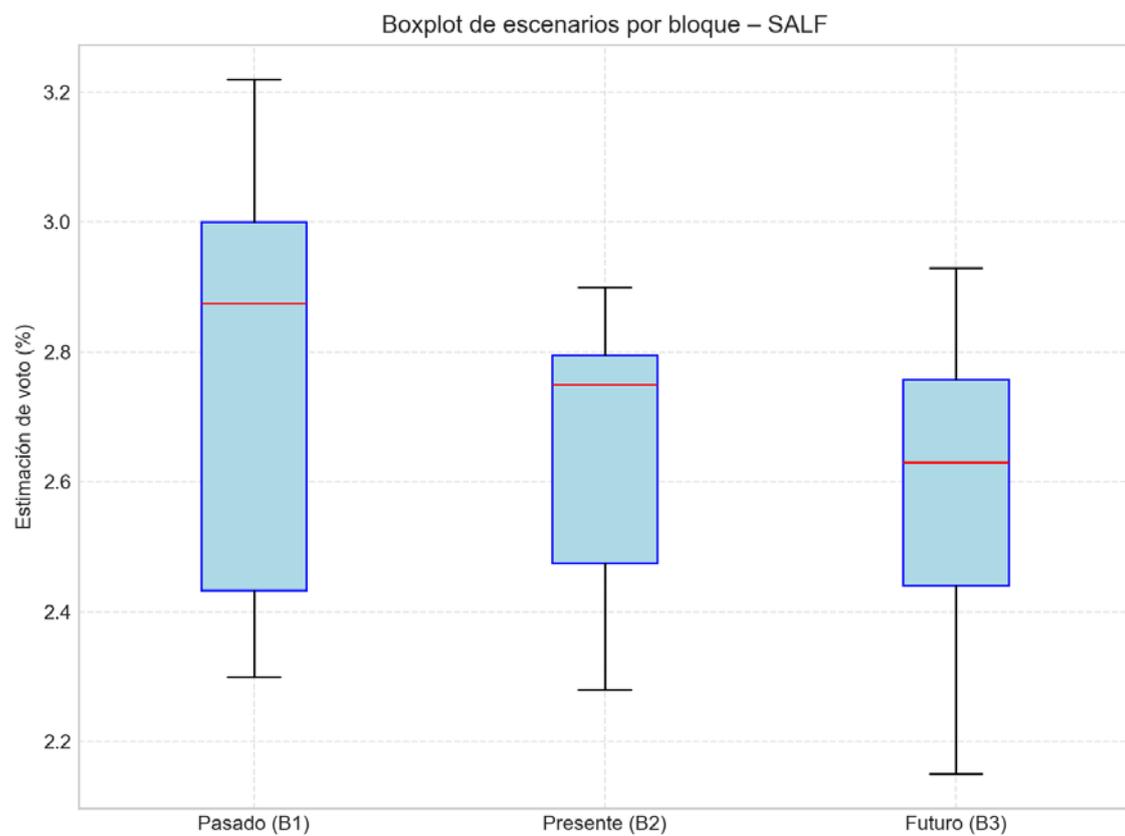


Figura 14. Densidad estimada de los escenarios de voto para SALF, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.



*Figura 15. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para SALF a lo largo de todo el periodo considerado.*



*Figura 16. Distribución de escenarios de voto para SALF por inercias temporalmente diferenciadas.*

### Estadísticos descriptivos para SALF

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 2.78  | 2.88    | 2.30   | 3.22   |
| Presente (B2) | 2.64  | 2.75    | 2.28   | 2.90   |
| Futuro (B3)   | 2.59  | 2.63    | 2.15   | 2.93   |
| Total         | 2.68  | 2.73    | 2.15   | 3.22   |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 0.071 y la desviación estándar 0.267, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (2.68). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.435 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.228, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.5 PAR

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PAR, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

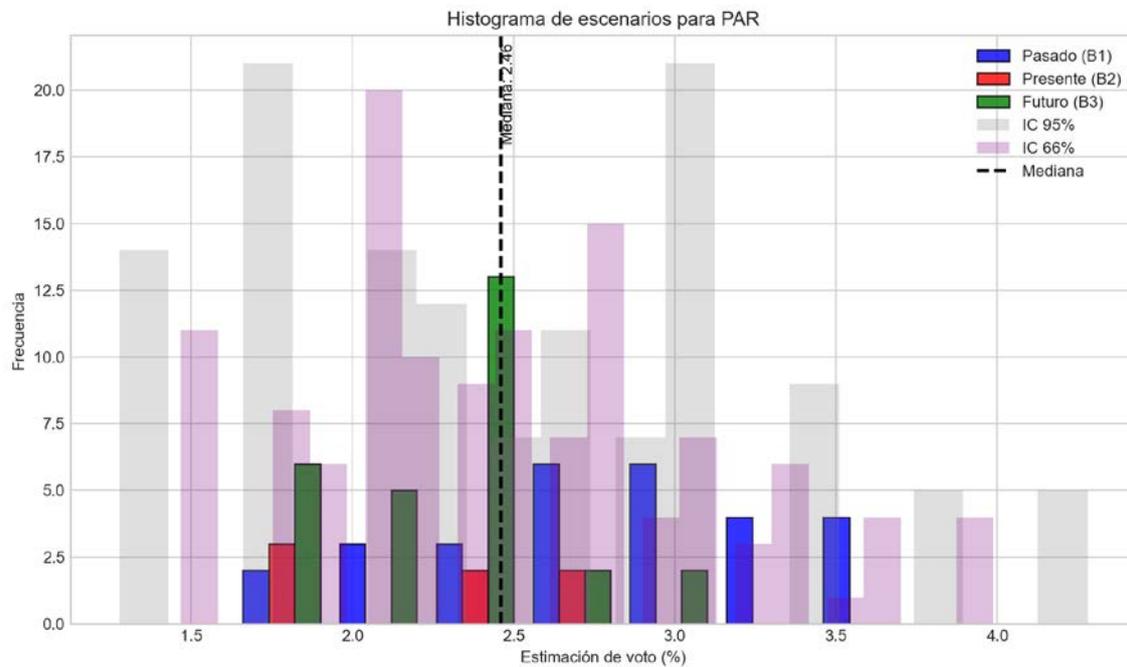


Figura 17. Histograma de escenarios de estimación de voto para PAR, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

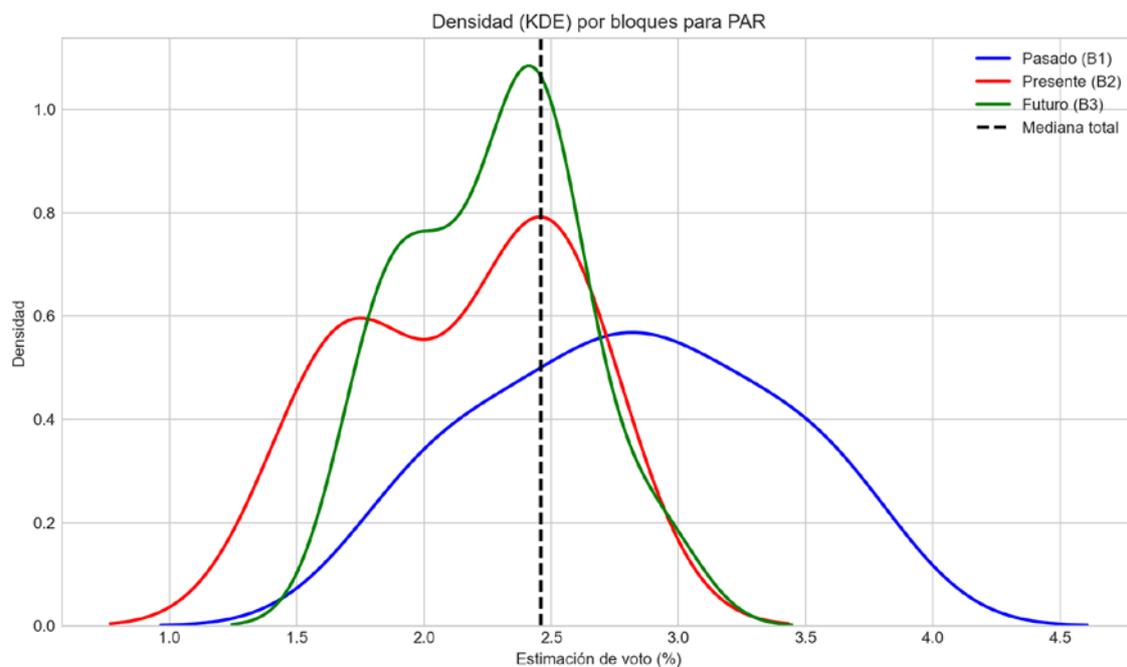


Figura 18. Densidad estimada de los escenarios de voto para PAR, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

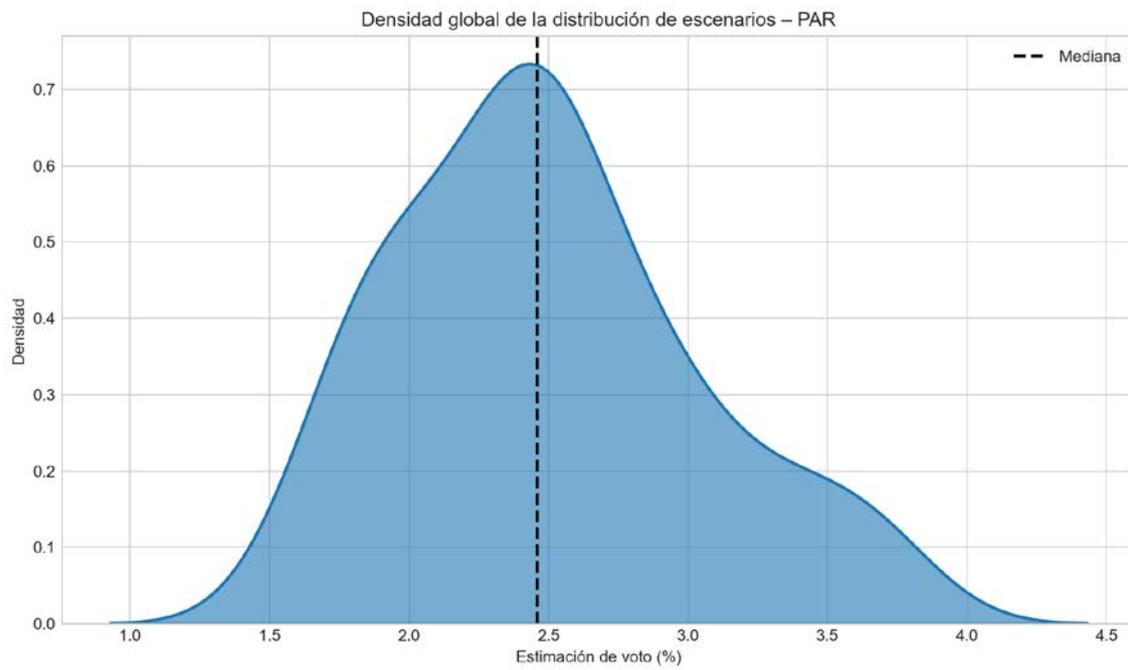


Figura 19. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PAR a lo largo de todo el periodo considerado.

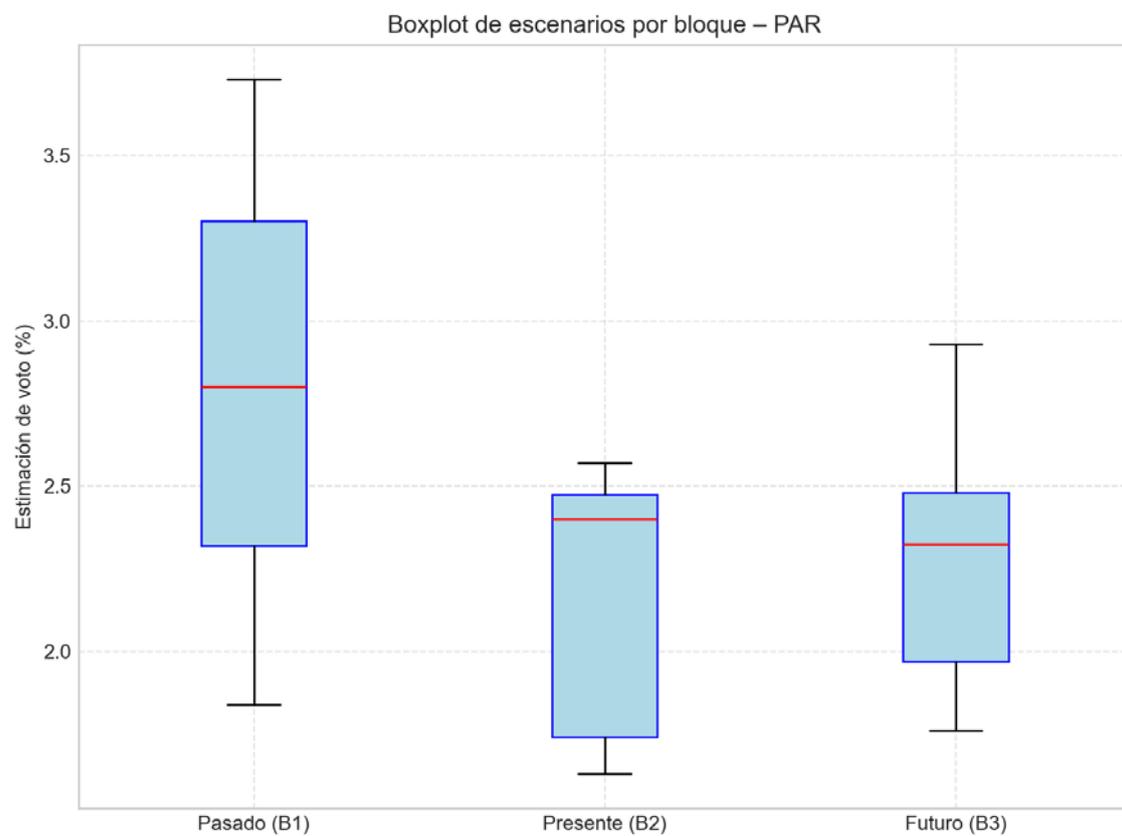


Figura 20. Distribución de escenarios de voto para PAR por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PAR

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 2.81  | 2.80    | 1.84   | 3.73   |
| Presente (B2) | 2.15  | 2.40    | 1.63   | 2.57   |
| Futuro (B3)   | 2.27  | 2.33    | 1.76   | 2.93   |
| Total         | 2.50  | 2.46    | 1.63   | 3.73   |

La dispersión es alta; los escenarios se alejan de la media de forma apreciable, indicando una elevada incertidumbre o variación en la estimación de voto. En términos absolutos, la varianza es 0.286 y la desviación estándar 0.534, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (2.50). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.715 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.417, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría positiva marcada, con una cola alargada hacia valores altos de estimación. Esto indica que, aunque la mayor parte de los escenarios se concentra cerca de la media, existe un conjunto de escenarios que empuja la estimación hacia valores más elevados. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.6 CHUNTA

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para CHUNTA, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

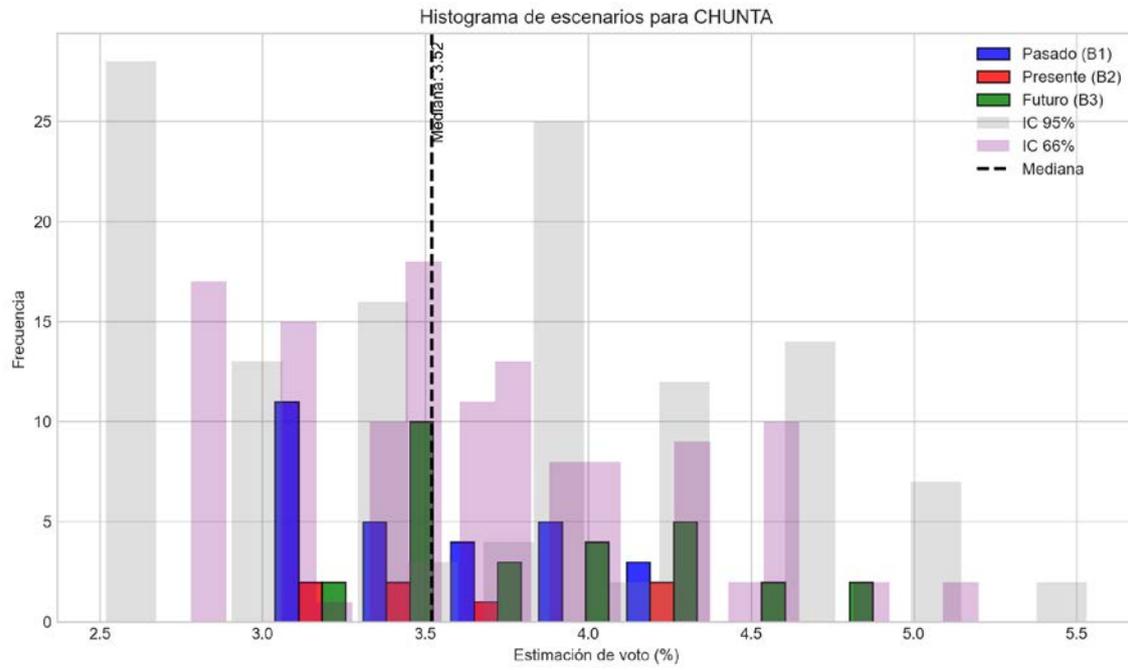


Figura 21. Histograma de escenarios de estimación de voto para CHUNTA, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

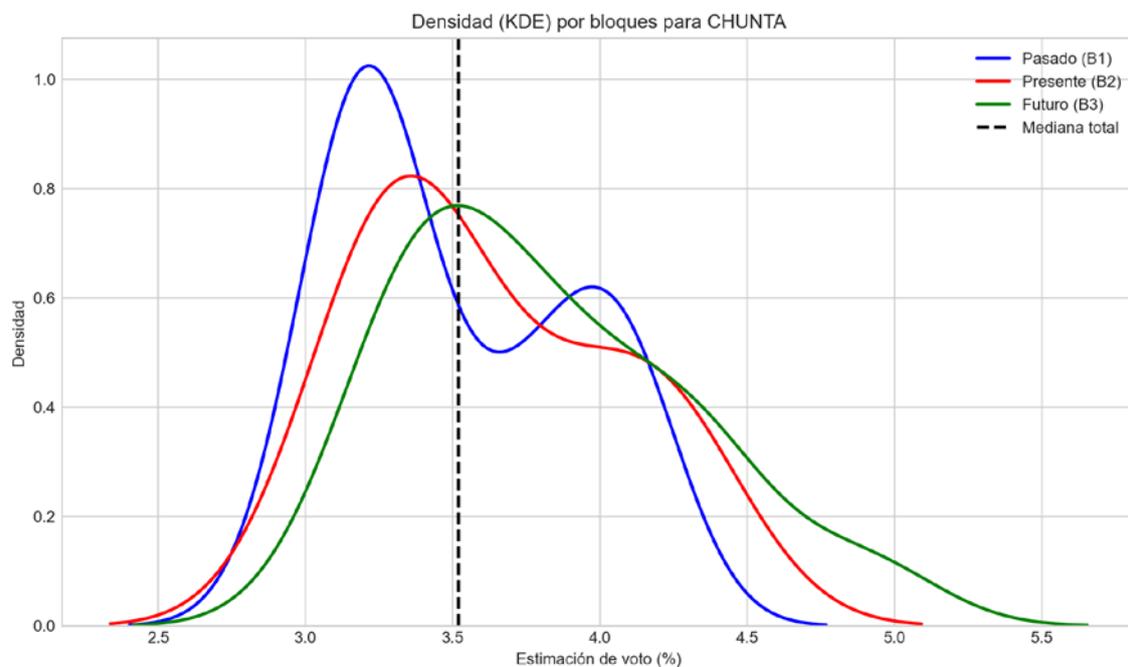


Figura 22. Densidad estimada de los escenarios de voto para CHUNTA, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

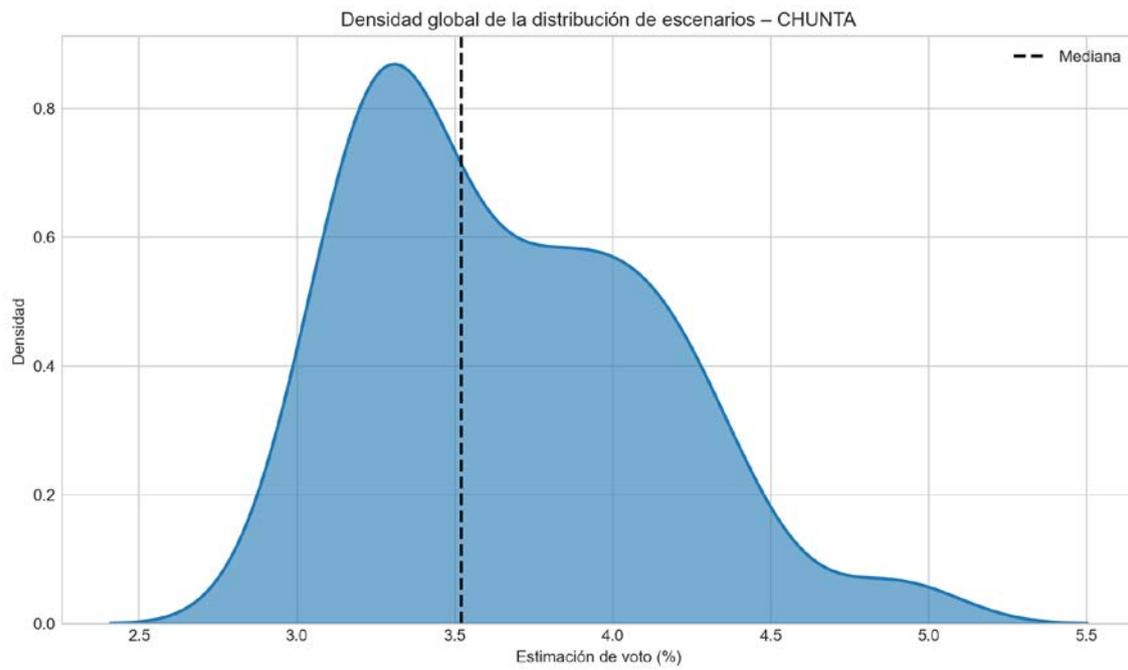


Figura 23. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para CHUNTA a lo largo de todo el periodo considerado.

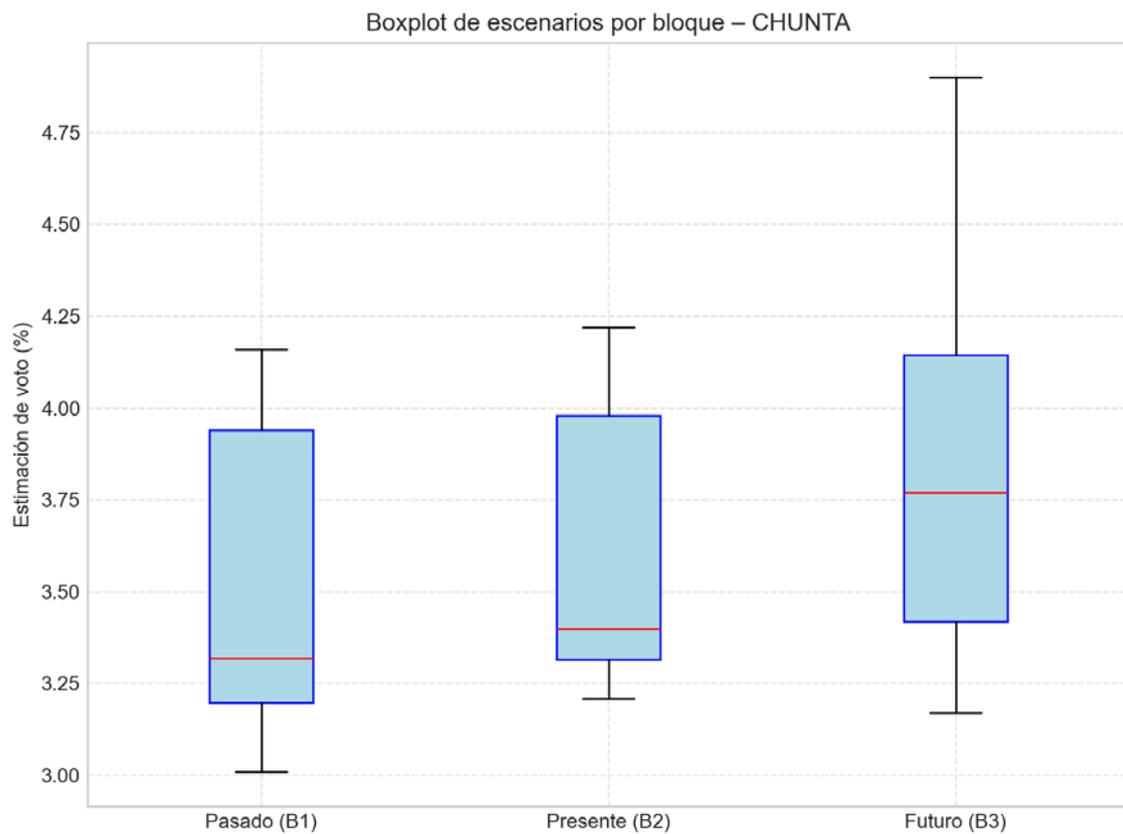


Figura 24. Distribución de escenarios de voto para CHUNTA por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para CHUNTA

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 3.52  | 3.32    | 3.01   | 4.16   |
| Presente (B2) | 3.63  | 3.40    | 3.21   | 4.22   |
| Futuro (B3)   | 3.82  | 3.77    | 3.17   | 4.90   |
| Total         | 3.66  | 3.52    | 3.01   | 4.90   |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 0.210 y la desviación estándar 0.458, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (3.66). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.735 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.389, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría positiva marcada, con una cola alargada hacia valores altos de estimación. Esto indica que, aunque la mayor parte de los escenarios se concentra cerca de la media, existe un conjunto de escenarios que empuja la estimación hacia valores más elevados. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.7 SUMAR

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para SUMAR, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

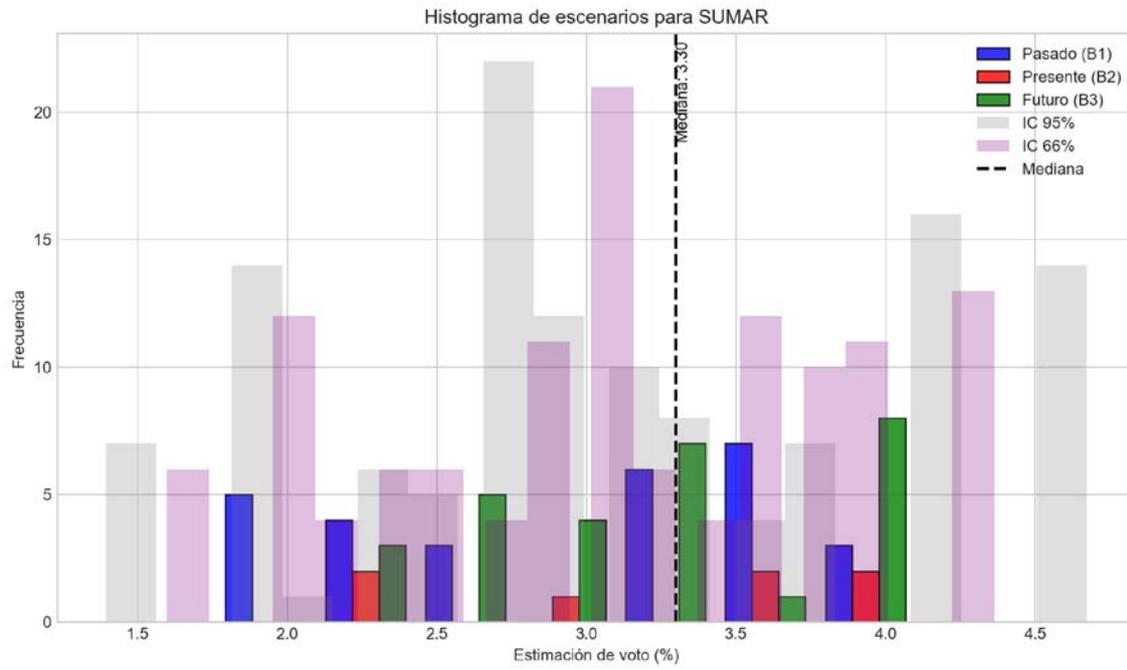


Figura 25. Histograma de escenarios de estimación de voto para SUMAR, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

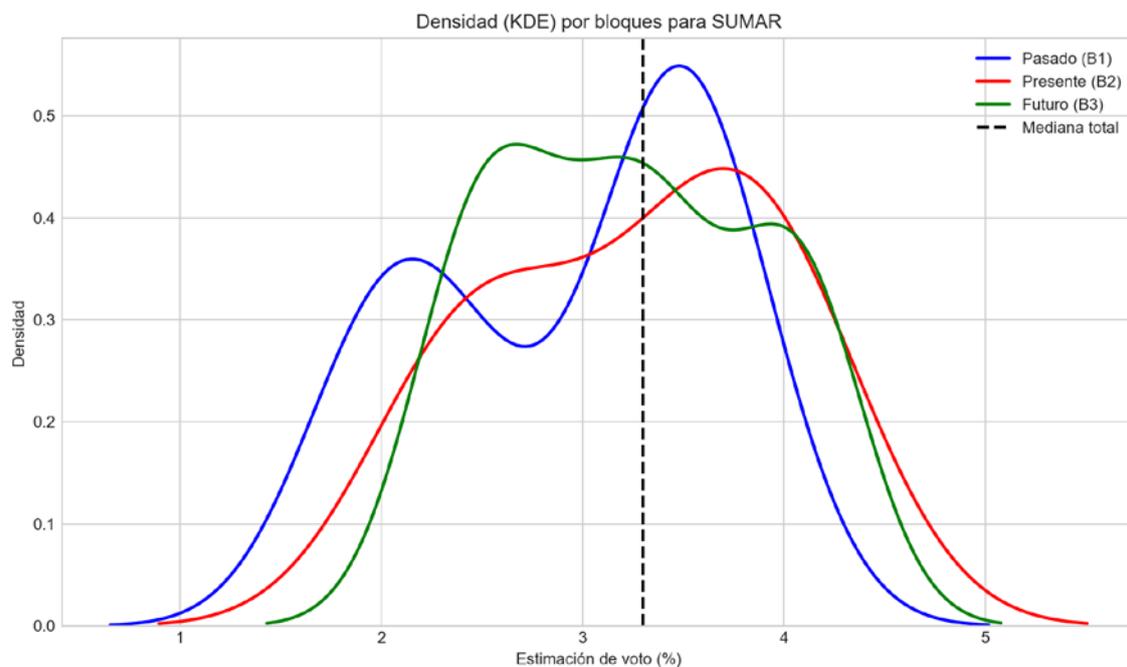


Figura 26. Densidad estimada de los escenarios de voto para SUMAR, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

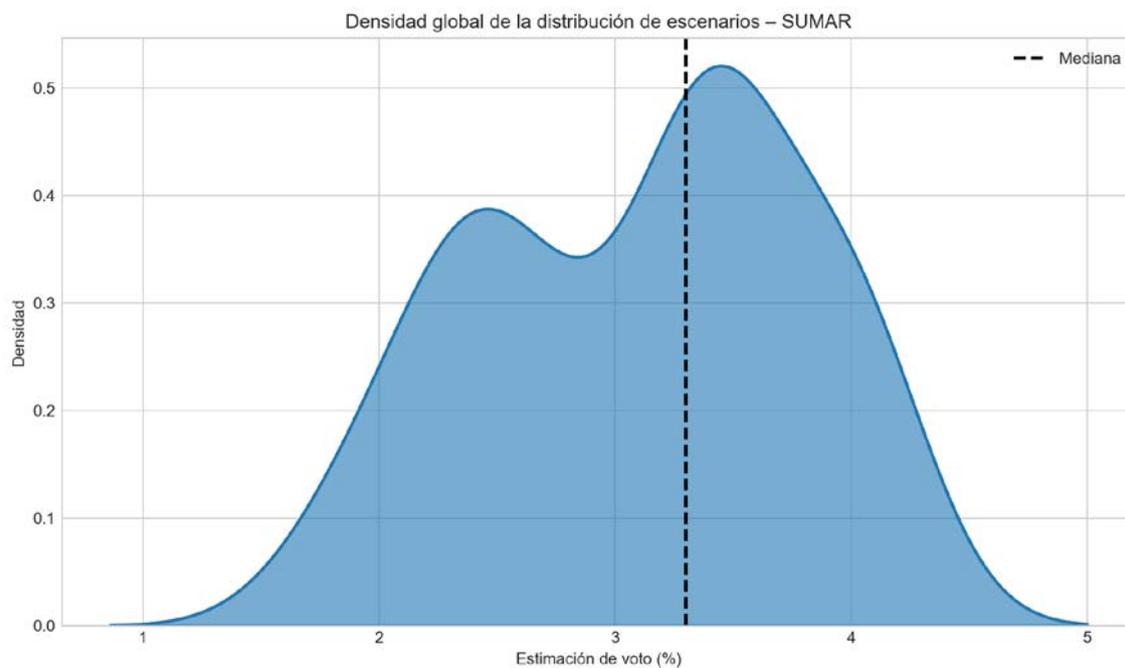


Figura 27. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para SUMAR a lo largo de todo el periodo considerado.

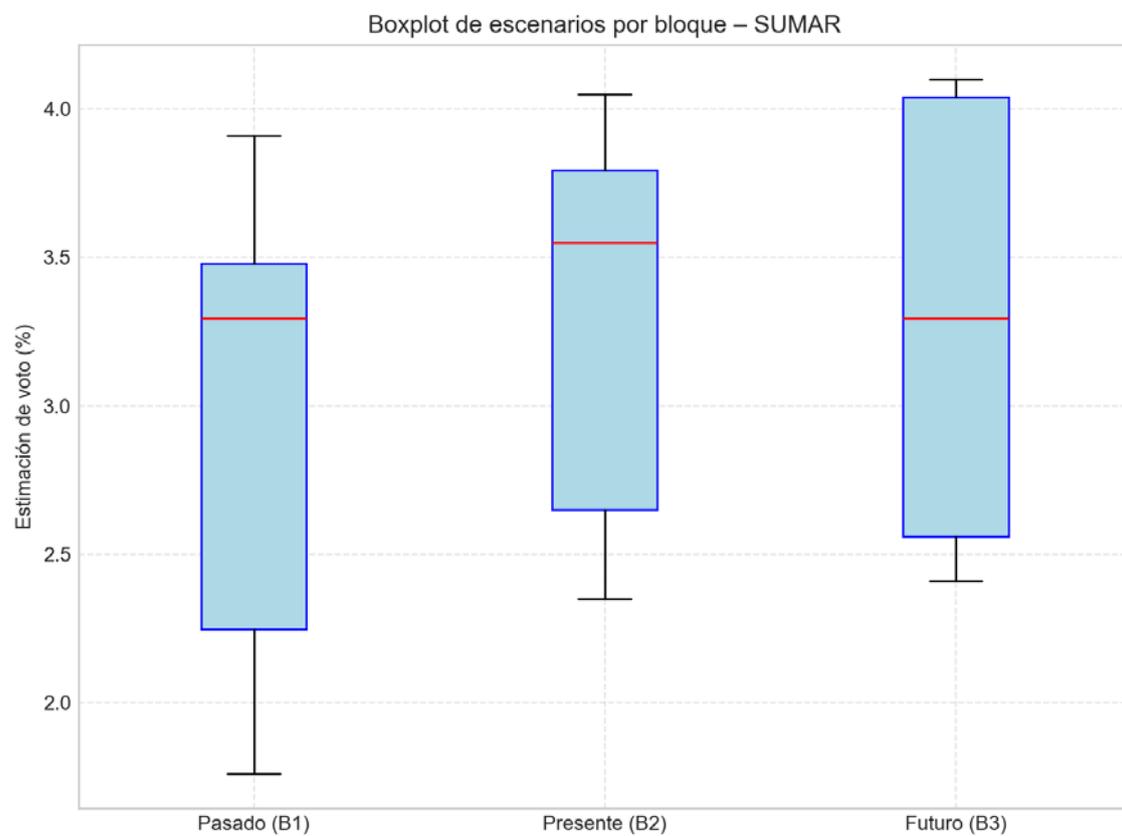


Figura 28. Distribución de escenarios de voto para SUMAR por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para SUMAR

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 2.95  | 3.29    | 1.76   | 3.91   |
| Presente (B2) | 3.26  | 3.55    | 2.35   | 4.05   |
| Futuro (B3)   | 3.23  | 3.29    | 2.41   | 4.10   |
| Total         | 3.11  | 3.30    | 1.76   | 4.10   |

La dispersión es alta; los escenarios se alejan de la media de forma apreciable, indicando una elevada incertidumbre o variación en la estimación de voto. En términos absolutos, la varianza es 0.471 y la desviación estándar 0.686, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (3.11). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.110 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.598, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.8 PODEMOS

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PODEMOS, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

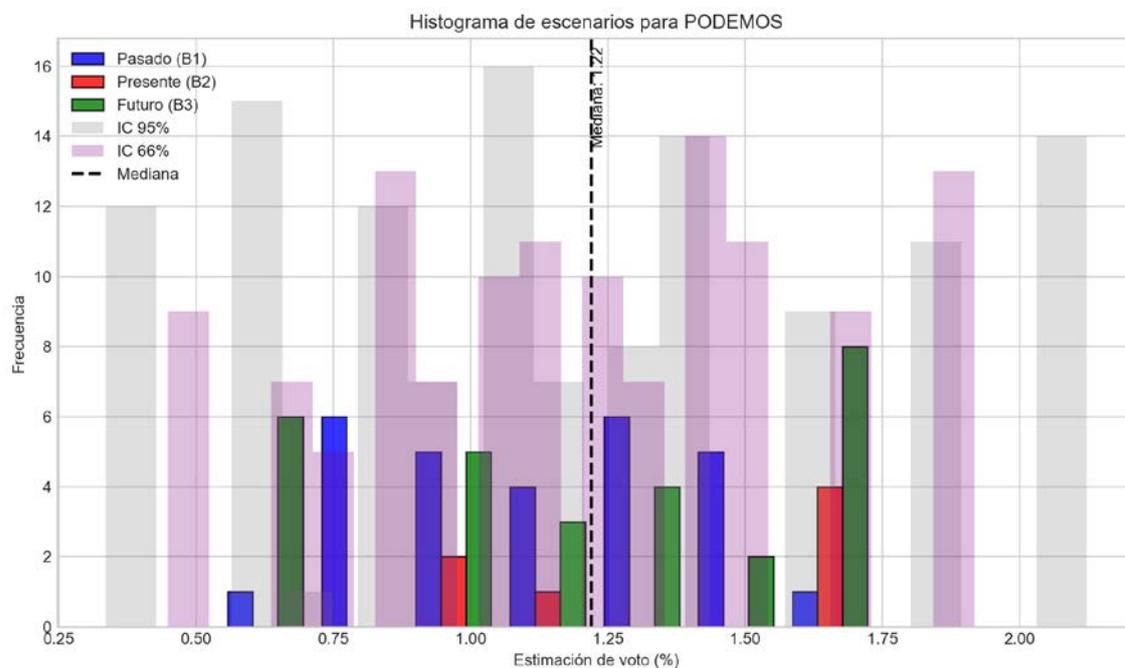


Figura 29. Histograma de escenarios de estimación de voto para PODEMOS, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

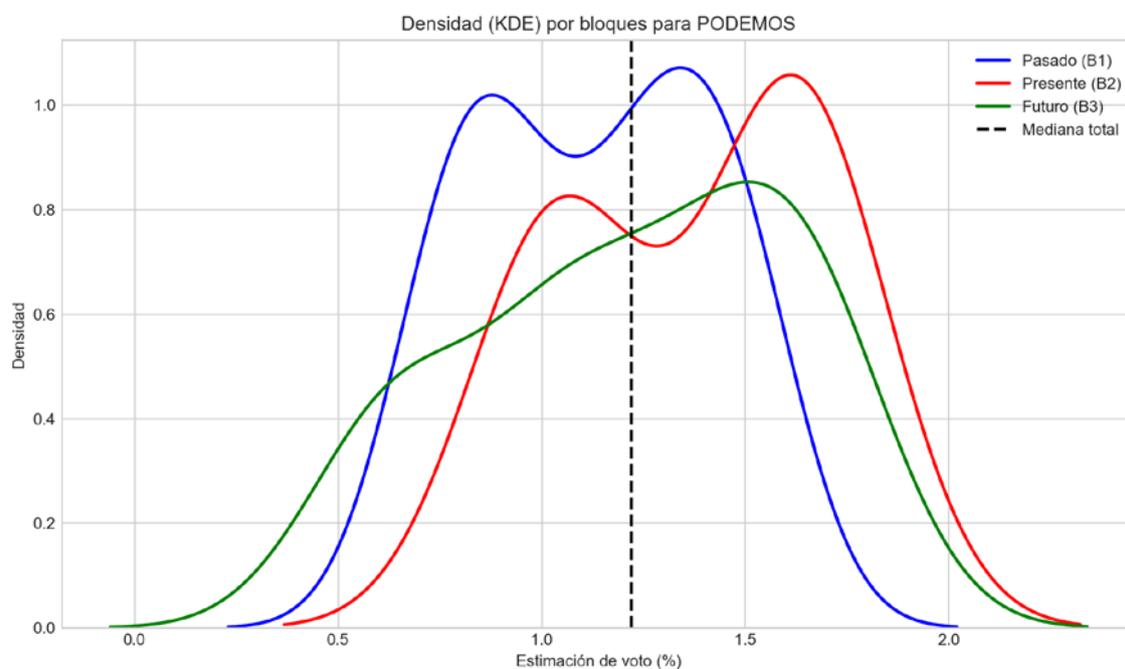


Figura 30. Densidad estimada de los escenarios de voto para PODEMOS, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

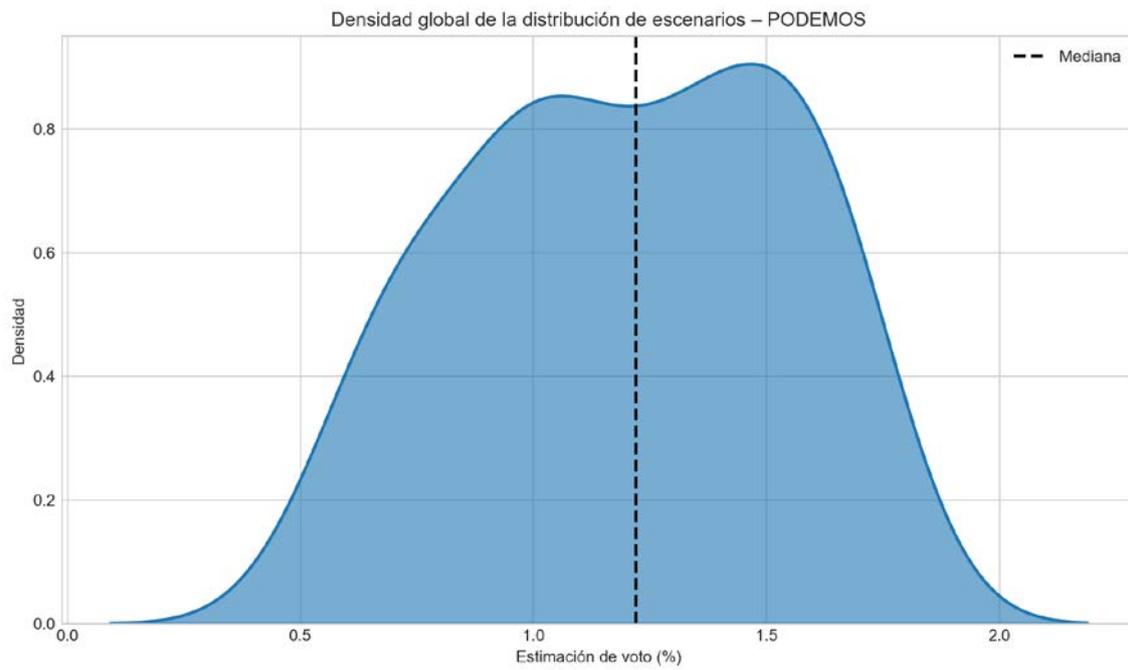


Figura 31. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PODEMOS a lo largo de todo el periodo considerado.

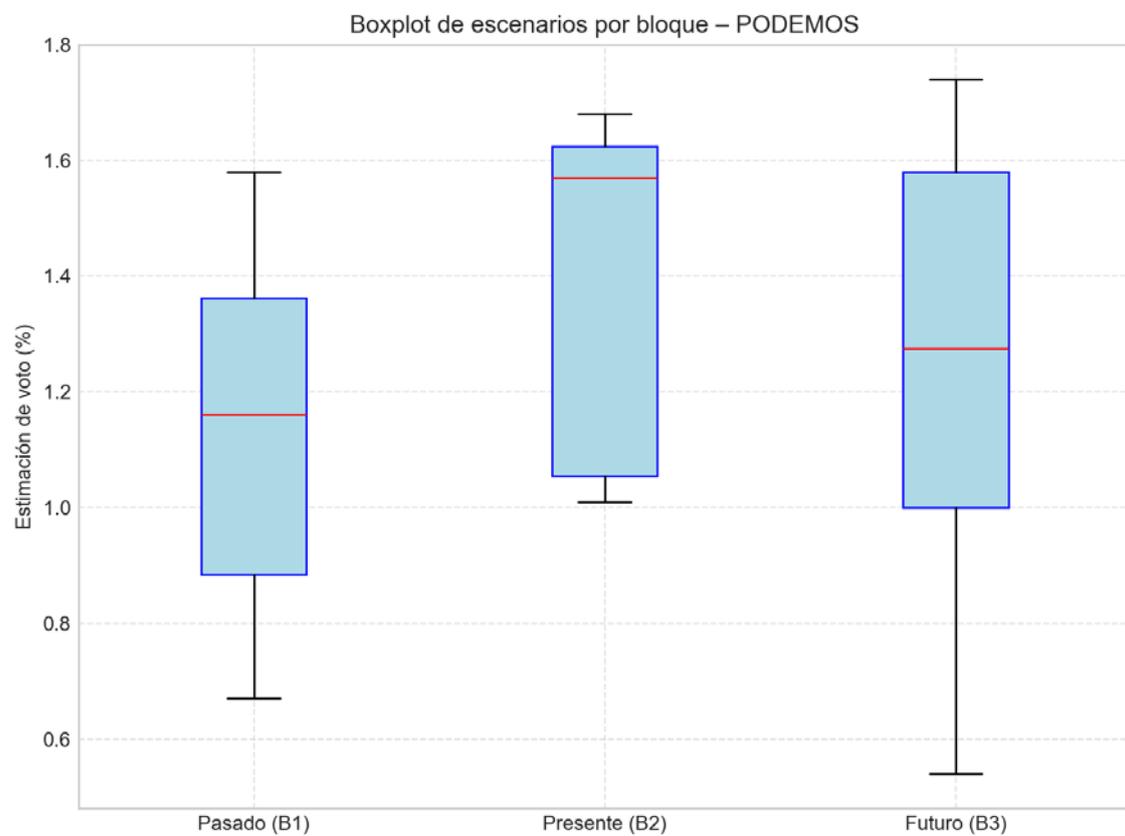


Figura 32. Distribución de escenarios de voto para PODEMOS por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PODEMOS

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 1.13  | 1.16    | 0.67   | 1.58   |
| Presente (B2) | 1.37  | 1.57    | 1.01   | 1.68   |
| Futuro (B3)   | 1.22  | 1.27    | 0.54   | 1.74   |
| Total         | 1.20  | 1.22    | 0.54   | 1.74   |

La dispersión es alta; los escenarios se alejan de la media de forma apreciable, indicando una elevada incertidumbre o variación en la estimación de voto. En términos absolutos, la varianza es 0.117 y la desviación estándar 0.342, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (1.20). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.540 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.295, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.9 TERUEL\_EXISTE

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

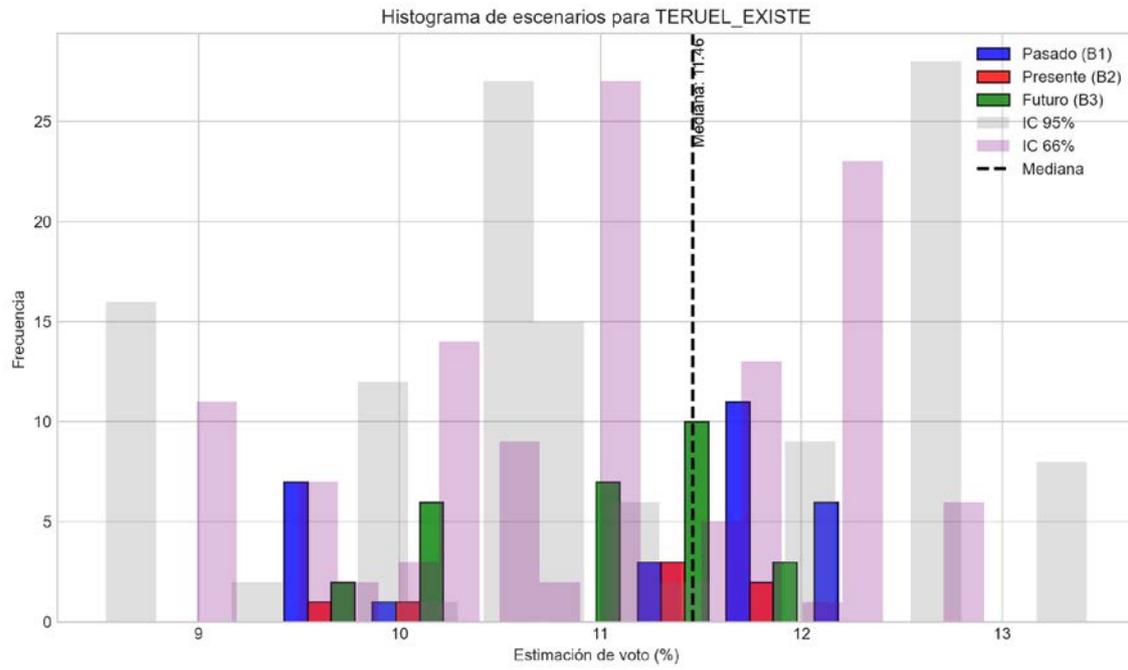


Figura 33. Histograma de escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

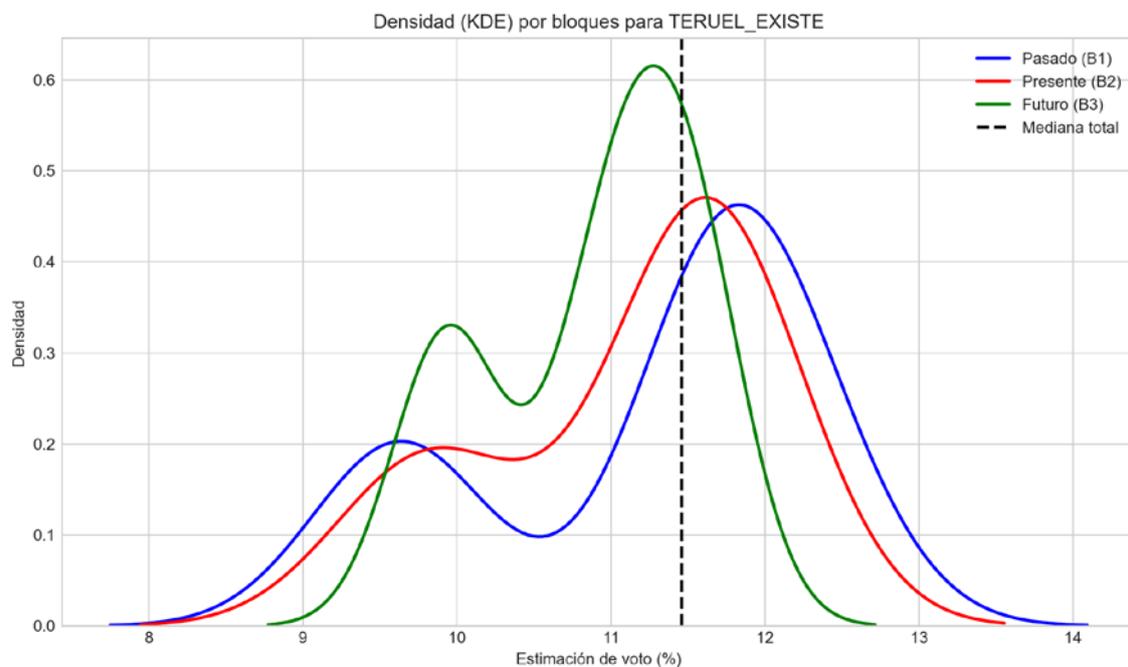


Figura 34. Densidad estimada de los escenarios de voto para TERUEL\_EXISTE, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

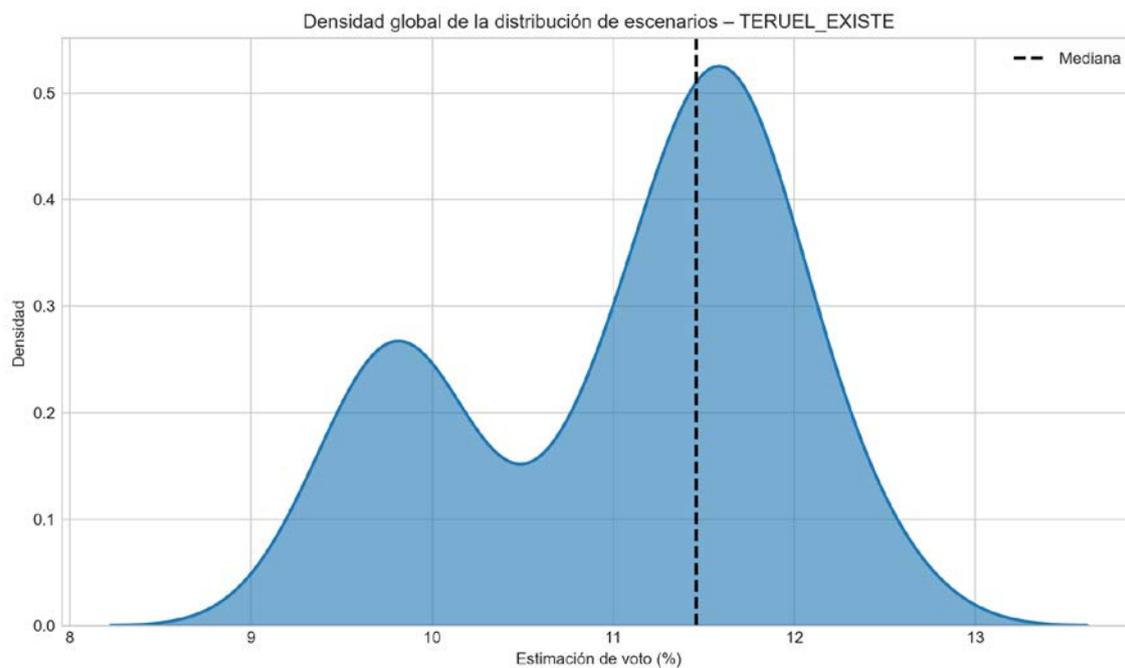


Figura 35. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE a lo largo de todo el periodo considerado.

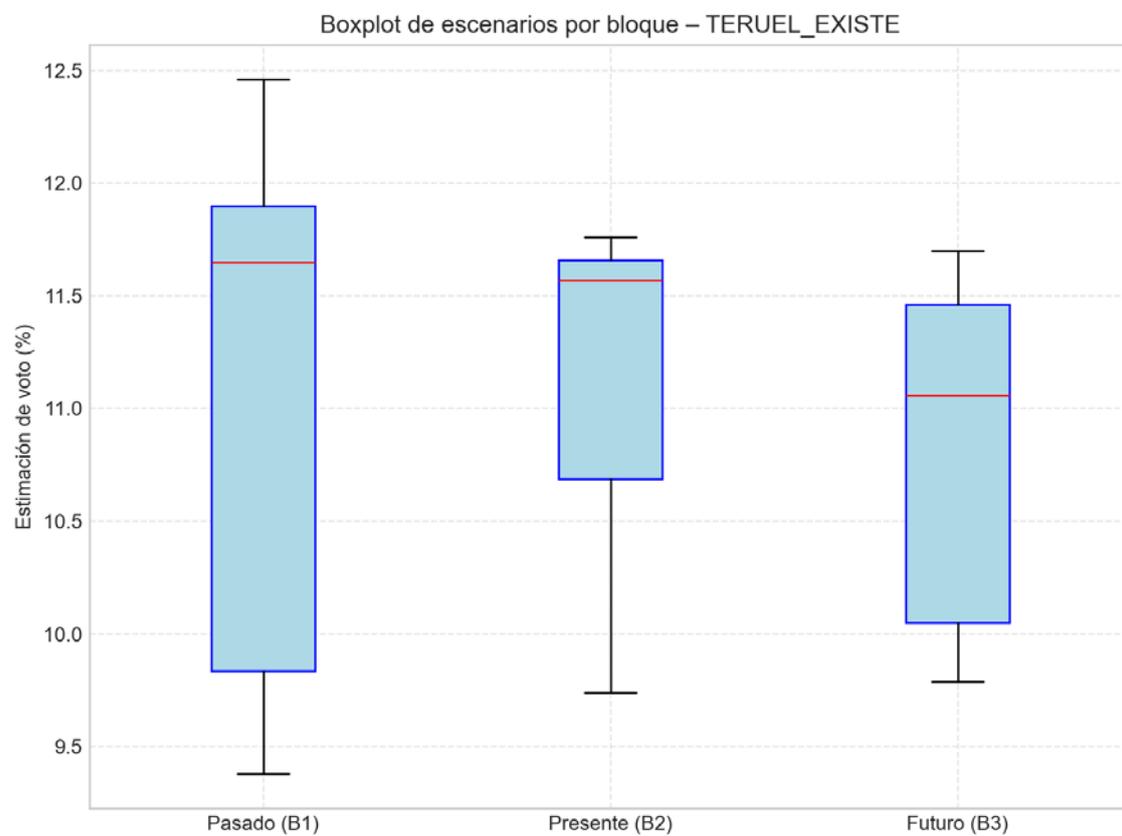


Figura 36. Distribución de escenarios de voto para TERUEL\_EXISTE por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para TERUEL\_EXISTE

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 11.23 | 11.65   | 9.38   | 12.46  |
| Presente (B2) | 11.11 | 11.57   | 9.74   | 11.76  |
| Futuro (B3)   | 10.88 | 11.06   | 9.79   | 11.70  |
| Total         | 11.06 | 11.46   | 9.38   | 12.46  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 0.779 y la desviación estándar 0.883, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (11.06). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.675 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.756, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría negativa clara, con una cola alargada hacia valores bajos. En este caso, una parte de los escenarios desplaza la estimación hacia niveles más reducidos de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## Resumen comparado de la estructura dinámica de error

El siguiente resumen sintetiza, para cada partido y segmento dinámico, el peso relativo de la inercia explicada por el modelo lineal y la calidad de los residuales en términos de estacionariedad, autocorrelación, normalidad y homocedasticidad.

| Partido       | Segmento         | Inercia_relativa | Incertidumbre_relativa | ADF p | DW   | Ljung-Box p | Shapiro p | Breusch-Pagan p |
|---------------|------------------|------------------|------------------------|-------|------|-------------|-----------|-----------------|
| PSOE          | B1<br>(Pasado)   | 0.01             | 0.99                   | 0.004 | 2.86 | 0.000       | 0.014     | 0.641           |
| PSOE          | B2<br>(Presente) | 0.10             | 0.90                   | 0.000 | 2.71 | 0.038       | 0.640     | 0.117           |
| PSOE          | B3<br>(Futuro)   | 0.30             | 0.70                   | 0.192 | 2.46 | 0.092       | 0.002     | 0.420           |
| PSOE          | Completa         | 0.20             | 0.80                   | 0.016 | 2.84 | 0.000       | 0.002     | 0.000           |
| PP            | B1<br>(Pasado)   | 0.09             | 0.91                   | 0.997 | 2.35 | 0.000       | 0.062     | 0.490           |
| PP            | B2<br>(Presente) | 0.50             | 0.50                   | 0.231 | 2.17 | 0.331       | 0.937     | 0.468           |
| PP            | B3<br>(Futuro)   | 0.01             | 0.99                   | 0.594 | 2.03 | 0.001       | 0.257     | 0.676           |
| PP            | Completa         | 0.06             | 0.94                   | 0.313 | 2.35 | 0.000       | 0.030     | 0.014           |
| VOX           | B1<br>(Pasado)   | 0.03             | 0.97                   | 0.447 | 2.97 | 0.000       | 0.315     | 0.746           |
| VOX           | B2<br>(Presente) | 0.29             | 0.71                   | 0.010 | 2.68 | 0.546       | 0.823     | 0.614           |
| VOX           | B3<br>(Futuro)   | 0.03             | 0.97                   | 0.372 | 1.85 | 0.019       | 0.947     | 0.090           |
| VOX           | Completa         | 0.33             | 0.67                   | 0.155 | 2.36 | 0.000       | 0.101     | 0.852           |
| SALF          | B1<br>(Pasado)   | 0.09             | 0.91                   | 1.000 | 2.92 | 0.000       | 0.001     | 0.963           |
| SALF          | B2<br>(Presente) | 0.10             | 0.90                   | 0.164 | 2.51 | 0.325       | 0.858     | 0.070           |
| SALF          | B3<br>(Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.107 | 1.64 | 0.006       | 0.263     | 0.755           |
| SALF          | Completa         | 0.14             | 0.86                   | 0.011 | 2.48 | 0.000       | 0.000     | 0.121           |
| PAR           | B1<br>(Pasado)   | 0.26             | 0.74                   | 0.668 | 3.32 | 0.000       | 0.000     | 0.189           |
| PAR           | B2<br>(Presente) | 0.05             | 0.95                   | 0.021 | 3.10 | 0.114       | 0.240     | 0.496           |
| PAR           | B3<br>(Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.638 | 2.84 | 0.000       | 0.169     | 0.886           |
| PAR           | Completa         | 0.28             | 0.72                   | 0.285 | 2.69 | 0.000       | 0.096     | 0.009           |
| CHUNTA        | B1<br>(Pasado)   | 0.00             | 1.00                   | 0.027 | 2.33 | 0.000       | 0.002     | 0.711           |
| CHUNTA        | B2<br>(Presente) | 0.23             | 0.77                   | 0.009 | 2.75 | 0.067       | 0.131     | 0.996           |
| CHUNTA        | B3<br>(Futuro)   | 0.10             | 0.90                   | 0.142 | 2.17 | 0.000       | 0.061     | 0.468           |
| CHUNTA        | Completa         | 0.05             | 0.95                   | 0.223 | 2.07 | 0.000       | 0.000     | 0.170           |
| SUMAR         | B1<br>(Pasado)   | 0.03             | 0.97                   | 0.619 | 2.51 | 0.000       | 0.000     | 0.642           |
| SUMAR         | B2<br>(Presente) | 0.02             | 0.98                   | 0.000 | 2.54 | 0.021       | 0.278     | 0.173           |
| SUMAR         | B3<br>(Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.160 | 2.67 | 0.000       | 0.003     | 0.820           |
| SUMAR         | Completa         | 0.04             | 0.96                   | 0.691 | 2.56 | 0.000       | 0.000     | 0.476           |
| PODEMOS       | B1<br>(Pasado)   | 0.17             | 0.83                   | 0.004 | 2.30 | 0.000       | 0.000     | 0.045           |
| PODEMOS       | B2<br>(Presente) | 0.00             | 1.00                   | 0.000 | 2.37 | 0.021       | 0.017     | 0.402           |
| PODEMOS       | B3<br>(Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.794 | 1.90 | 0.000       | 0.028     | 0.855           |
| PODEMOS       | Completa         | 0.03             | 0.97                   | 0.090 | 1.92 | 0.000       | 0.006     | 0.015           |
| TERUEL_EXISTE | B1<br>(Pasado)   | 0.03             | 0.97                   | 0.995 | 2.55 | 0.000       | 0.000     | 0.745           |
| TERUEL_EXISTE | B2<br>(Presente) | 0.21             | 0.79                   | 0.008 | 2.51 | 0.056       | 0.464     | 0.130           |

|               |               |      |      |       |      |       |       |       |
|---------------|---------------|------|------|-------|------|-------|-------|-------|
| TERUEL_EXISTE | B3 (Futuro)   | 0.06 | 0.94 | 0.324 | 2.77 | 0.000 | 0.004 | 0.760 |
| TERUEL_EXISTE | Completa      | 0.06 | 0.94 | 0.040 | 2.66 | 0.000 | 0.000 | 0.008 |
| Otros         | B1 (Pasado)   | 0.01 | 0.99 | 0.101 | 2.63 | 0.000 | 0.000 | 0.972 |
| Otros         | B2 (Presente) | 0.28 | 0.72 | 0.036 | 2.53 | 0.113 | 0.731 | 0.119 |
| Otros         | B3 (Futuro)   | 0.01 | 0.99 | 0.001 | 2.57 | 0.000 | 0.000 | 0.833 |
| Otros         | Completa      | 0.01 | 0.99 | 0.166 | 2.68 | 0.000 | 0.000 | 0.013 |
| En_blanco     | B1 (Pasado)   | 0.00 | 1.00 | 0.951 | 2.38 | 0.000 | 0.021 | 0.441 |
| En_blanco     | B2 (Presente) | 0.48 | 0.52 | 0.067 | 1.92 | 0.350 | 0.937 | 0.263 |
| En_blanco     | B3 (Futuro)   | 0.37 | 0.63 | 0.937 | 0.37 | 0.000 | 0.009 | 0.002 |
| En_blanco     | Completa      | 0.04 | 0.96 | 0.087 | 0.42 | 0.000 | 0.000 | 0.114 |

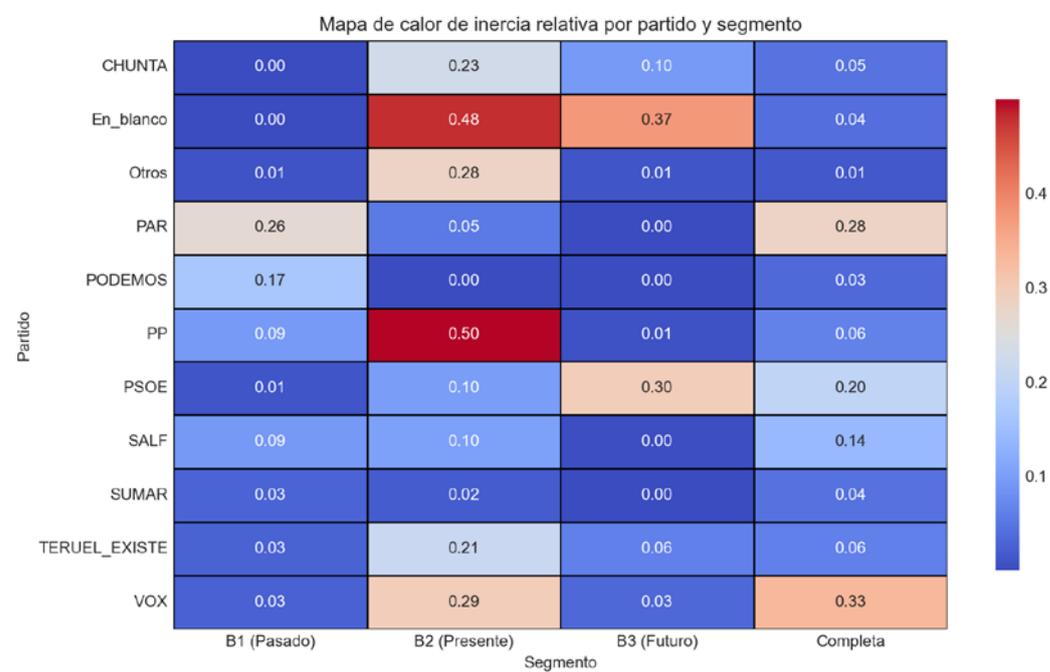


Figura 74. Mapa de calor de inercia relativa por partido y segmento

Este mapa de calor muestra la proporción de varianza explicada por la estructura de inercia en cada segmento.

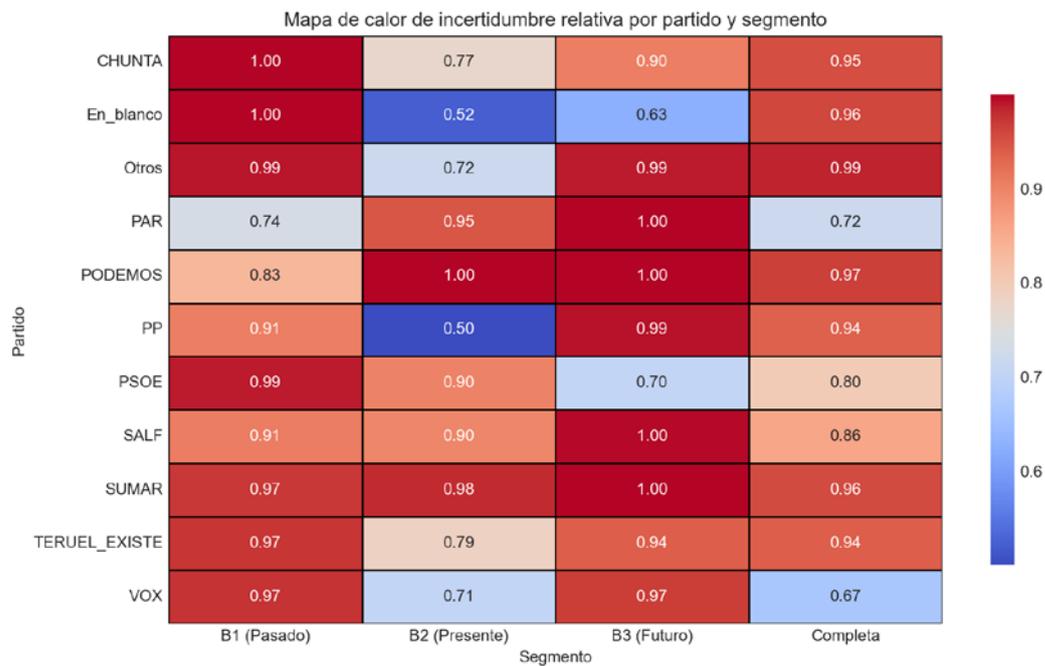


Figura 75. Mapa de calor de incertidumbre relativa por partido y segmento

Este mapa refleja el peso relativo de la incertidumbre que permanece tras descontar la inercia estructural.

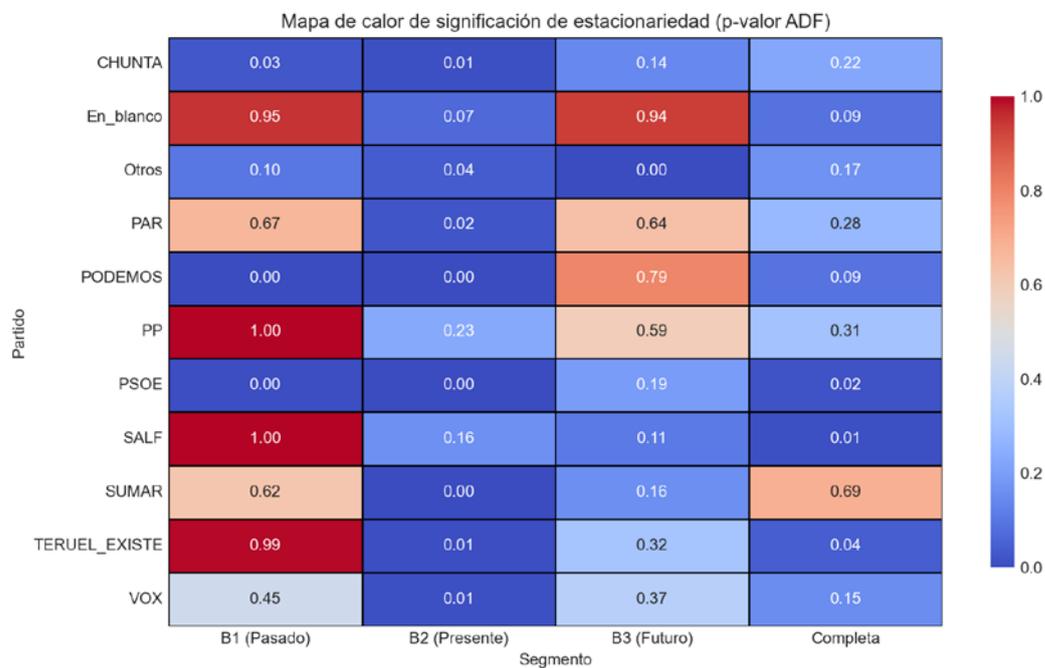


Figura 76. Mapa de calor de significación de estacionariedad (p-valor ADF)

Valores pequeños indican mayor evidencia de estacionariedad en los residuales; valores altos apuntan a componentes no estacionarios que no quedan plenamente recogidos por el modelo.

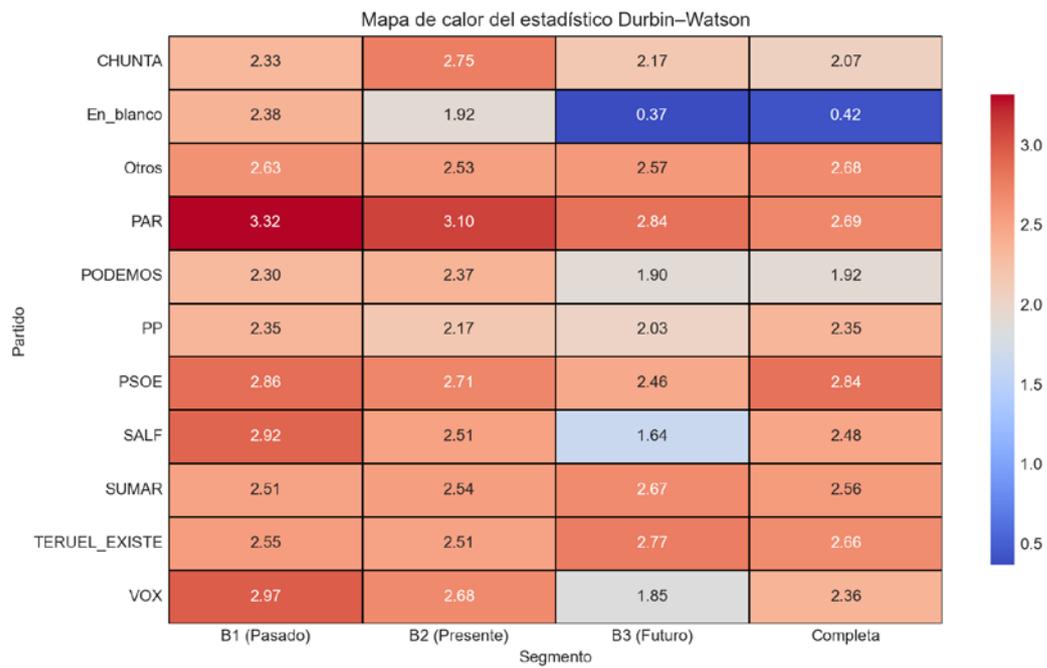


Figura 77. Mapa de calor del estadístico Durbin–Watson

Valores próximos a 2 sugieren ausencia de autocorrelación, mientras que valores alejados de este centro indican posibles dependencias entre escenarios en los residuales.

## Ranking sintético de estabilidad dinámica

El ranking siguiente ordena a los partidos según un índice sintético de estabilidad dinámica, que combina el peso de la inercia de fondo con la calidad de los residuales. Los primeros puestos muestran aquellas dinámicas de apoyo electoral en las que la tendencia capturada es robusta y la parte aleatoria se aproxima a un ruido estabilizado; las posiciones inferiores concentran dinámicas más volátiles y estructuras de error menos favorables.

| Posición | Partido       | Índice de estabilidad dinámica |
|----------|---------------|--------------------------------|
| 1        | VOX           | 0.31                           |
| 2        | PAR           | 0.21                           |
| 3        | SUMAR         | 0.14                           |
| 4        | PSOE          | 0.12                           |
| 5        | SALF          | 0.10                           |
| 6        | PP            | 0.07                           |
| 7        | CHUNTA        | 0.07                           |
| 8        | En_blanco     | 0.04                           |
| 9        | TERUEL_EXISTE | 0.04                           |
| 10       | PODEMOS       | 0.03                           |
| 11       | Otros         | 0.03                           |

## Mapa conceptual de inercia e incertidumbre

El mapa conceptual sitúa a los partidos en un espacio bidimensional definido por el peso de la inercia estructural y el nivel de incertidumbre residual. De este modo, se visualizan tanto los perfiles más consolidados y previsibles como aquellos más expuestos a cambios bruscos.

|              | Baja incertidumbre       | Alta incertidumbre                       |
|--------------|--------------------------|--|
| Baja inercia | -                        | CHUNTA, SUMAR, PODEMOS, Otros, En_blanco |
| Alta inercia | PSOE, PP, VOX, SALF, PAR | TERUEL_EXISTE                            |

Los partidos situados en el cuadrante de alta inercia y baja incertidumbre representan perfiles relativamente consolidados, donde la dinámica y el componente aleatorio apuntan a un comportamiento previsible. En el extremo opuesto, la combinación de baja inercia y alta incertidumbre remite a escenarios más abiertos, en los que pequeñas perturbaciones pueden traducirse en reconfiguraciones de apoyo más abruptas.

En conjunto, el análisis de escenarios confirma que la dinámica de cada partido combina un componente estructural relativamente estable con una fracción de incertidumbre asociada a shocks coyunturales, cambios de contexto y reacciones del electorado. La comparación entre partidos permite diferenciar perfiles más inerciales y previsibles de otros donde la volatilidad y la sensibilidad a los cambios del entorno adquieren un peso mayor.

# ZARAGOZA

## Distribución de escenarios de estimación de voto por partido

### 1.1 PSOE

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PSOE, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

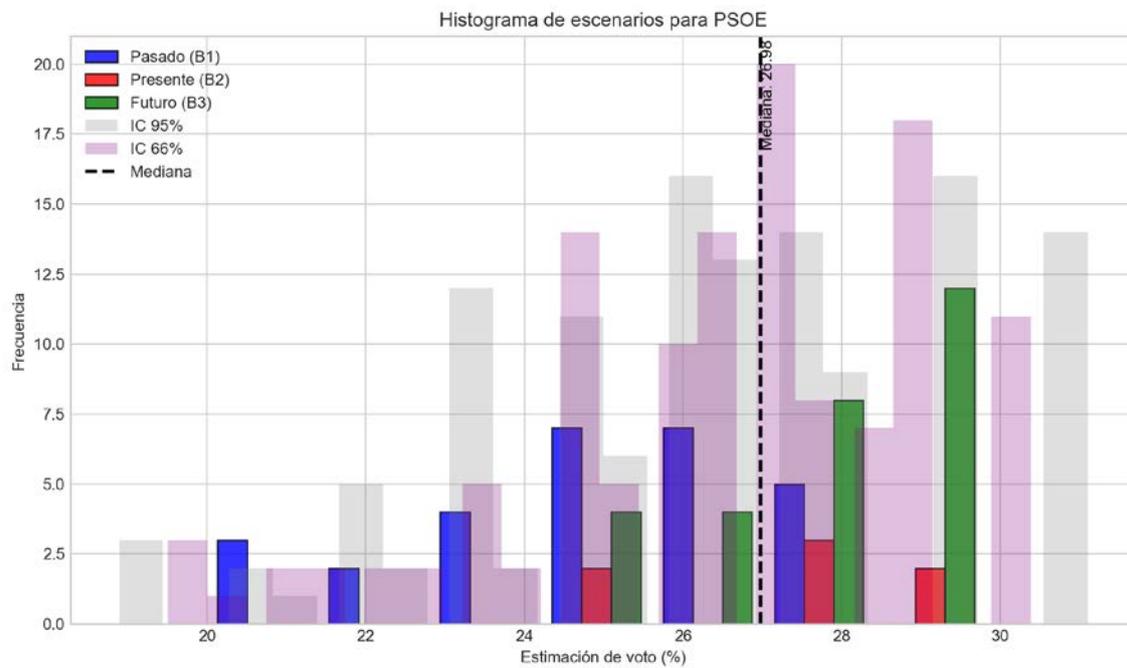


Figura 1. Histograma de escenarios de estimación de voto para PSOE, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

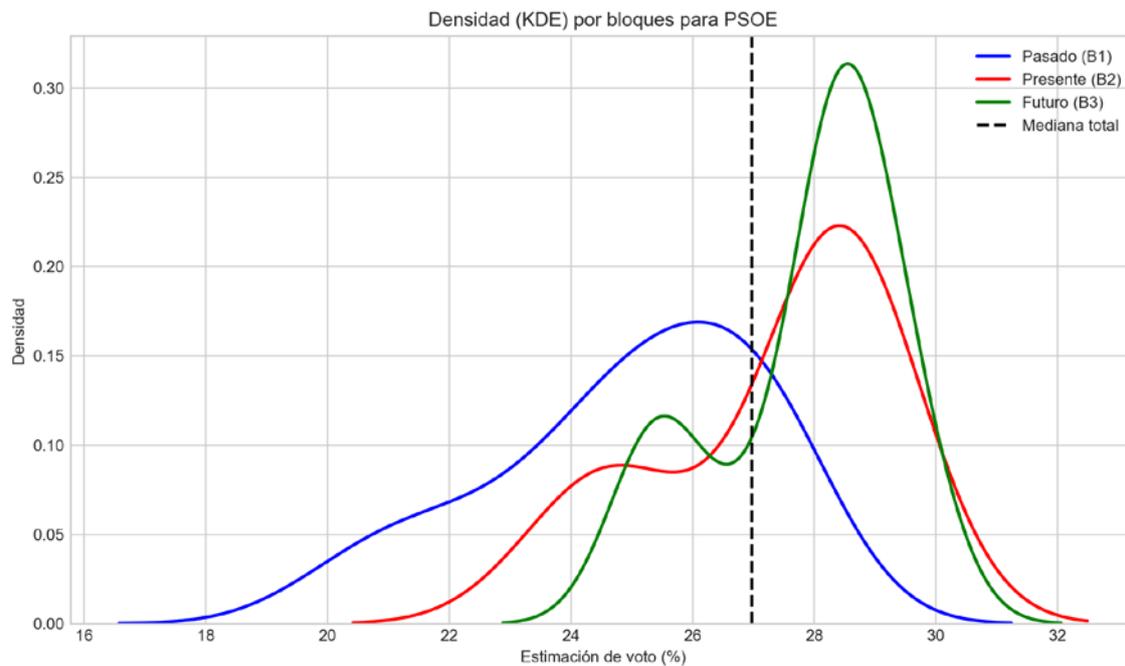


Figura 2. Densidad estimada de los escenarios de voto para PSOE, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

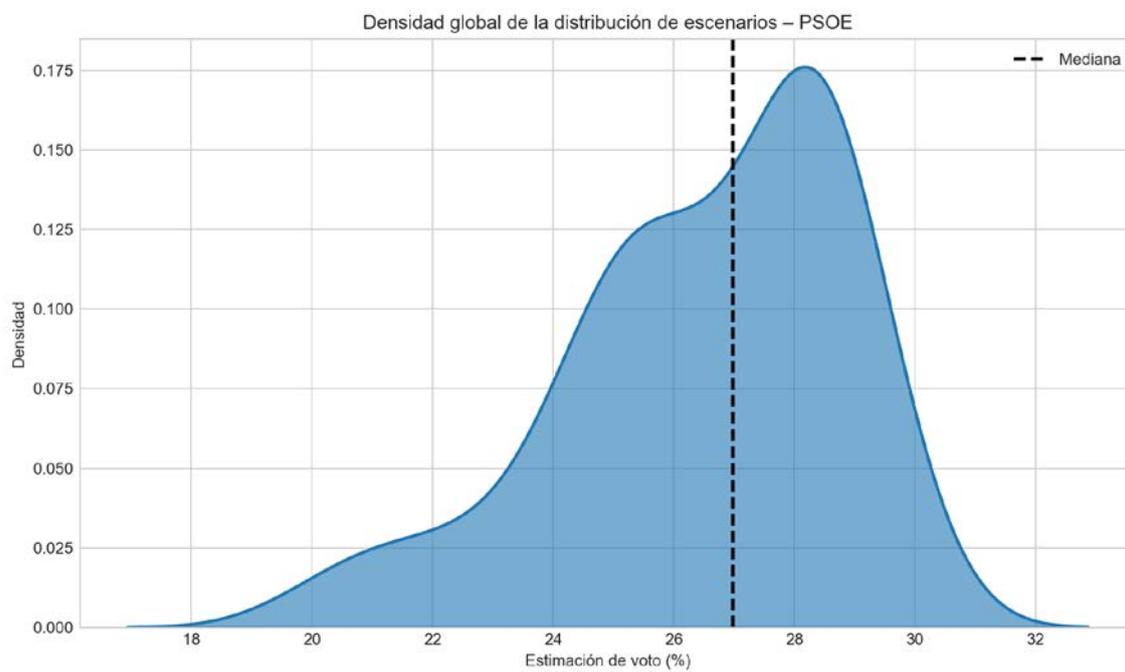


Figura 3. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PSOE a lo largo de todo el periodo considerado.

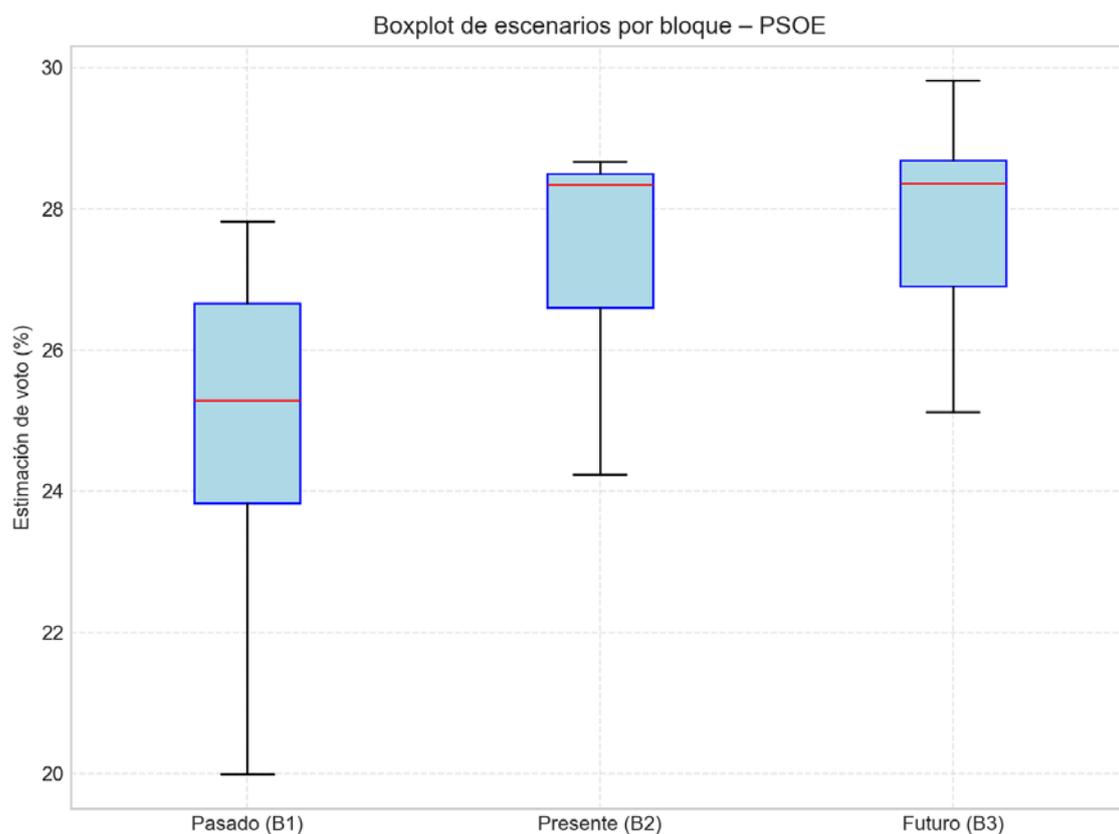


Figura 4. Distribución de escenarios de voto para PSOE por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PSOE

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 24.95 | 25.29   | 19.99  | 27.82  |
| Presente (B2) | 27.35 | 28.34   | 24.24  | 28.67  |
| Futuro (B3)   | 27.87 | 28.36   | 25.12  | 29.82  |
| Total         | 26.51 | 26.98   | 19.99  | 29.82  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 5.408 y la desviación estándar 2.326, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (26.51). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 3.235 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 1.908, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría negativa clara, con una cola alargada hacia valores bajos. En este caso, una parte de los escenarios desplaza la estimación hacia niveles más reducidos de apoyo. La curtosis elevada indica una distribución más apuntada que la normal, con mayor concentración de casos en torno a la media y colas algo más pesadas. En términos sustantivos, esto se traduce en escenarios altamente frecuentes cerca del valor central, pero con cierta probabilidad de episodios extremos.

## 1.2 PP

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PP, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

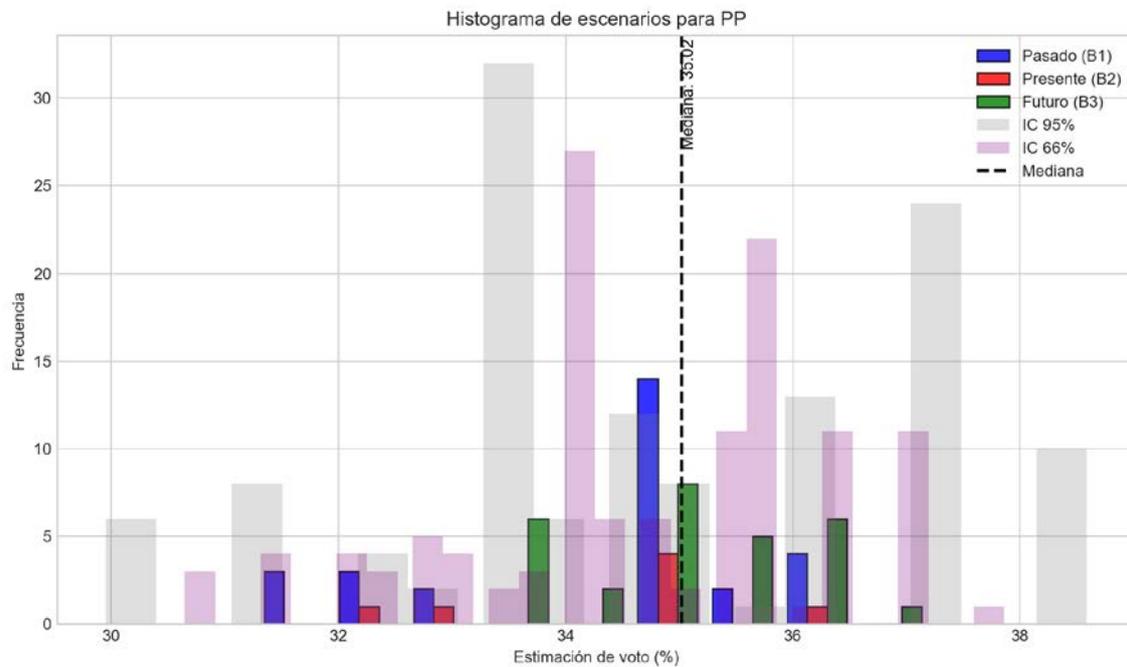


Figura 5. Histograma de escenarios de estimación de voto para PP, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

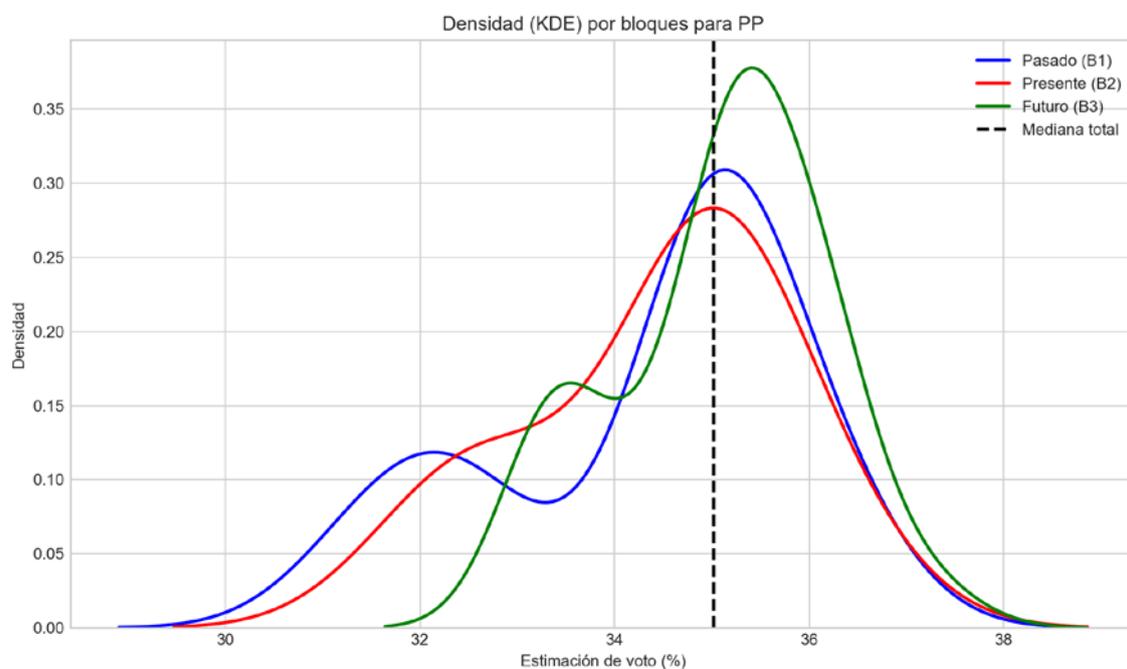


Figura 6. Densidad estimada de los escenarios de voto para PP, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

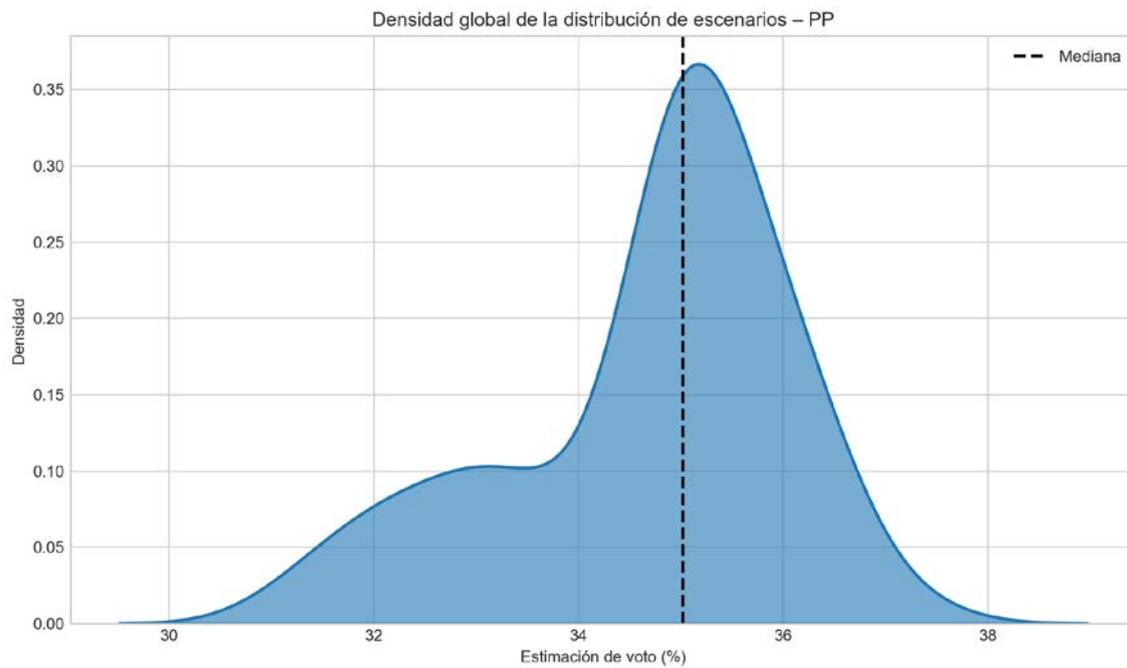


Figura 7. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PP a lo largo de todo el periodo considerado.

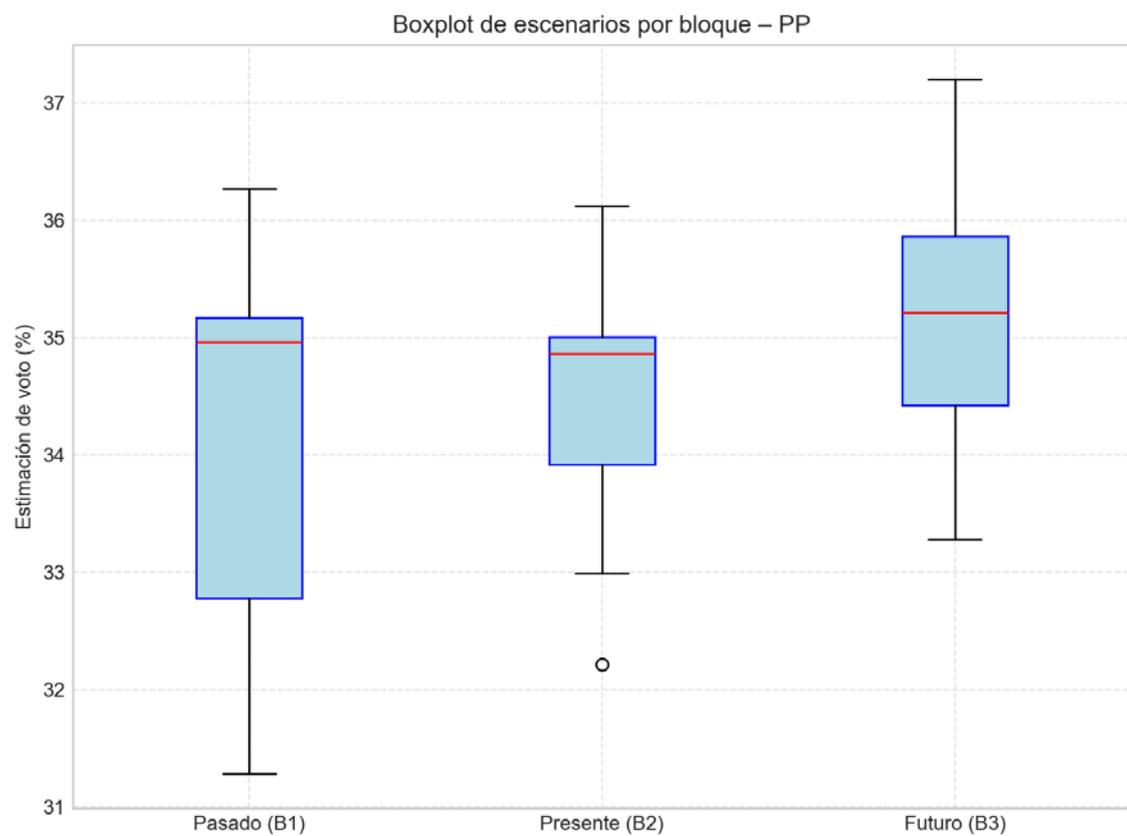


Figura 8. Distribución de escenarios de voto para PP por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PP

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 34.36 | 34.96   | 31.28  | 36.27  |
| Presente (B2) | 34.43 | 34.86   | 32.21  | 36.12  |
| Futuro (B3)   | 35.09 | 35.21   | 33.28  | 37.20  |
| Total         | 34.69 | 35.02   | 31.28  | 37.20  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 1.831 y la desviación estándar 1.353, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (34.69). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.440 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 1.050, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría negativa clara, con una cola alargada hacia valores bajos. En este caso, una parte de los escenarios desplaza la estimación hacia niveles más reducidos de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

### 1.3 VOX

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para VOX, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

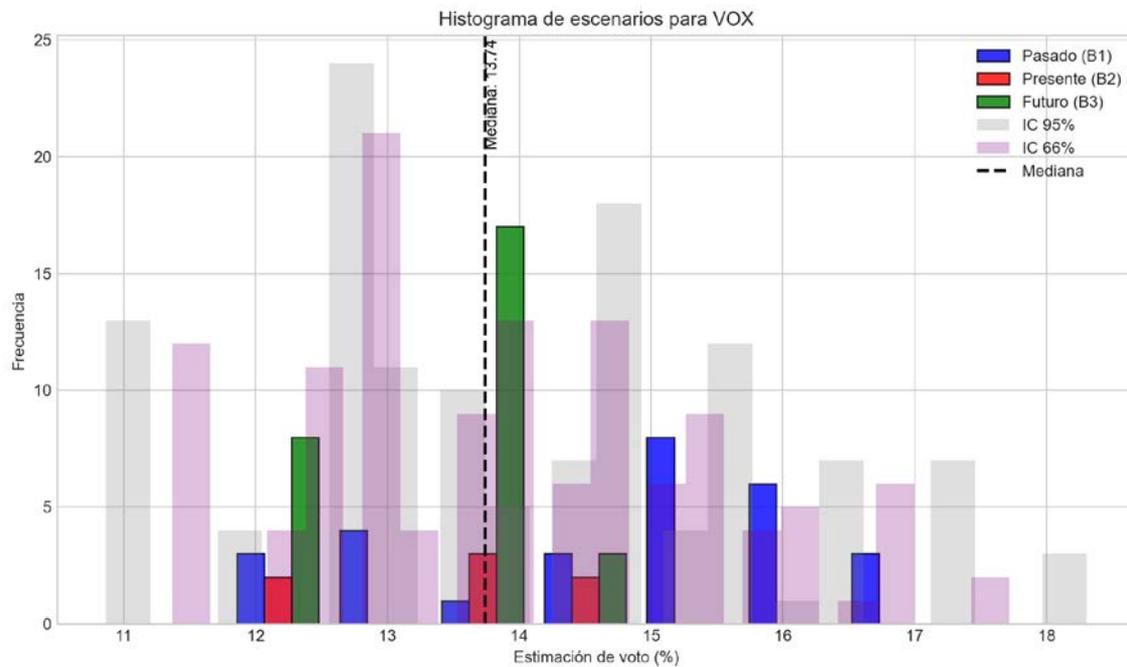


Figura 9. Histograma de escenarios de estimación de voto para VOX, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

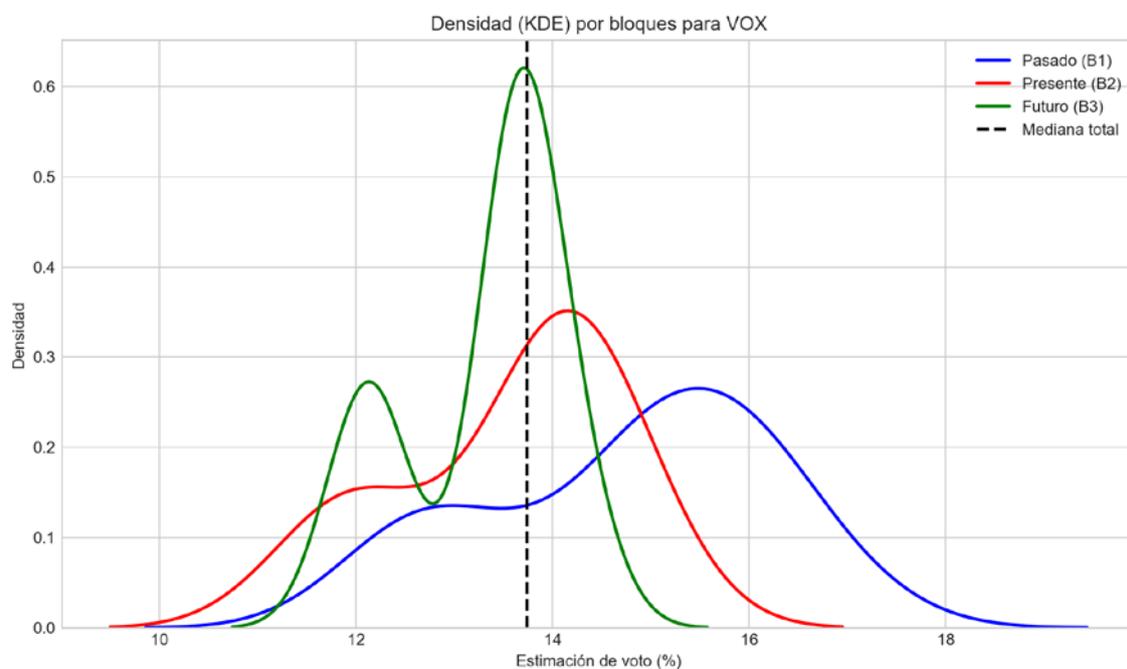
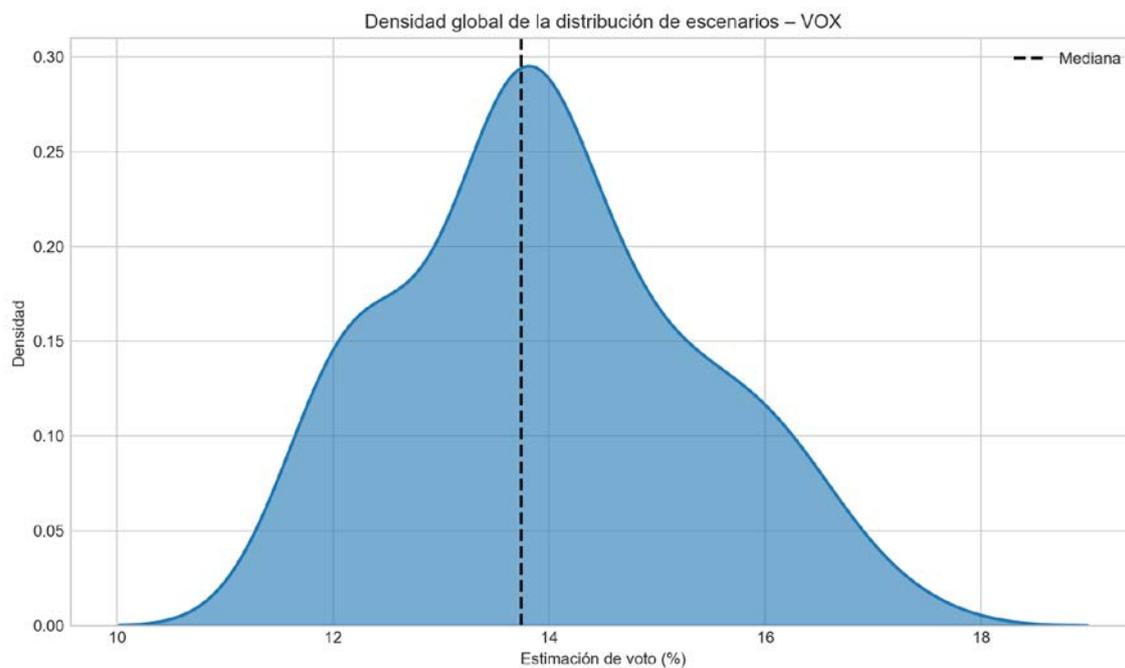
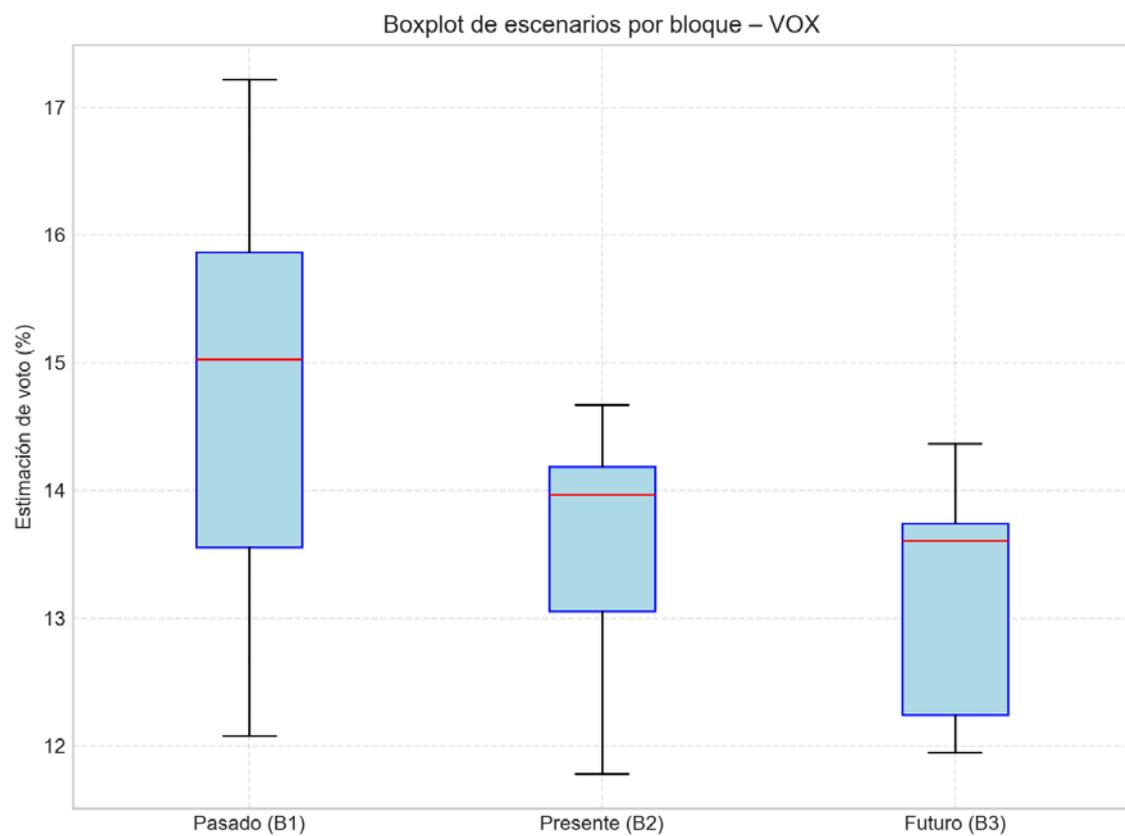


Figura 10. Densidad estimada de los escenarios de voto para VOX, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.



*Figura 11. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para VOX a lo largo de todo el periodo considerado.*



*Figura 12. Distribución de escenarios de voto para VOX por inercias temporalmente diferenciadas.*

### Estadísticos descriptivos para VOX

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 14.78 | 15.03   | 12.08  | 17.22  |
| Presente (B2) | 13.56 | 13.97   | 11.78  | 14.67  |
| Futuro (B3)   | 13.30 | 13.61   | 11.95  | 14.37  |
| Total         | 13.98 | 13.74   | 11.78  | 17.22  |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 1.810 y la desviación estándar 1.346, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (13.98). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.760 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 1.068, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.4 SALF

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para SALF, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

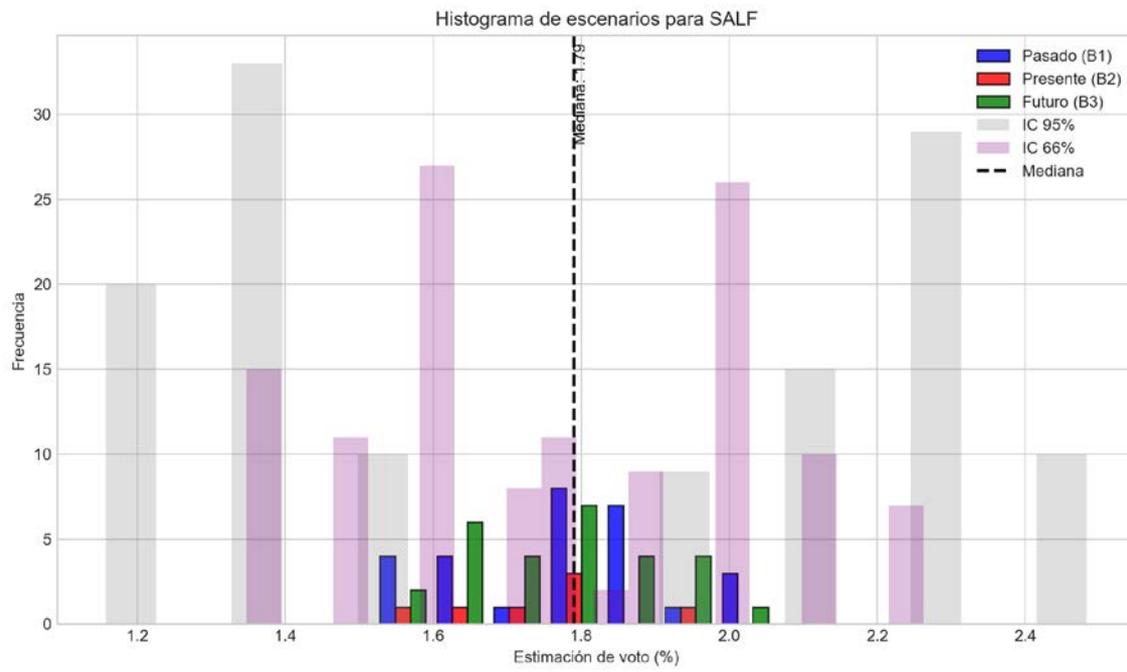


Figura 13. Histograma de escenarios de estimación de voto para SALF, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

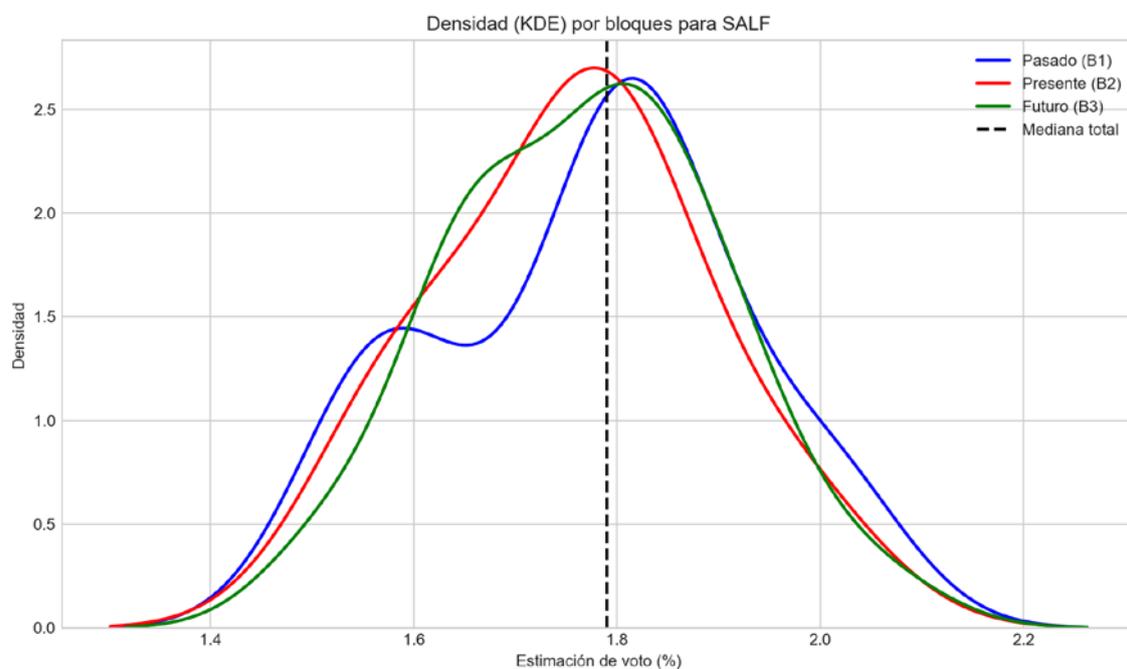


Figura 14. Densidad estimada de los escenarios de voto para SALF, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

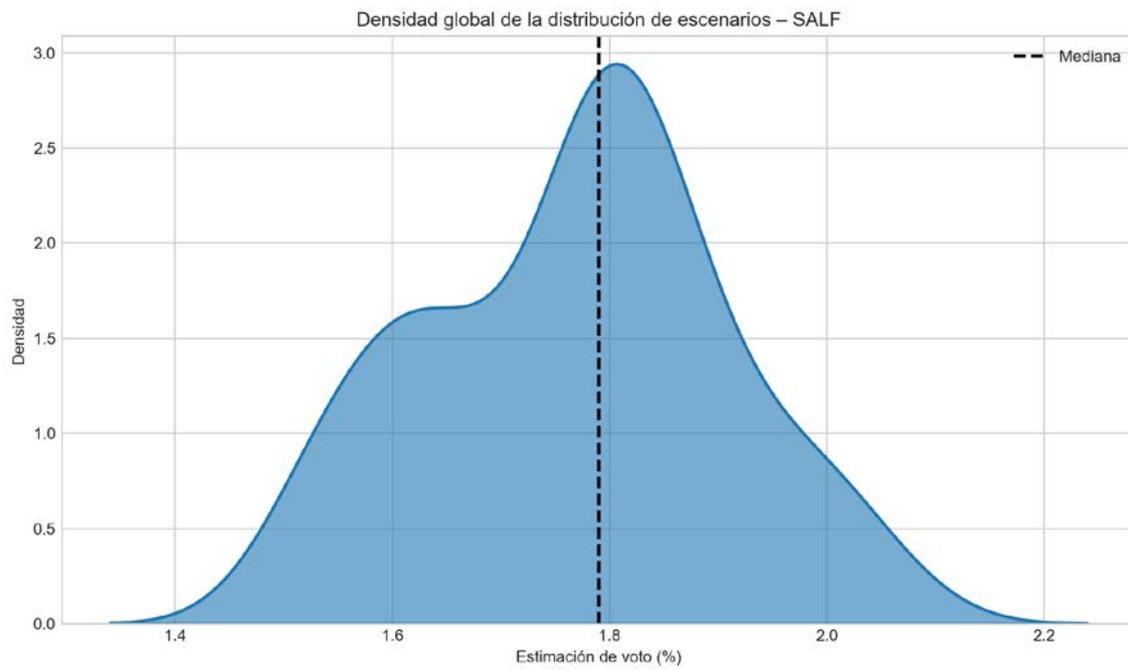


Figura 15. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para SALF a lo largo de todo el periodo considerado.

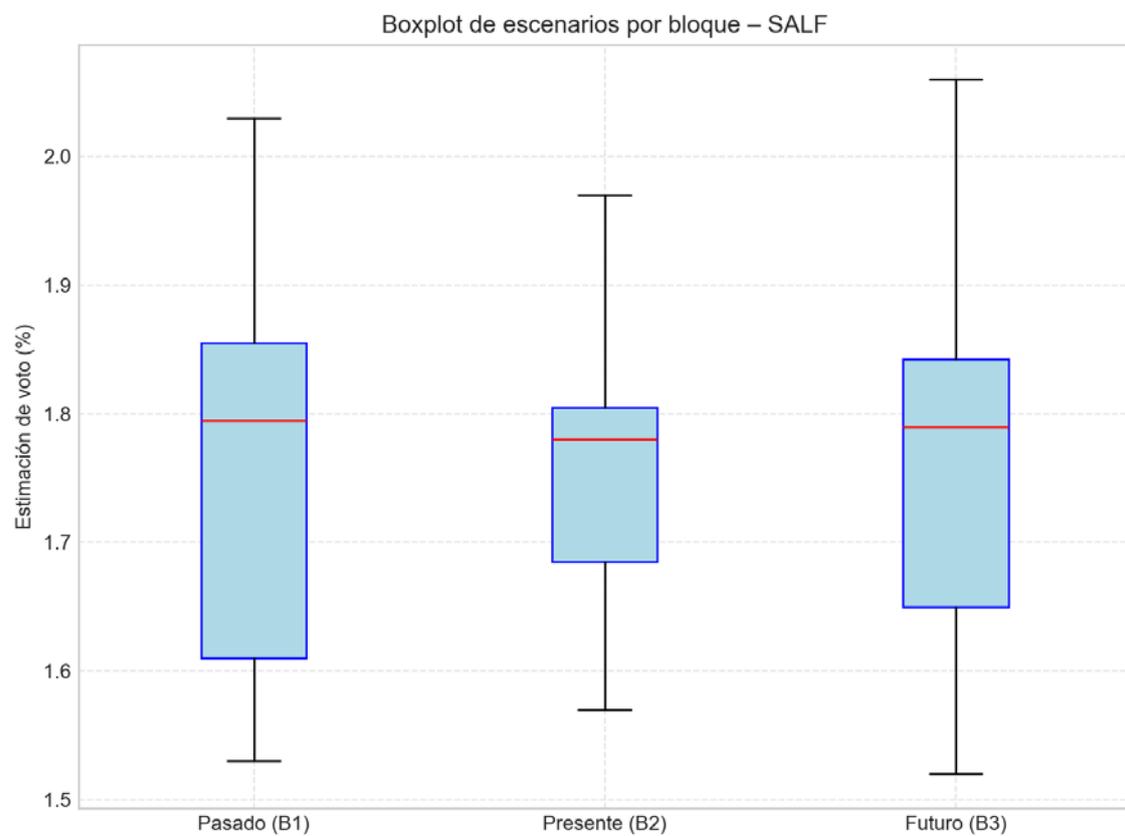


Figura 16. Distribución de escenarios de voto para SALF por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para SALF

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 1.77  | 1.79    | 1.53   | 2.03   |
| Presente (B2) | 1.76  | 1.78    | 1.57   | 1.97   |
| Futuro (B3)   | 1.77  | 1.79    | 1.52   | 2.06   |
| Total         | 1.77  | 1.79    | 1.52   | 2.06   |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 0.019 y la desviación estándar 0.137, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (1.77). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.200 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.110, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.5 PAR

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PAR, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

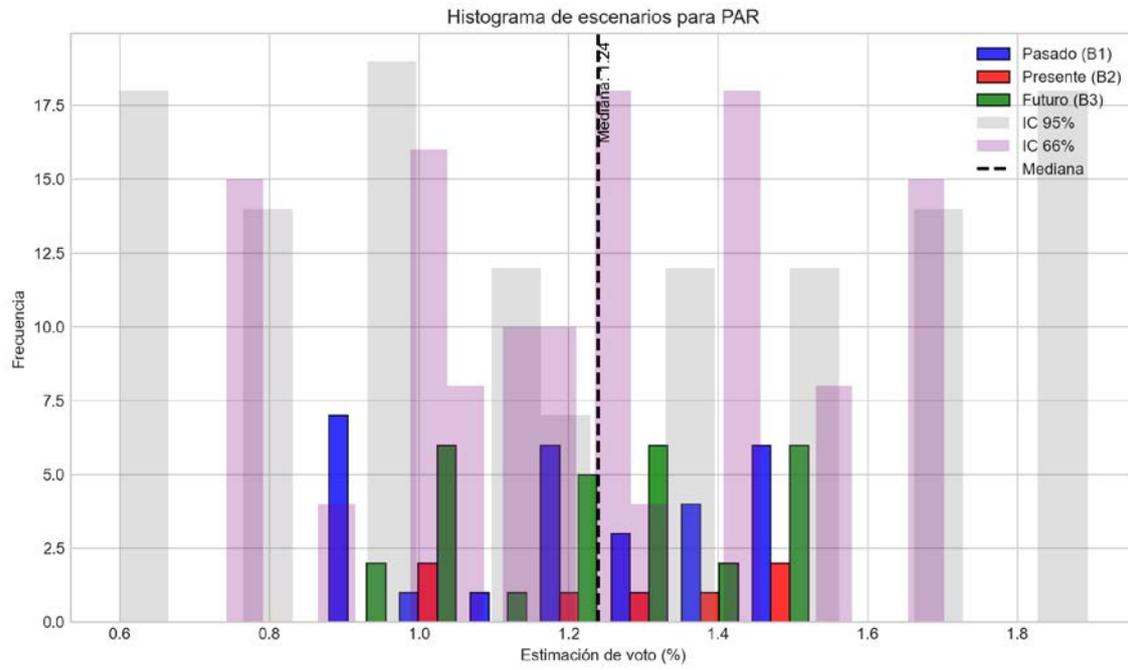


Figura 17. Histograma de escenarios de estimación de voto para PAR, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

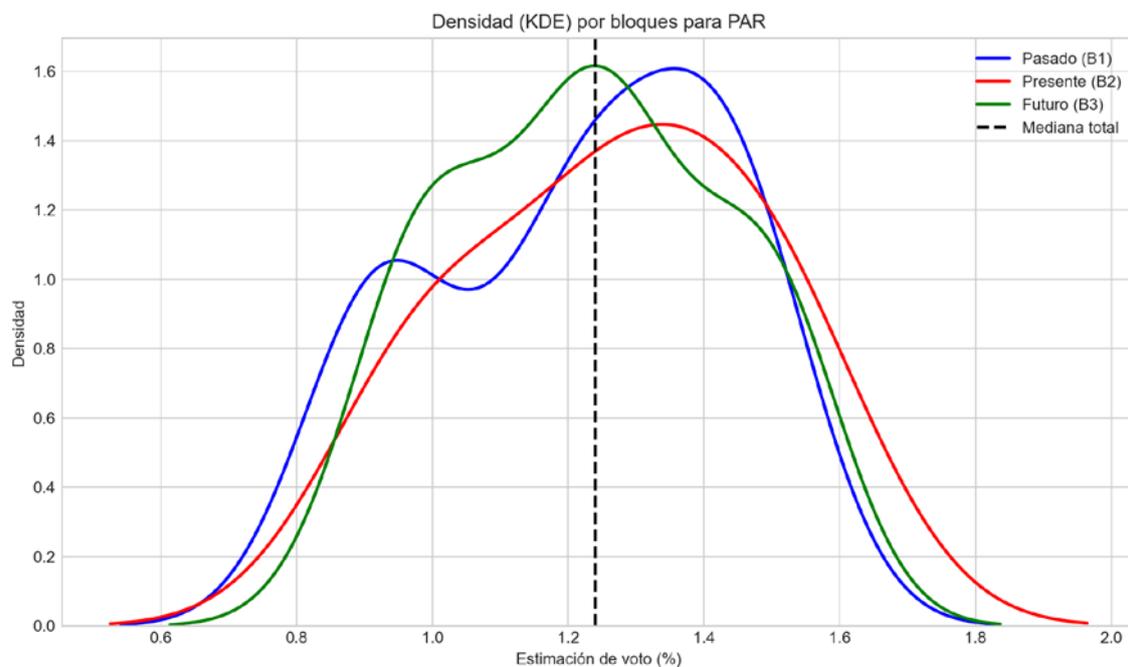
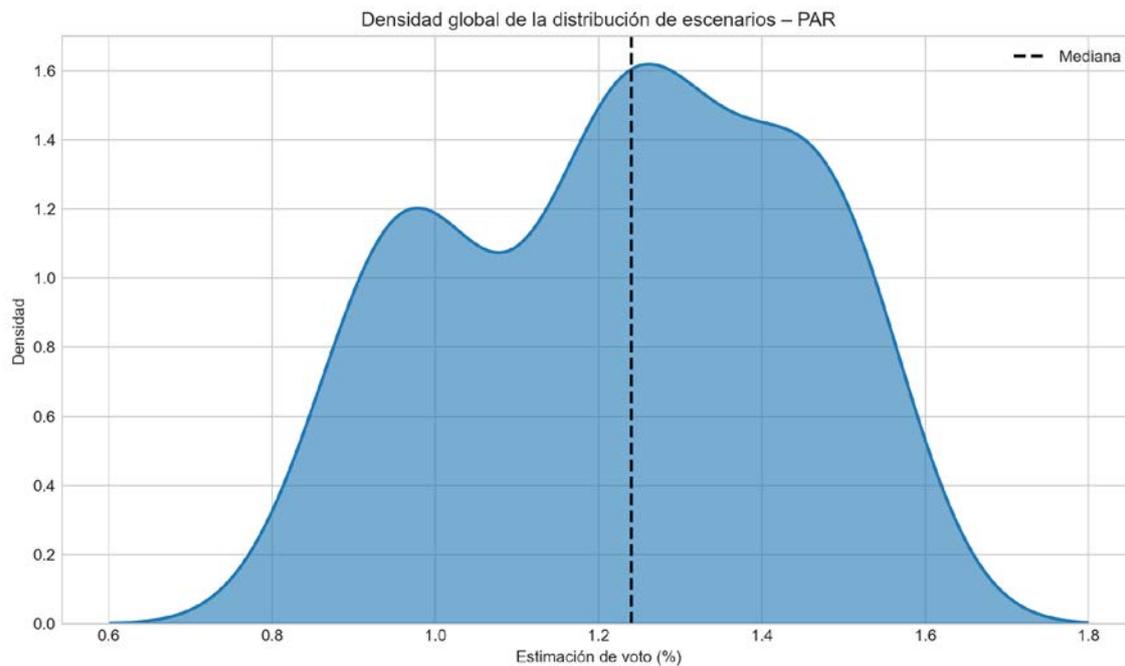
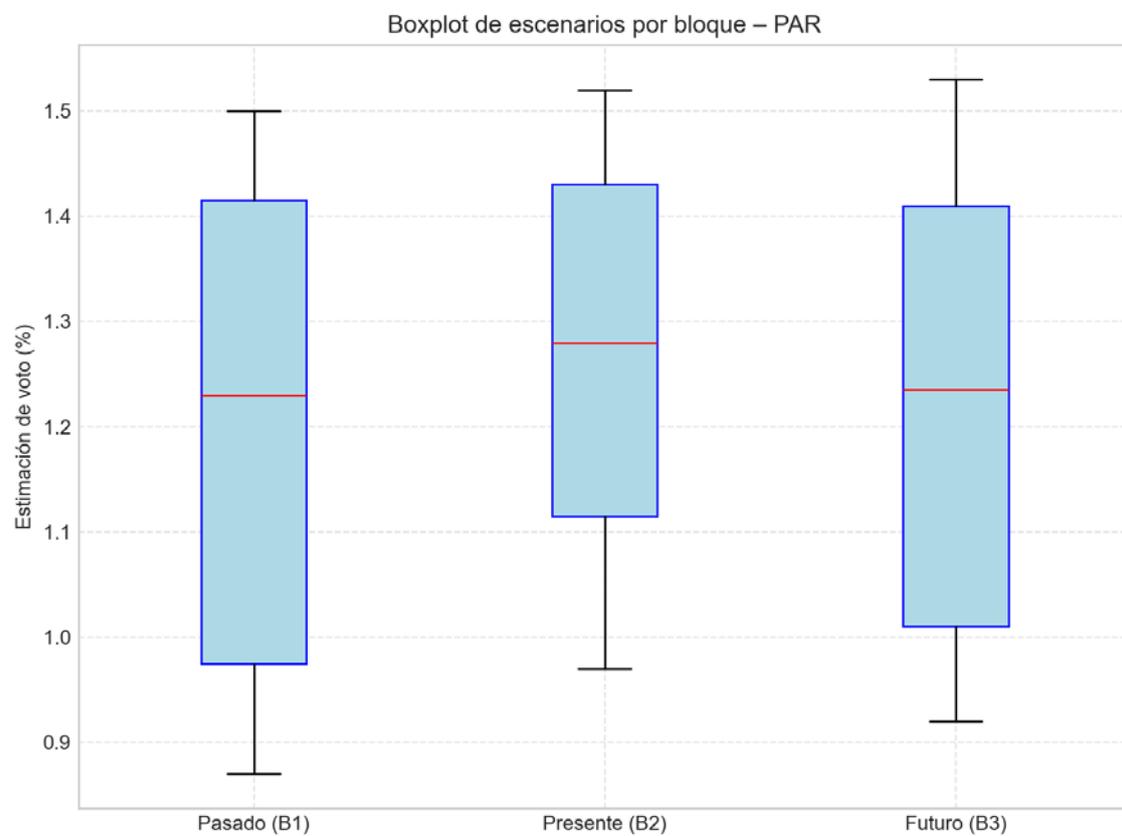


Figura 18. Densidad estimada de los escenarios de voto para PAR, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.



*Figura 19. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PAR a lo largo de todo el periodo considerado.*



*Figura 20. Distribución de escenarios de voto para PAR por inercias temporalmente diferenciadas.*

### Estadísticos descriptivos para PAR

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 1.22  | 1.23    | 0.87   | 1.50   |
| Presente (B2) | 1.27  | 1.28    | 0.97   | 1.52   |
| Futuro (B3)   | 1.23  | 1.23    | 0.92   | 1.53   |
| Total         | 1.23  | 1.24    | 0.87   | 1.53   |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 0.042 y la desviación estándar 0.205, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (1.23). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.400 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.172, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.6 CHUNTA

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para CHUNTA, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

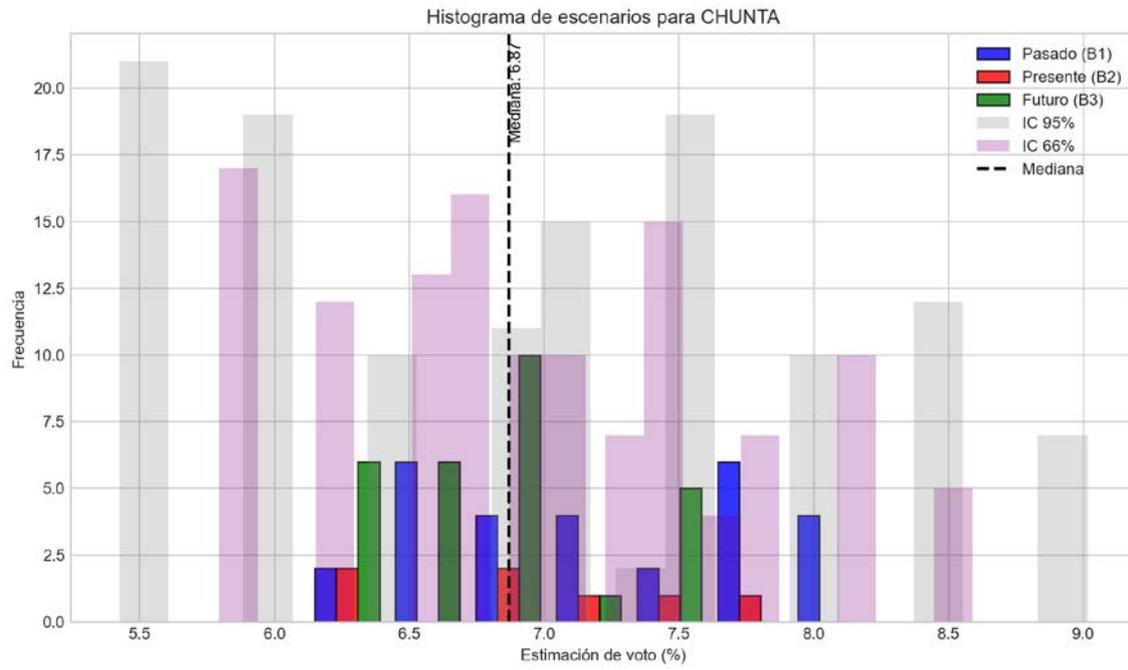


Figura 21. Histograma de escenarios de estimación de voto para CHUNTA, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

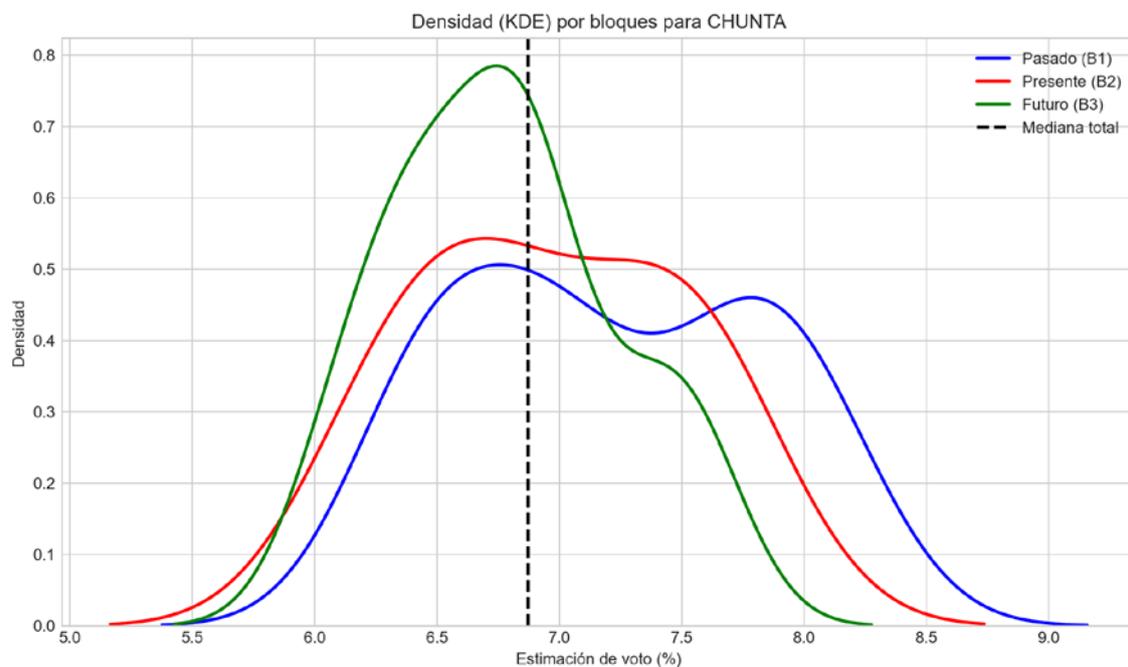


Figura 22. Densidad estimada de los escenarios de voto para CHUNTA, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

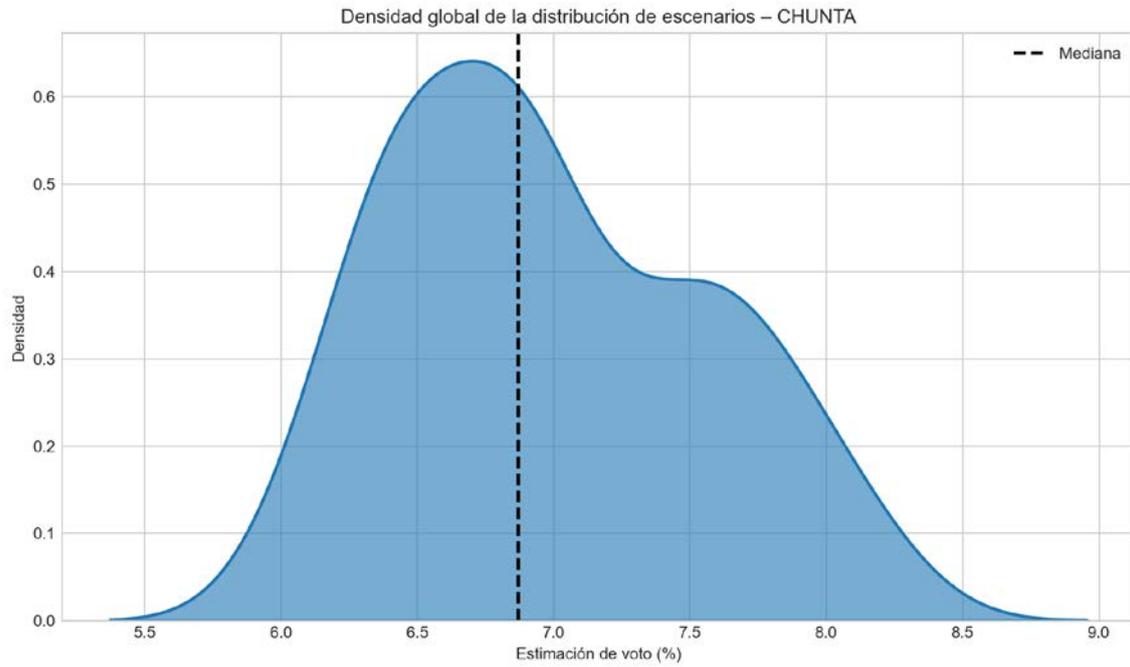


Figura 23. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para CHUNTA a lo largo de todo el periodo considerado.

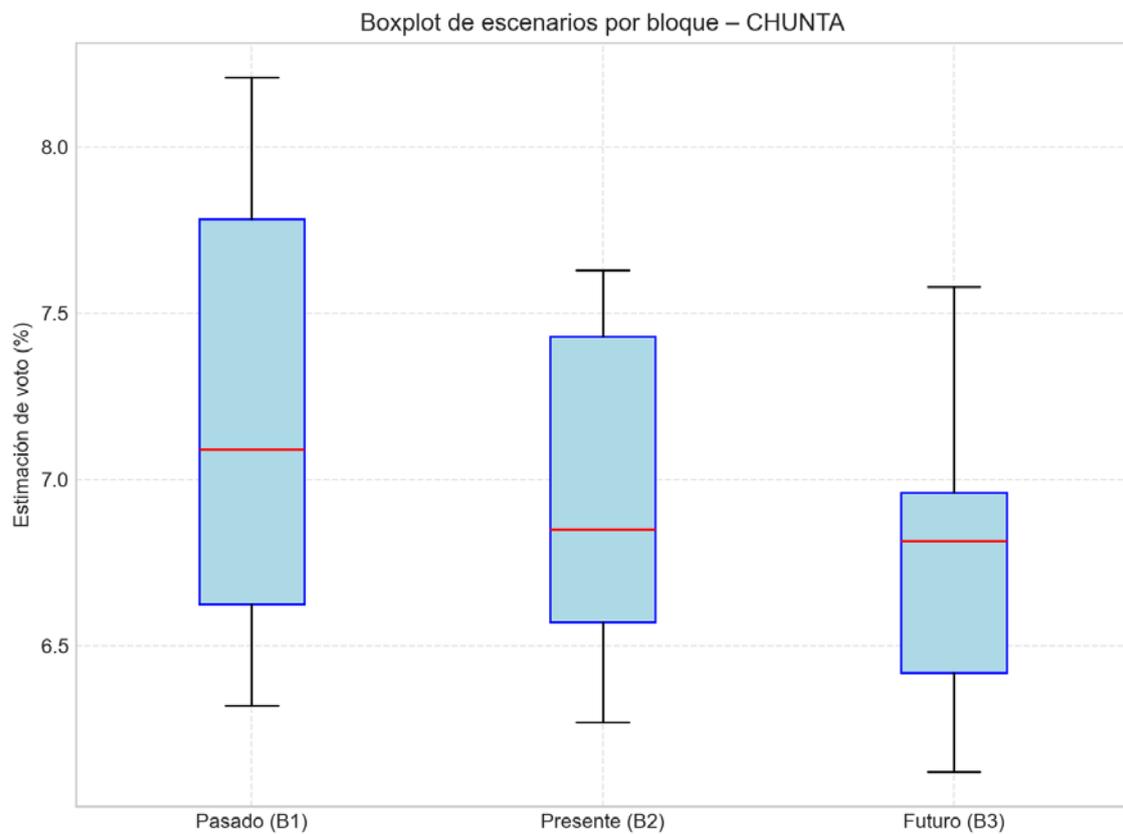


Figura 24. Distribución de escenarios de voto para CHUNTA por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para CHUNTA

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 7.21  | 7.09    | 6.32   | 8.21   |
| Presente (B2) | 6.96  | 6.85    | 6.27   | 7.63   |
| Futuro (B3)   | 6.77  | 6.81    | 6.12   | 7.58   |
| Total         | 6.99  | 6.87    | 6.12   | 8.21   |

La dispersión es baja; los escenarios de estimación se concentran en torno a la media, lo que indica un comportamiento relativamente estable del partido. En términos absolutos, la varianza es 0.324 y la desviación estándar 0.569, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (6.99). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.985 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.476, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.7 SUMAR

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para SUMAR, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

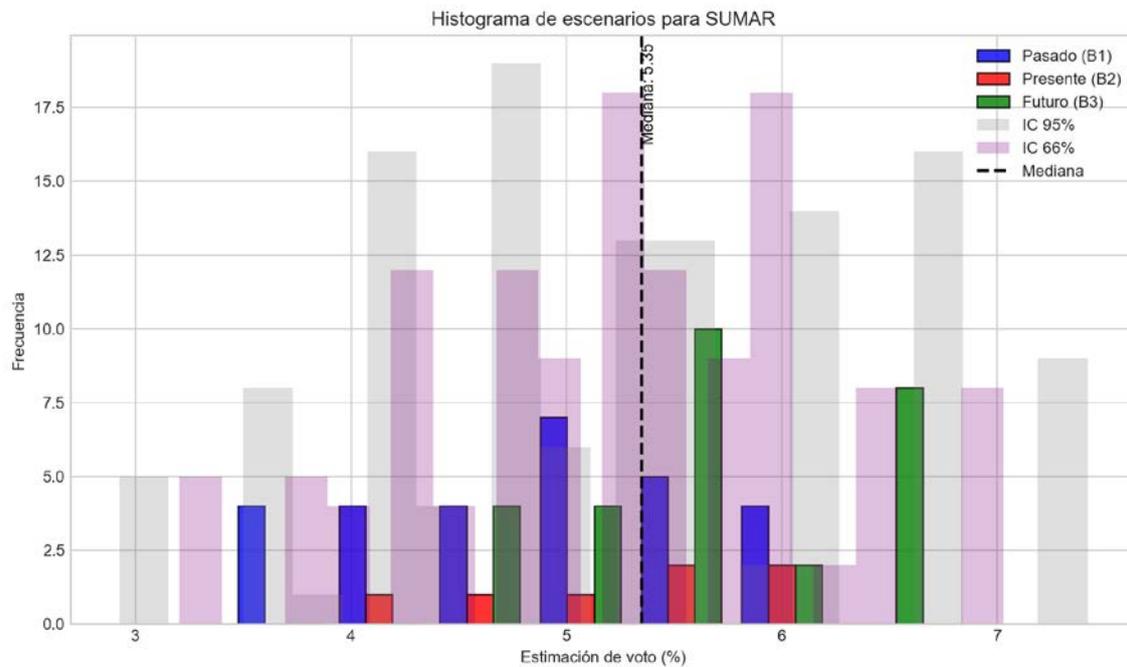


Figura 25. Histograma de escenarios de estimación de voto para SUMAR, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

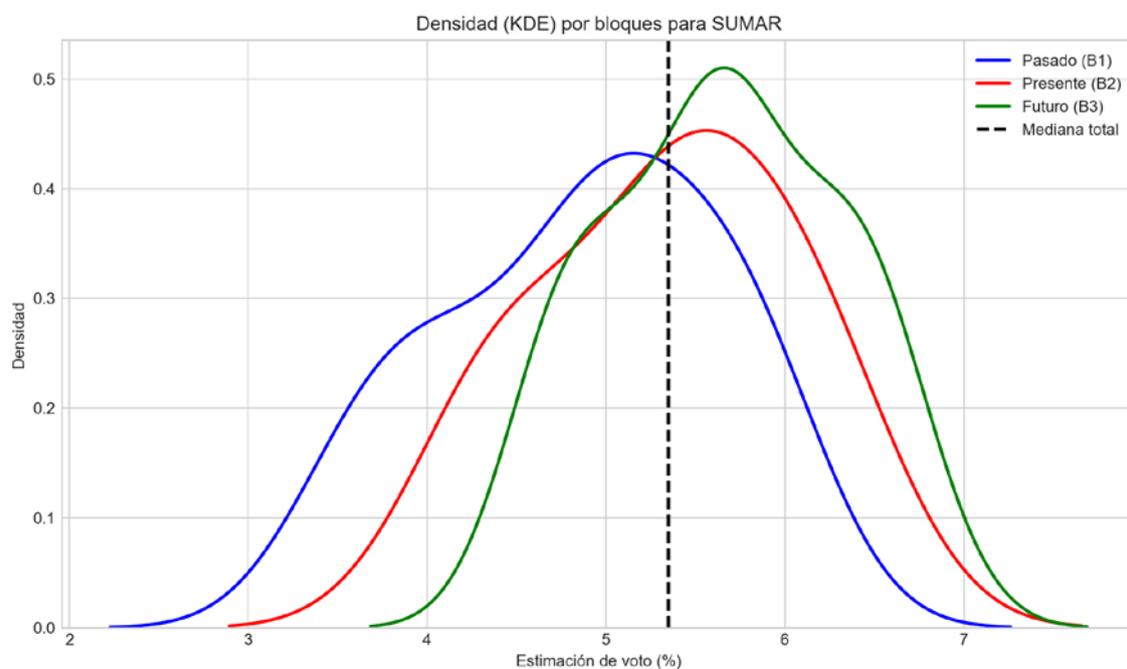
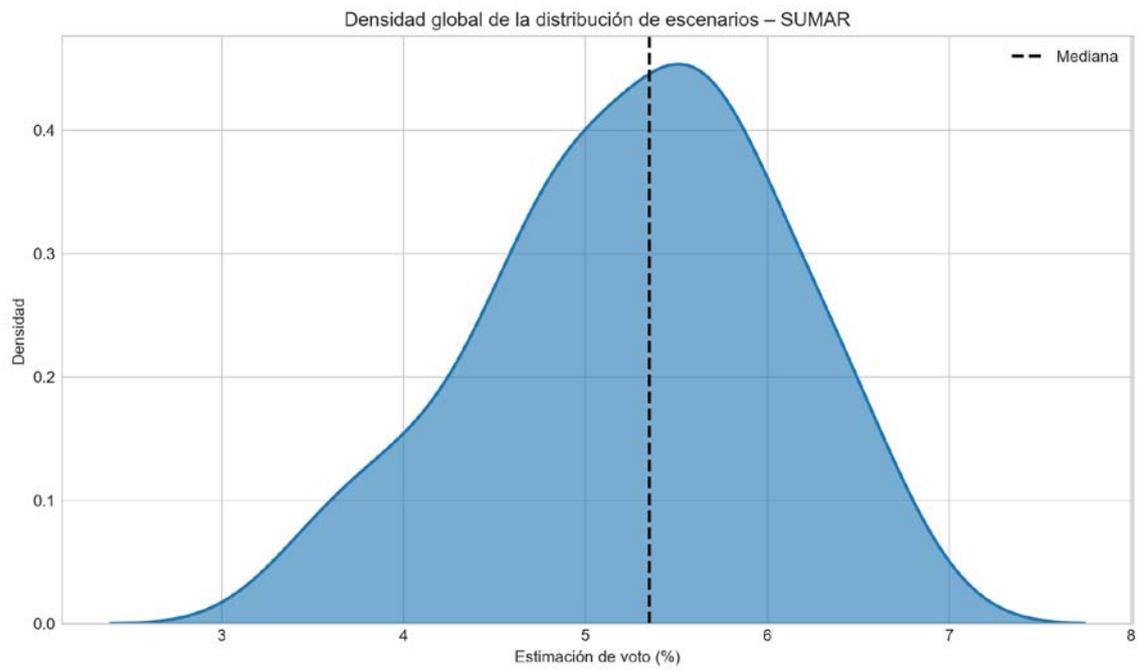
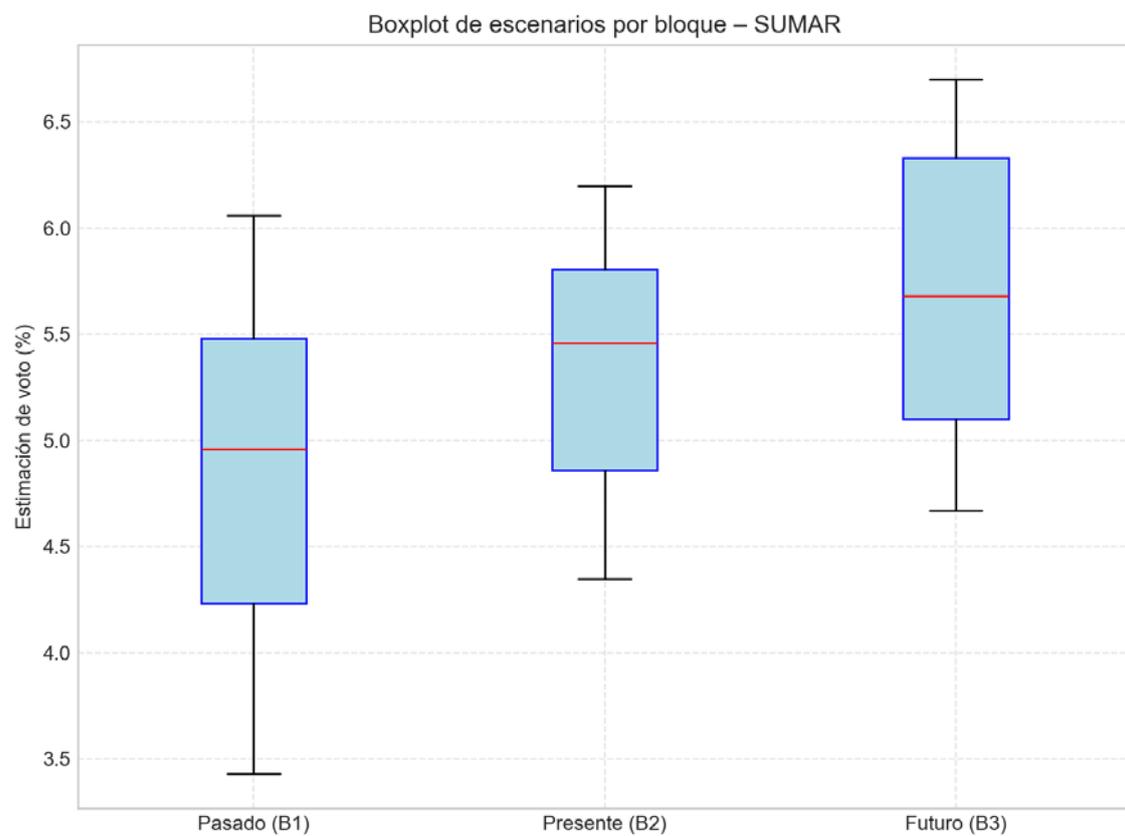


Figura 26. Densidad estimada de los escenarios de voto para SUMAR, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.



*Figura 27. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para SUMAR a lo largo de todo el periodo considerado.*



*Figura 28. Distribución de escenarios de voto para SUMAR por inercias temporalmente diferenciadas.*

### Estadísticos descriptivos para SUMAR

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 4.87  | 4.96    | 3.43   | 6.06   |
| Presente (B2) | 5.33  | 5.46    | 4.35   | 6.20   |
| Futuro (B3)   | 5.65  | 5.68    | 4.67   | 6.70   |
| Total         | 5.27  | 5.35    | 3.43   | 6.70   |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 0.634 y la desviación estándar 0.796, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (5.27). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 1.020 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.648, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.8 PODEMOS

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para PODEMOS, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

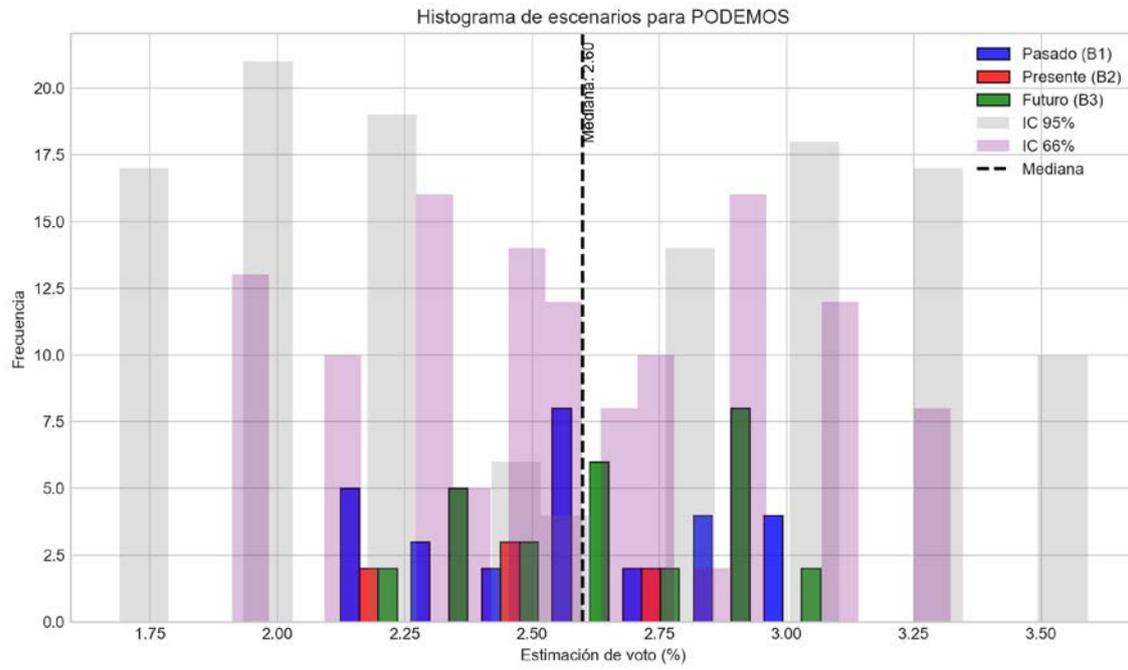


Figura 29. Histograma de escenarios de estimación de voto para PODEMOS, incluyendo intervalos de confianza del 66 % y del 95 %.

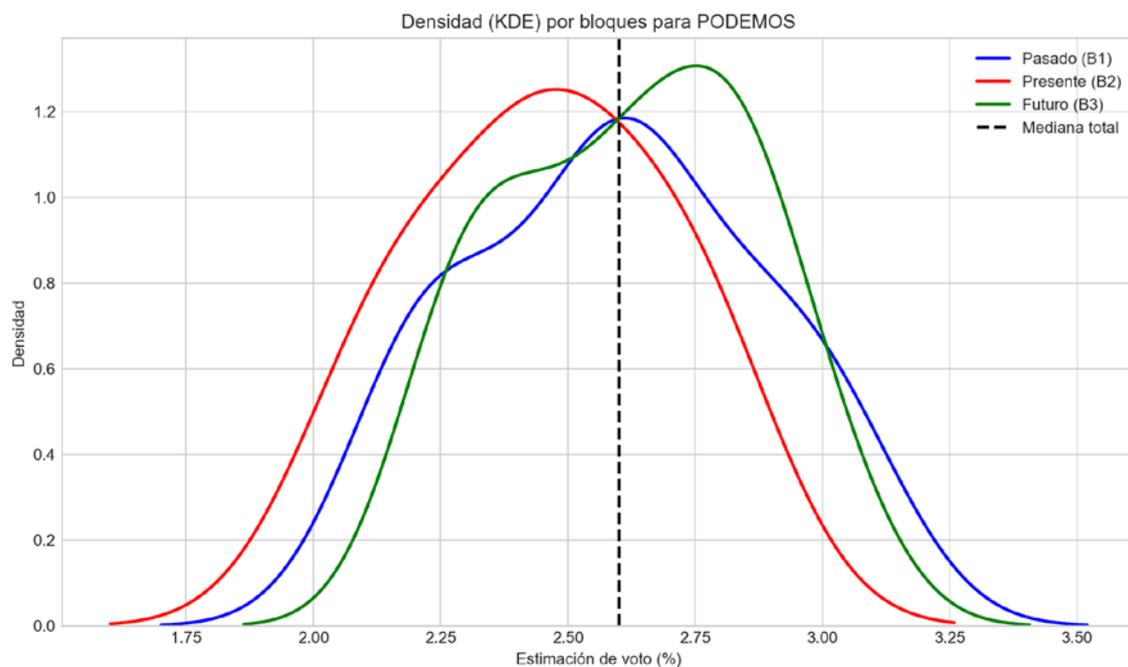


Figura 30. Densidad estimada de los escenarios de voto para PODEMOS, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

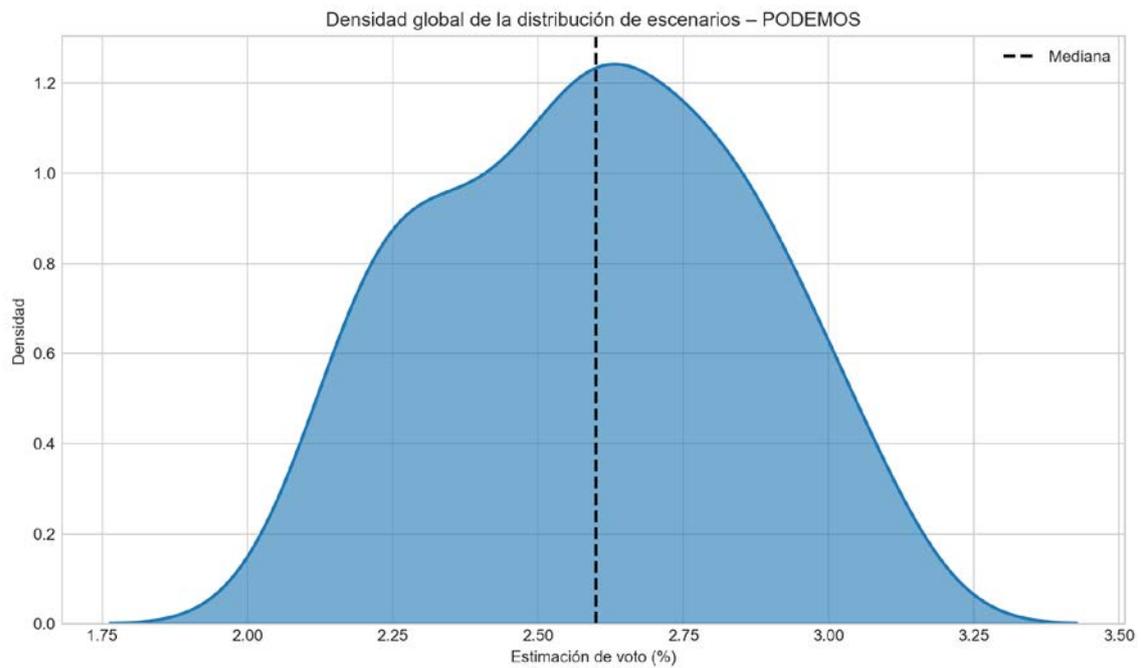


Figura 31. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para PODEMOS a lo largo de todo el periodo considerado.

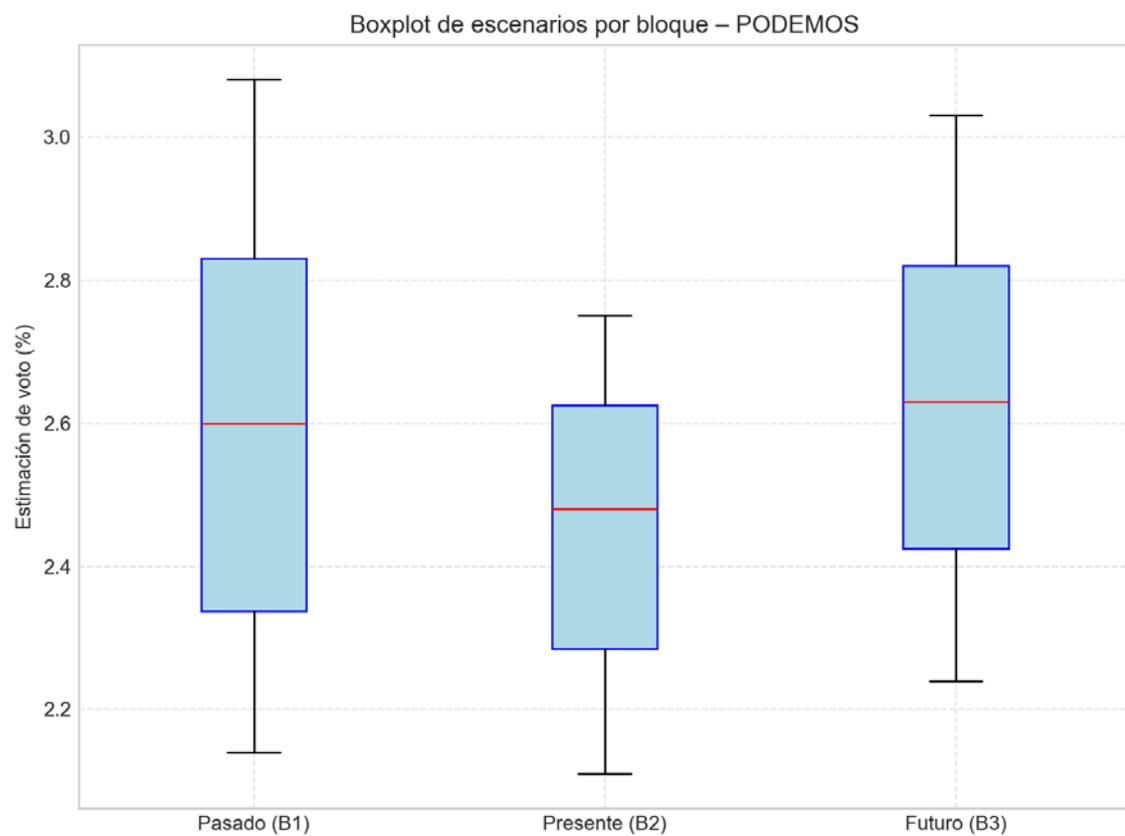


Figura 32. Distribución de escenarios de voto para PODEMOS por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para PODEMOS

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 2.59  | 2.60    | 2.14   | 3.08   |
| Presente (B2) | 2.45  | 2.48    | 2.11   | 2.75   |
| Futuro (B3)   | 2.62  | 2.63    | 2.24   | 3.03   |
| Total         | 2.59  | 2.60    | 2.11   | 3.08   |

La dispersión es moderada; los escenarios se distribuyen en torno a la media con cierto margen, pero sin grandes desviaciones, lo que sugiere una estabilidad razonable en las estimaciones. En términos absolutos, la varianza es 0.070 y la desviación estándar 0.265, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (2.59). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.450 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.220, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La asimetría es moderada o cercana a cero, de modo que la distribución no está claramente inclinada hacia valores altos o bajos. Esto sugiere un equilibrio relativo entre escenarios de ganancia y pérdida de apoyo. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## 1.9 TERUEL\_EXISTE

En este apartado se describe la distribución de escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE, diferenciando las inercias pasadas, presente y expectativas futuras. Se combinan representaciones gráficas (histograma, densidades y boxplot) con estadísticos descriptivos e interpretación sustantiva.

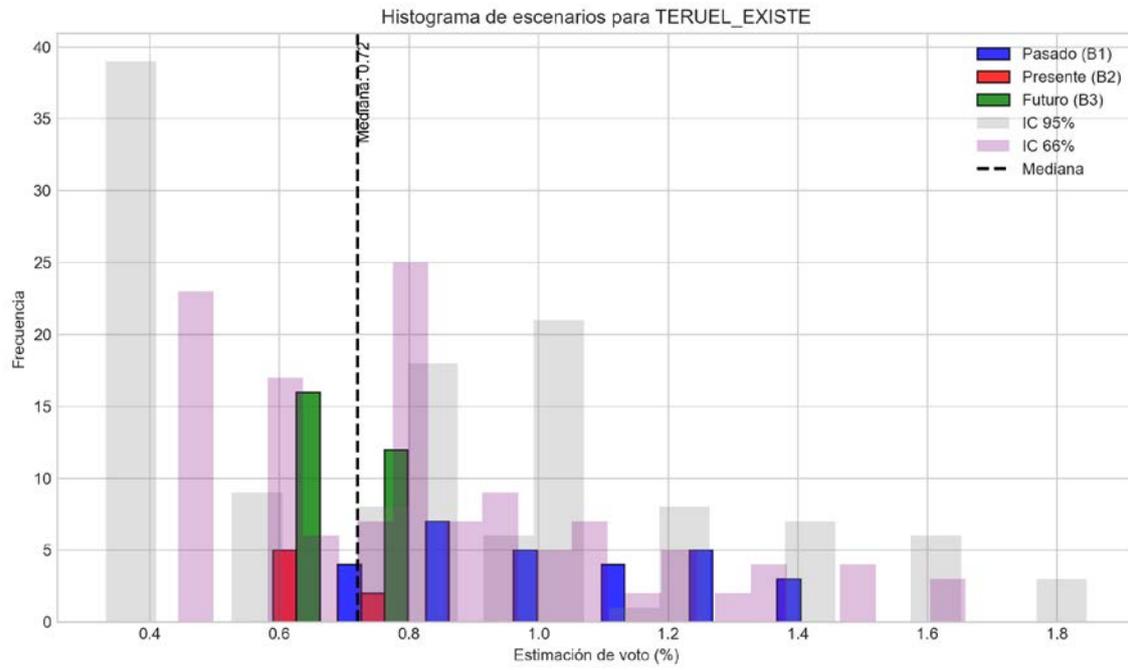


Figura 33. Histograma de escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE, incluyendo intervalos de confianza del 66% y del 95%.

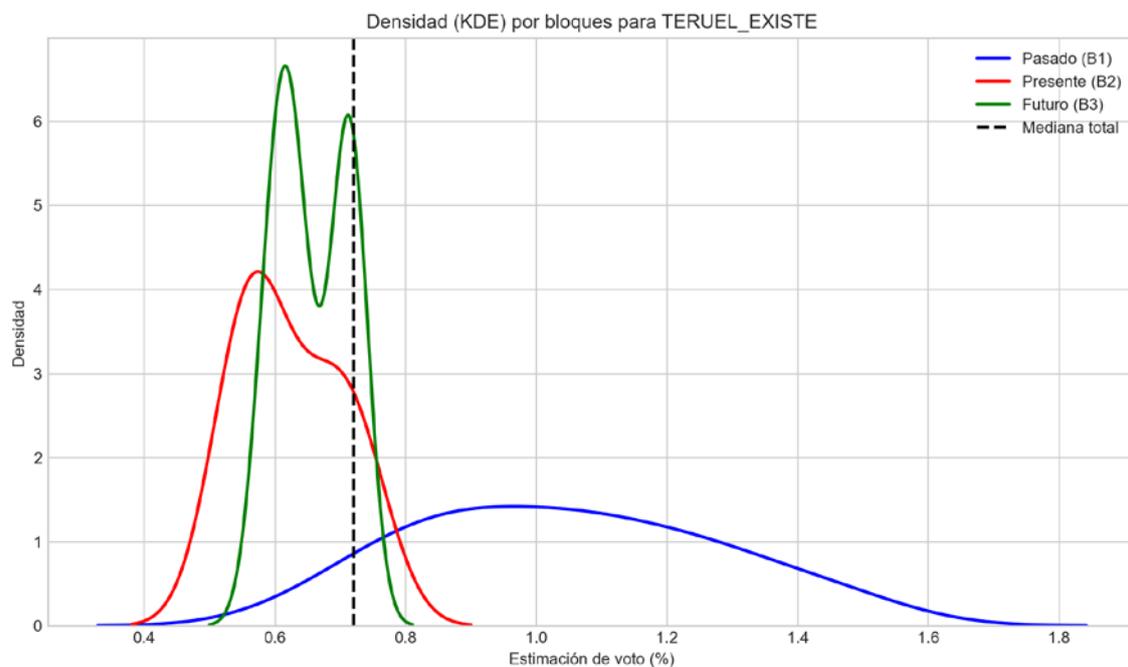


Figura 34. Densidad estimada de los escenarios de voto para TERUEL\_EXISTE, diferenciando según inercia pasada, presente y proyección futura.

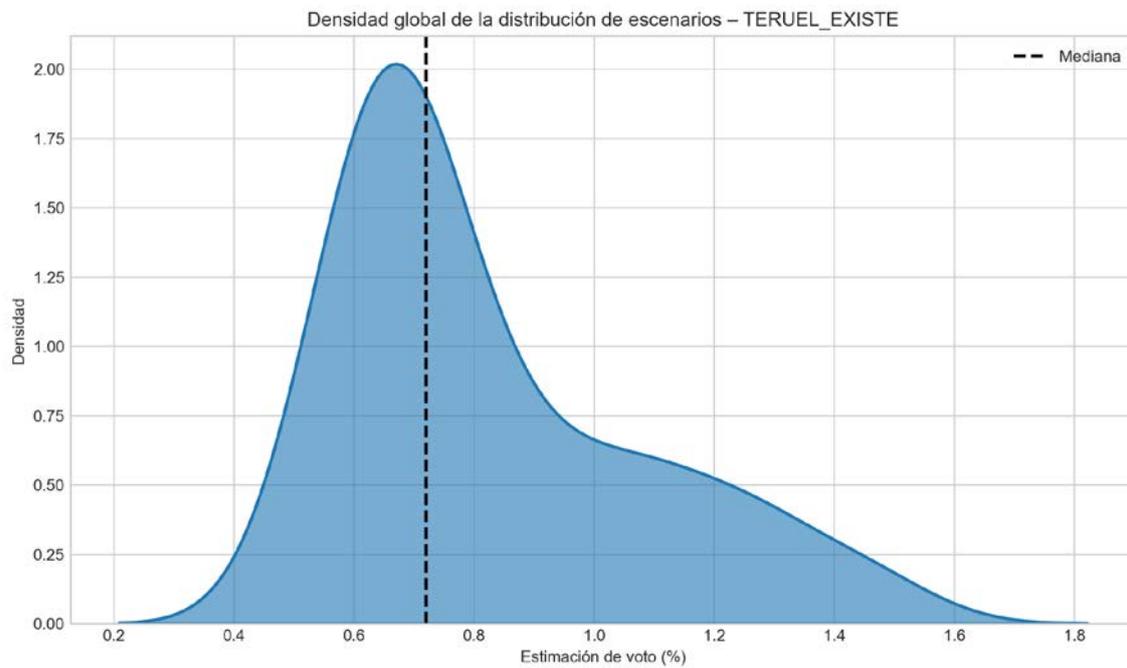


Figura 35. Densidad global de los escenarios de estimación de voto para TERUEL\_EXISTE a lo largo de todo el periodo considerado.

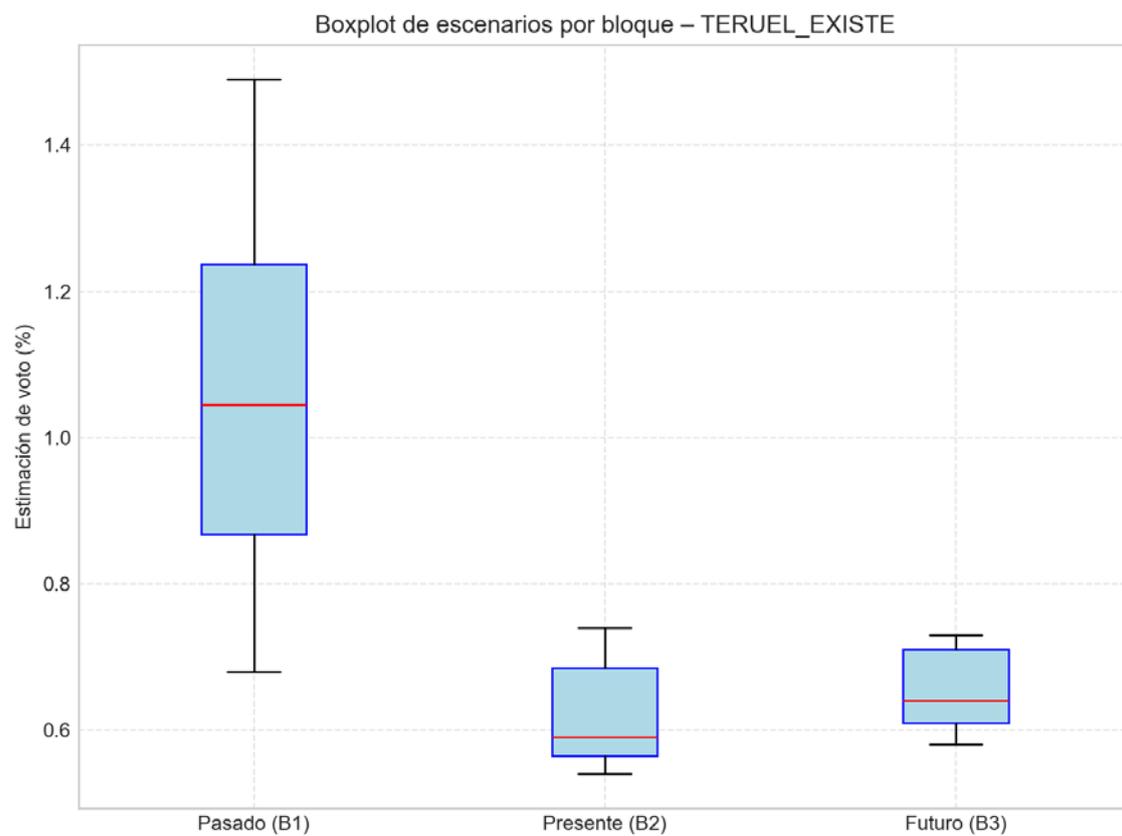


Figura 36. Distribución de escenarios de voto para TERUEL\_EXISTE por inercias temporalmente diferenciadas.

### Estadísticos descriptivos para TERUEL\_EXISTE

| Bloque        | Media | Mediana | Mínimo | Máximo |
|---------------|-------|---------|--------|--------|
| Pasado (B1)   | 1.05  | 1.04    | 0.68   | 1.49   |
| Presente (B2) | 0.62  | 0.59    | 0.54   | 0.74   |
| Futuro (B3)   | 0.66  | 0.64    | 0.58   | 0.73   |
| Total         | 0.83  | 0.72    | 0.54   | 1.49   |

La dispersión es alta; los escenarios se alejan de la media de forma apreciable, indicando una elevada incertidumbre o variación en la estimación de voto. En términos absolutos, la varianza es 0.064 y la desviación estándar 0.253, lo que cuantifica la magnitud de las fluctuaciones en torno a la estimación media (0.83). El rango intercuartílico (IQR), de aproximadamente 0.360 puntos, resume la amplitud de la zona central de los escenarios más probables. La desviación absoluta media (MAD) se sitúa en 0.209, reforzando el diagnóstico de dispersión cuando se compara con la desviación estándar. La distribución presenta una asimetría positiva marcada, con una cola alargada hacia valores altos de estimación. Esto indica que, aunque la mayor parte de los escenarios se concentra cerca de la media, existe un conjunto de escenarios que empuja la estimación hacia valores más elevados. La curtosis baja sugiere una distribución más aplanada, con menor concentración en torno a la media y mayor presencia de valores intermedios. Ello equivale a un abanico más amplio de escenarios, sin un núcleo especialmente compacto.

## Resumen comparado de la estructura dinámica de error

El siguiente resumen sintetiza, para cada partido y segmento dinámico, el peso relativo de la inercia explicada por el modelo lineal y la calidad de los residuales en términos de estacionariedad, autocorrelación, normalidad y homocedasticidad.

| Partido | Segmento      | Inercia_relativa | Incertidumbre_relativa | ADF p | DW   | Ljung-Box p | Shapiro p | Breusch-Pagan p |
|---------|---------------|------------------|------------------------|-------|------|-------------|-----------|-----------------|
| PSOE    | B1 (Pasado)   | 0.16             | 0.84                   | 0.645 | 2.67 | 0.000       | 0.000     | 0.609           |
| PSOE    | B2 (Presente) | 0.23             | 0.77                   | 0.015 | 2.56 | 0.094       | 0.716     | 0.056           |
| PSOE    | B3 (Futuro)   | 0.01             | 0.99                   | 0.411 | 2.43 | 0.000       | 0.003     | 0.851           |
| PSOE    | Completa      | 0.36             | 0.64                   | 0.723 | 2.39 | 0.000       | 0.000     | 0.350           |
| PP      | B1 (Pasado)   | 0.02             | 0.98                   | 0.614 | 2.66 | 0.000       | 0.001     | 0.775           |
| PP      | B2 (Presente) | 0.48             | 0.52                   | 0.068 | 2.48 | 0.432       | 0.927     | 0.135           |
| PP      | B3 (Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.406 | 2.20 | 0.004       | 0.019     | 0.879           |
| PP      | Completa      | 0.04             | 0.96                   | 0.070 | 2.60 | 0.000       | 0.000     | 0.050           |
| VOX     | B1 (Pasado)   | 0.27             | 0.73                   | 0.996 | 2.75 | 0.000       | 0.000     | 0.753           |
| VOX     | B2 (Presente) | 0.28             | 0.72                   | 0.119 | 2.40 | 0.309       | 0.957     | 0.108           |
| VOX     | B3 (Futuro)   | 0.01             | 0.99                   | 0.963 | 2.63 | 0.000       | 0.000     | 0.915           |
| VOX     | Completa      | 0.36             | 0.64                   | 0.787 | 2.53 | 0.000       | 0.000     | 0.016           |
| SALF    | B1 (Pasado)   | 0.06             | 0.94                   | 0.985 | 2.35 | 0.000       | 0.140     | 0.474           |
| SALF    | B2 (Presente) | 0.58             | 0.42                   | 0.120 | 2.16 | 0.508       | 0.262     | 0.754           |
| SALF    | B3 (Futuro)   | 0.00             | 1.00                   | 0.476 | 1.64 | 0.272       | 0.647     | 0.247           |
| SALF    | Completa      | 0.01             | 0.99                   | 0.000 | 2.18 | 0.000       | 0.133     | 0.591           |
| PAR     | B1 (Pasado)   | 0.00             | 1.00                   | 0.983 | 2.42 | 0.000       | 0.006     | 0.607           |
| PAR     | B2 (Presente) | 0.09             | 0.91                   | 0.000 | 2.42 | 0.024       | 0.518     | 0.395           |
| PAR     | B3 (Futuro)   | 0.01             | 0.99                   | 0.206 | 2.42 | 0.000       | 0.053     | 0.823           |
| PAR     | Completa      | 0.00             | 1.00                   | 0.051 | 2.42 | 0.000       | 0.001     | 0.730           |
| CHUNTA  | B1 (Pasado)   | 0.11             | 0.89                   | 1.000 | 2.31 | 0.000       | 0.014     | 0.539           |
| CHUNTA  | B2 (Presente) | 0.35             | 0.65                   | 0.028 | 2.58 | 0.073       | 0.793     | 0.706           |

|               |                  |      |      |           |          |       |       |       |
|---------------|------------------|------|------|-----------|----------|-------|-------|-------|
| CHUNTA        | B3<br>(Futuro)   | 0.00 | 1.00 | 0.93<br>2 | 1.6<br>3 | 0.001 | 0.046 | 0.563 |
| CHUNTA        | Completa         | 0.16 | 0.84 | 0.11<br>6 | 2.0<br>8 | 0.000 | 0.009 | 0.130 |
| SUMAR         | B1<br>(Pasado)   | 0.05 | 0.95 | 0.59<br>6 | 2.7<br>3 | 0.000 | 0.011 | 0.734 |
| SUMAR         | B2<br>(Presente) | 0.06 | 0.94 | 0.00<br>0 | 2.6<br>8 | 0.030 | 0.555 | 0.154 |
| SUMAR         | B3<br>(Futuro)   | 0.00 | 1.00 | 0.55<br>1 | 2.6<br>9 | 0.000 | 0.140 | 0.680 |
| SUMAR         | Completa         | 0.21 | 0.79 | 0.61<br>7 | 2.6<br>6 | 0.000 | 0.007 | 0.552 |
| PODEMOS       | B1<br>(Pasado)   | 0.08 | 0.92 | 1.00<br>0 | 2.8<br>8 | 0.000 | 0.007 | 0.934 |
| PODEMOS       | B2<br>(Presente) | 0.04 | 0.96 | 0.00<br>0 | 2.6<br>6 | 0.032 | 0.447 | 0.125 |
| PODEMOS       | B3<br>(Futuro)   | 0.04 | 0.96 | 0.25<br>5 | 2.4<br>9 | 0.000 | 0.085 | 0.502 |
| PODEMOS       | Completa         | 0.00 | 1.00 | 0.34<br>5 | 2.4<br>9 | 0.000 | 0.110 | 0.414 |
| TERUEL_EXISTE | B1<br>(Pasado)   | 0.86 | 0.14 | 0.98<br>1 | 2.4<br>5 | 0.000 | 0.321 | 0.292 |
| TERUEL_EXISTE | B2<br>(Presente) | 0.22 | 0.78 | 0.08<br>3 | 2.6<br>2 | 0.151 | 0.345 | 0.627 |
| TERUEL_EXISTE | B3<br>(Futuro)   | 0.00 | 1.00 | 0.99<br>6 | 2.2<br>6 | 0.000 | 0.002 | 0.395 |
| TERUEL_EXISTE | Completa         | 0.69 | 0.31 | 0.53<br>6 | 0.6<br>2 | 0.000 | 0.677 | 0.141 |
| Otros         | B1<br>(Pasado)   | 0.00 | 1.00 | 0.07<br>0 | 2.6<br>7 | 0.000 | 0.000 | 0.915 |
| Otros         | B2<br>(Presente) | 0.30 | 0.70 | 0.03<br>8 | 2.5<br>2 | 0.127 | 0.757 | 0.080 |
| Otros         | B3<br>(Futuro)   | 0.01 | 0.99 | 0.09<br>1 | 2.6<br>6 | 0.000 | 0.000 | 0.692 |
| Otros         | Completa         | 0.02 | 0.98 | 0.49<br>9 | 2.7<br>5 | 0.000 | 0.000 | 0.054 |
| En_blanco     | B1<br>(Pasado)   | 0.31 | 0.69 | 0.99<br>4 | 2.4<br>0 | 0.001 | 0.044 | 0.214 |
| En_blanco     | B2<br>(Presente) | 0.64 | 0.36 | 0.08<br>5 | 1.7<br>1 | 0.221 | 0.903 | 0.126 |
| En_blanco     | B3<br>(Futuro)   | 0.59 | 0.41 | 0.40<br>4 | 0.3<br>4 | 0.000 | 0.039 | 0.002 |
| En_blanco     | Completa         | 0.01 | 0.99 | 0.11<br>8 | 0.3<br>8 | 0.000 | 0.000 | 0.191 |

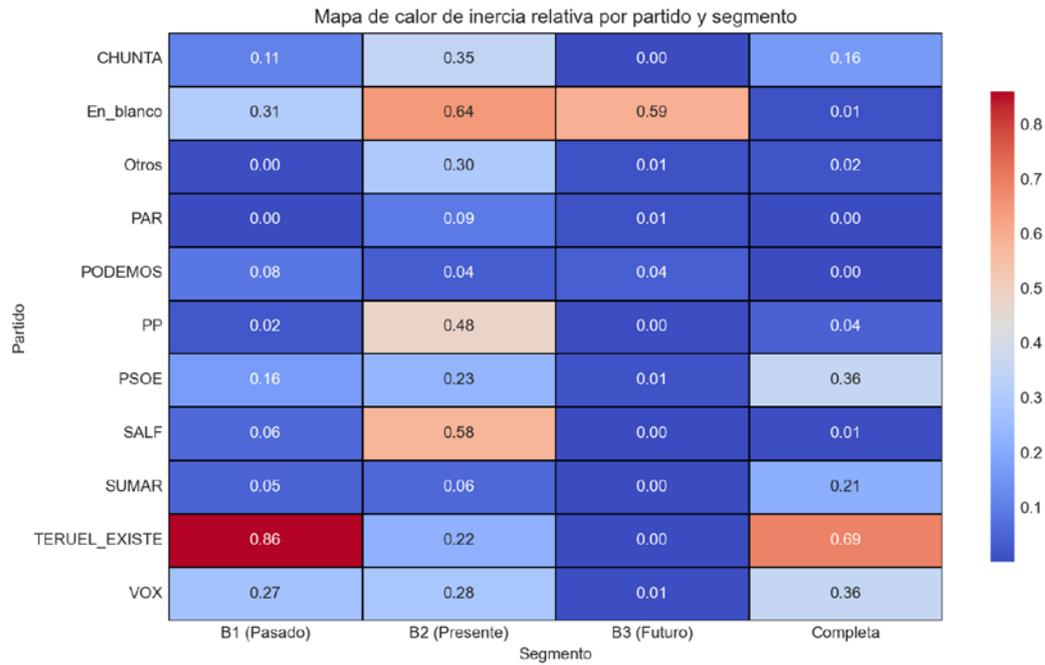


Figura 74. Mapa de calor de inercia relativa por partido y segmento

Este mapa de calor muestra la proporción de varianza explicada por la estructura de inercia en cada segmento.

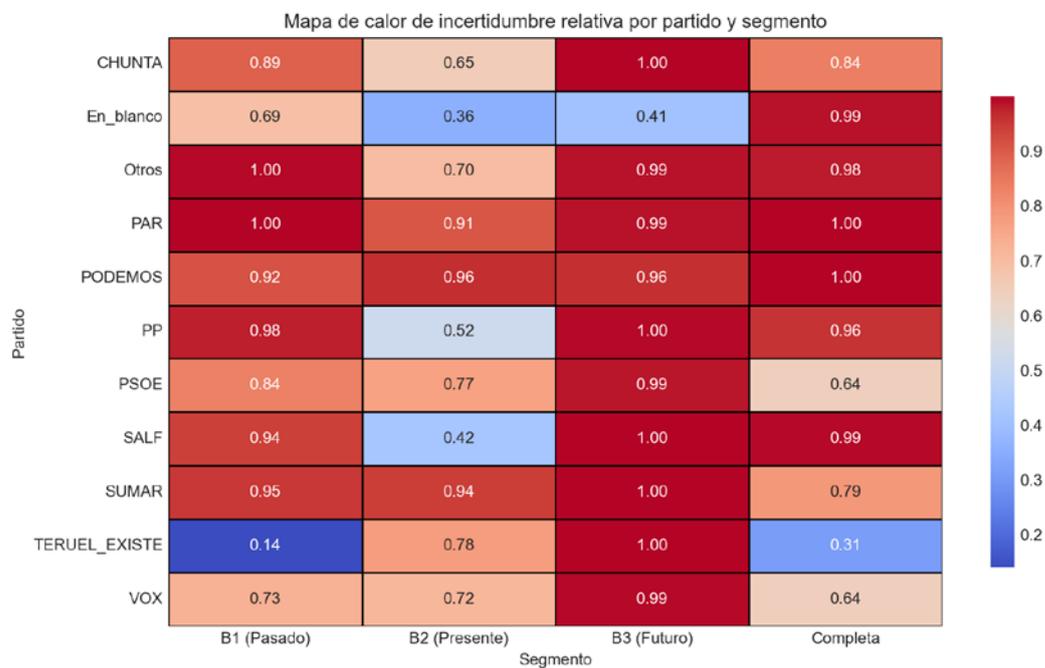


Figura 75. Mapa de calor de incertidumbre relativa por partido y segmento

Este mapa refleja el peso relativo de la incertidumbre que permanece tras descontar la inercia estructural.

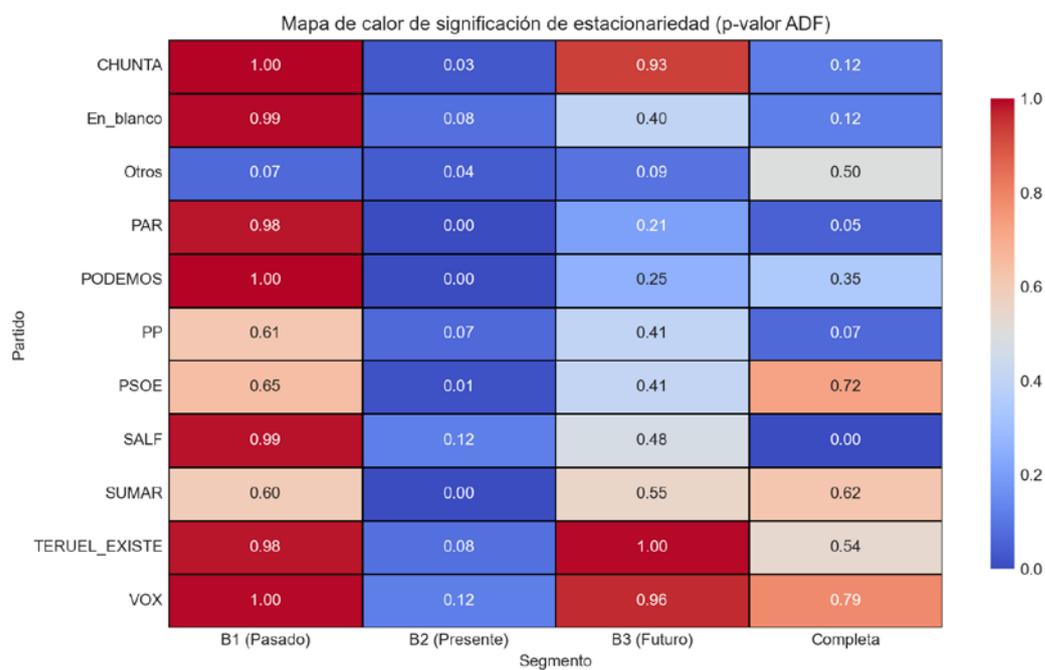


Figura 76. Mapa de calor de significación de estacionariedad ( $p$ -valor ADF)

Valores pequeños indican mayor evidencia de estacionariedad en los residuales; valores altos apuntan a componentes no estacionarios que no quedan plenamente recogidos por el modelo.

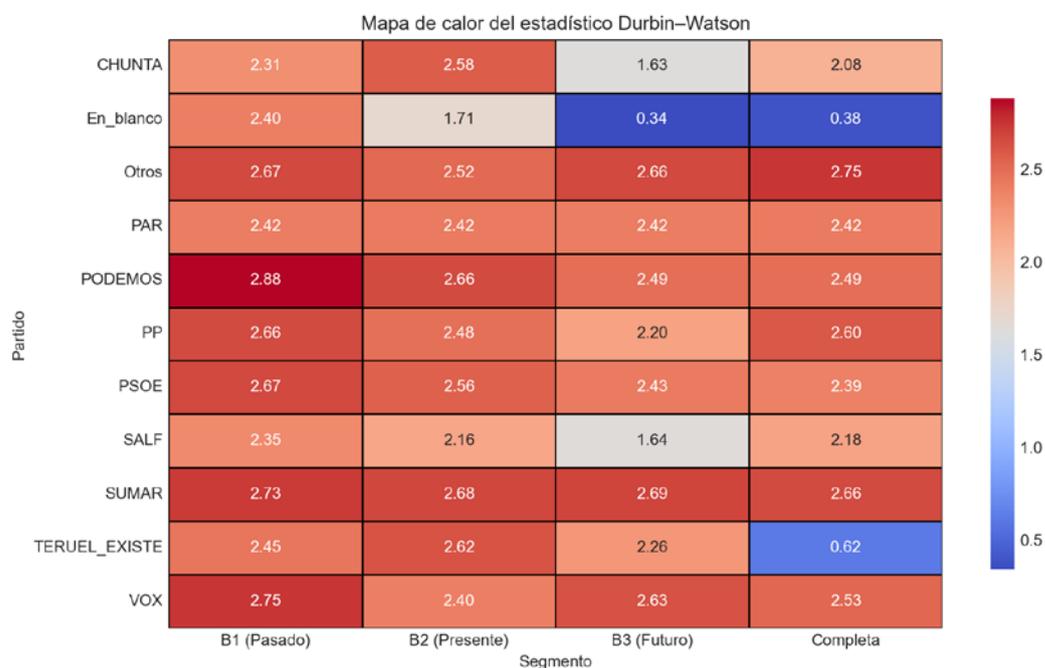


Figura 77. Mapa de calor del estadístico Durbin–Watson

Valores próximos a 2 sugieren ausencia de autocorrelación, mientras que valores alejados de este centro indican posibles dependencias entre escenarios en los residuales.

## Ranking sintético de estabilidad dinámica

El ranking siguiente ordena a los partidos según un índice sintético de estabilidad dinámica, que combina el peso de la inercia de fondo con la calidad de los residuales. Los primeros puestos muestran aquellas dinámicas de apoyo electoral en las que la tendencia capturada es robusta y la parte aleatoria se aproxima a un ruido estabilizado; las posiciones inferiores concentran dinámicas más volátiles y estructuras de error menos favorables.

| Posición | Partido       | Índice de estabilidad dinámica |
|----------|---------------|--------------------------------|
| 1        | TERUEL_EXISTE | 0.55                           |
| 2        | PSOE          | 0.32                           |
| 3        | VOX           | 0.30                           |
| 4        | SUMAR         | 0.24                           |
| 5        | CHUNTA        | 0.12                           |
| 6        | PODEMOS       | 0.09                           |
| 7        | PAR           | 0.08                           |
| 8        | SALF          | 0.08                           |
| 9        | Otros         | 0.07                           |
| 10       | En_blanco     | 0.04                           |
| 11       | PP            | 0.04                           |

## Mapa conceptual de inercia e incertidumbre

El mapa conceptual sitúa a los partidos en un espacio bidimensional definido por el peso de la inercia estructural y el nivel de incertidumbre residual. De este modo, se visualizan tanto los perfiles más consolidados y previsibles como aquellos más expuestos a cambios bruscos.

|              | Baja incertidumbre                      | Alta incertidumbre |
|--------------|---|--------------------|
| Baja inercia | -                                       | SALF, PAR, PODEMOS |
| Alta inercia | PSOE, VOX, CHUNTA, SUMAR, TERUEL_EXISTE | PP                 |

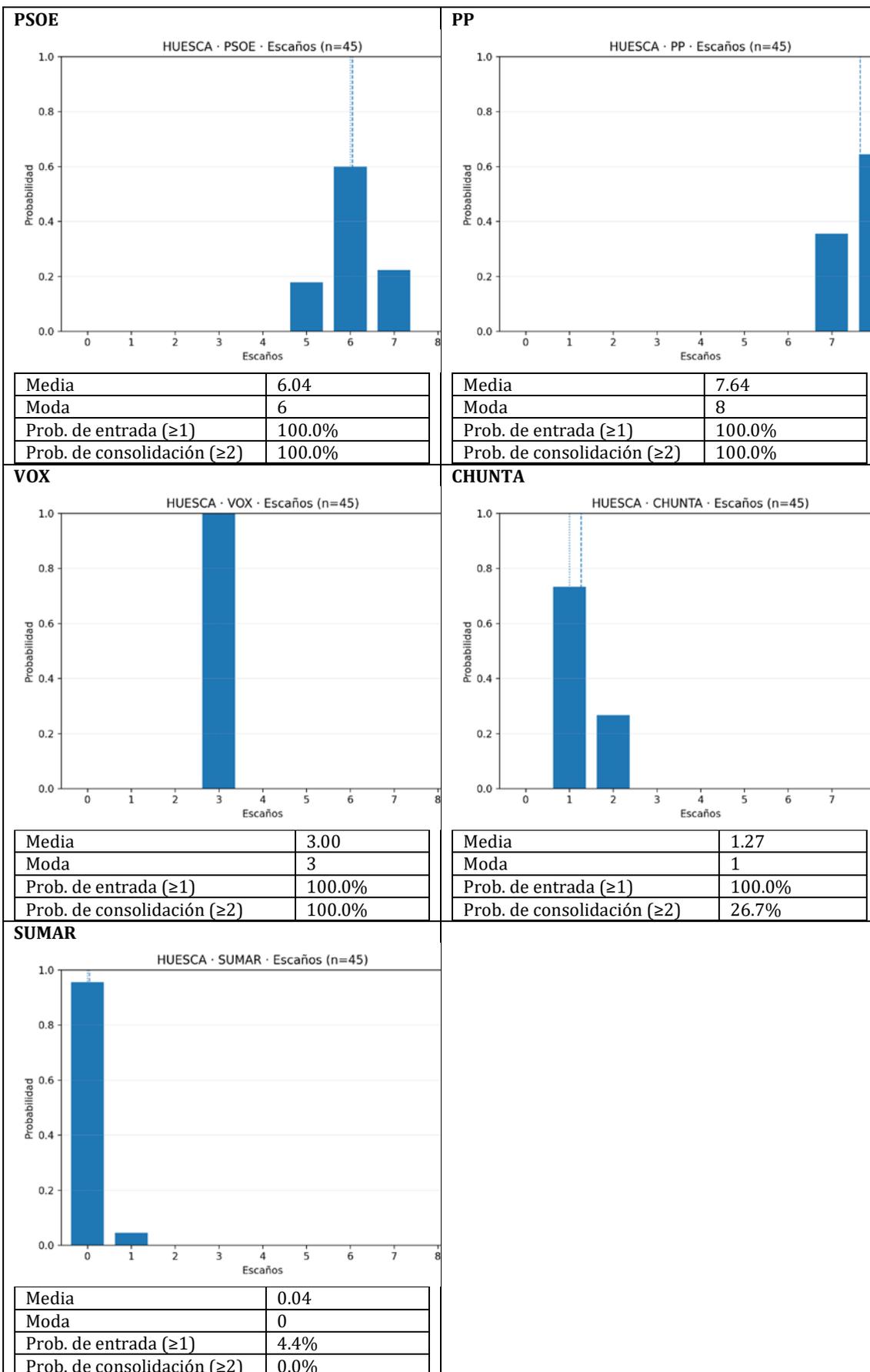
Los partidos situados en el cuadrante de alta inercia y baja incertidumbre representan perfiles relativamente consolidados, donde la dinámica y el componente aleatorio apuntan a un comportamiento previsible. En el extremo opuesto, la combinación de baja inercia y alta incertidumbre remite a escenarios más abiertos, en los que pequeñas perturbaciones pueden traducirse en reconfiguraciones de apoyo más abruptas.

En conjunto, el análisis de escenarios confirma que la dinámica de cada partido combina un componente estructural relativamente estable con una fracción de incertidumbre asociada a shocks coyunturales, cambios de contexto y reacciones del electorado. La comparación entre partidos permite diferenciar perfiles más inerciales y previsibles de otros donde la volatilidad y la sensibilidad a los cambios del entorno adquieren un peso mayor.

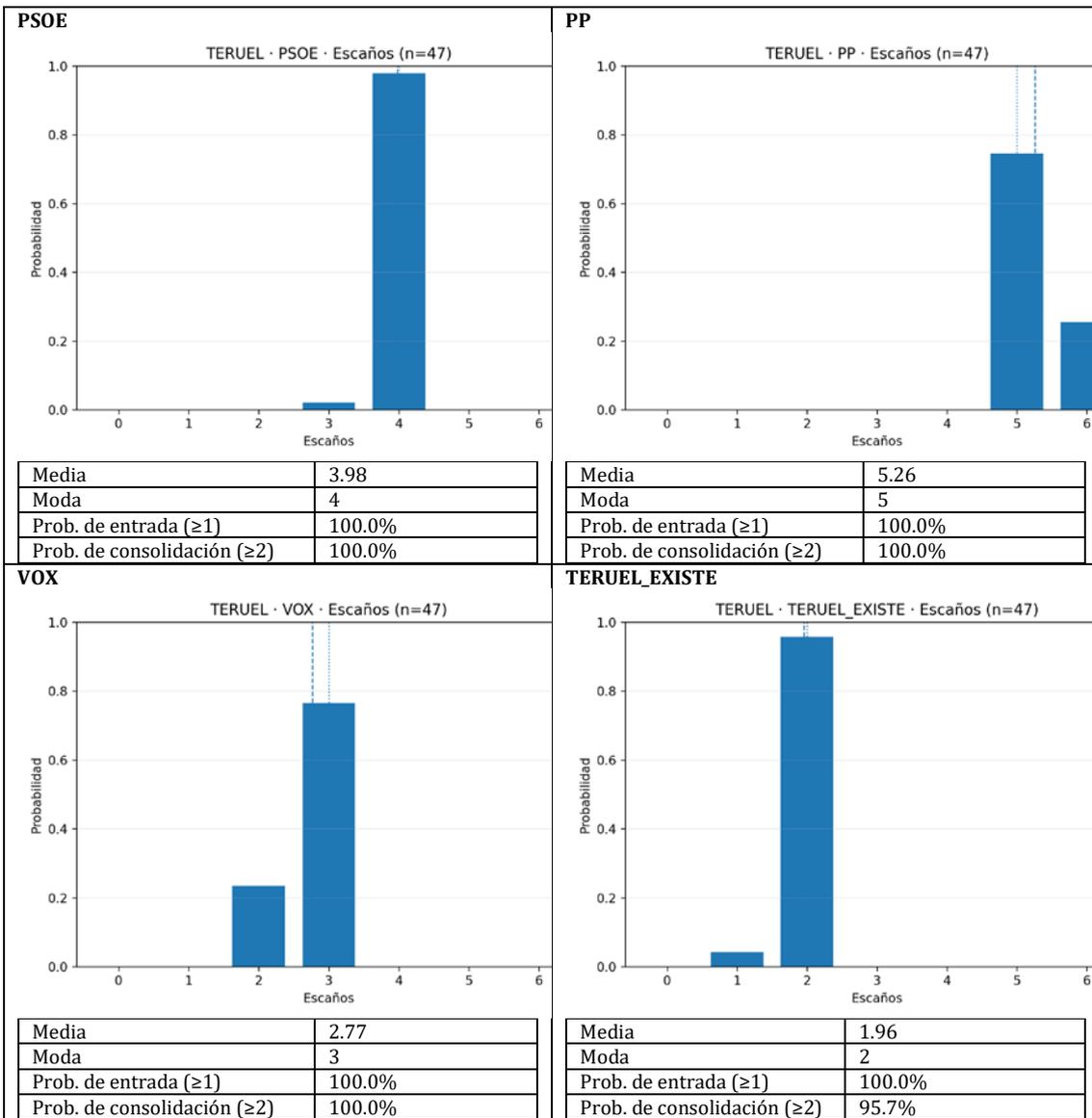
## Estimación de escaños ·Distribuciones por provincia y partido

Cada gráfico representa la distribución de probabilidad de escaños a través de escenarios. Se aplica escala común por provincia para facilitar la comparación entre partidos. Se informa media, moda y  $P(\text{escaños} \geq)$ .

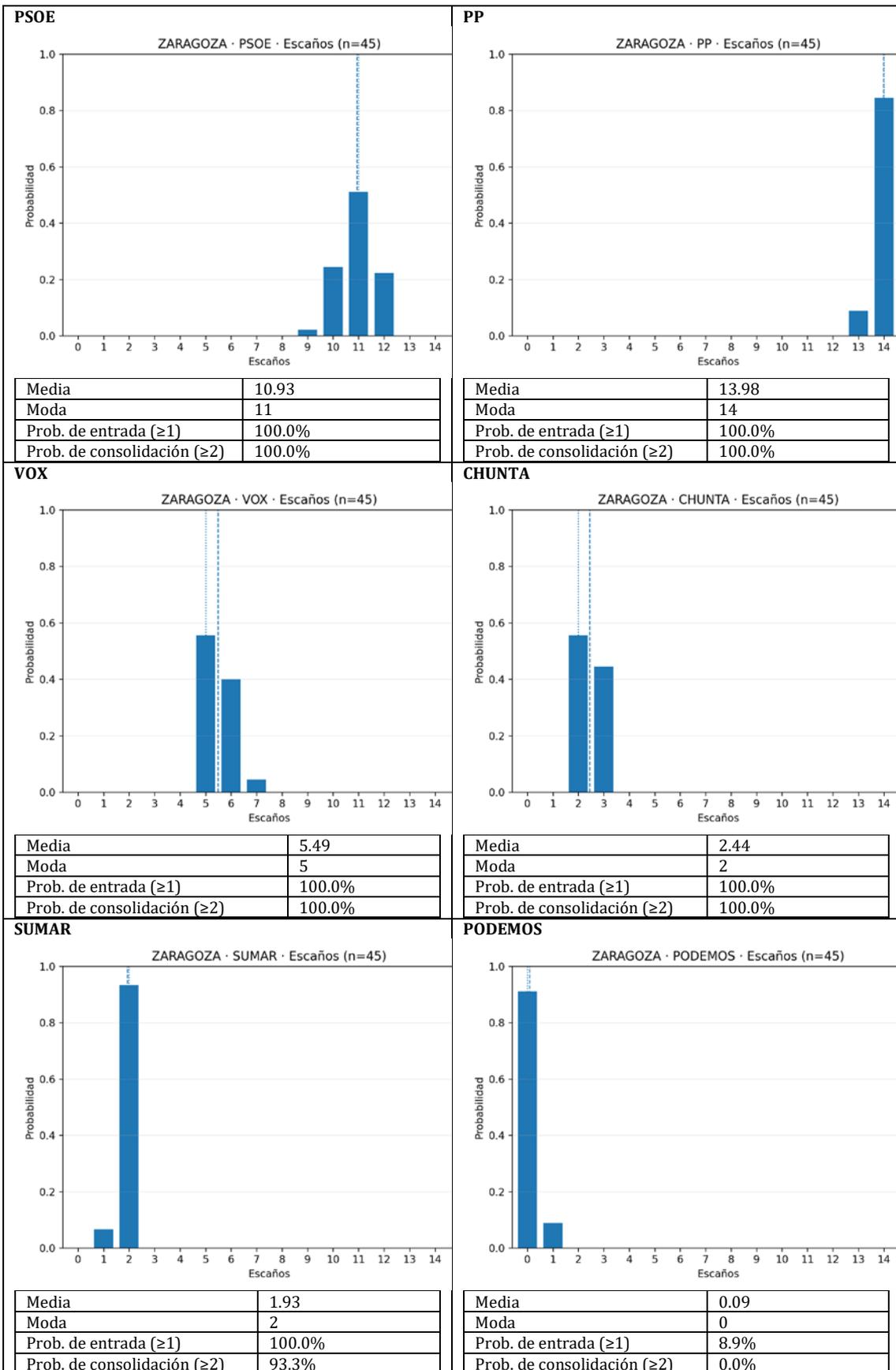
## HUESCA



## TERUEL



## ZARAGOZA



#### 4. Referencias

Alaminos, Antonio (2025) La construcción demoscópica de la realidad política en España. *OBETS: Revista de Ciencias Sociales*, ISSN-e 1989-1385, Vol. 20, Nº. 2, 2025, págs. 273-300 <https://doi.org/10.14198/obets.29915>

Alaminos, Antonio (2025) *Encuestas de opinión pública y medios de comunicación en España. Un estudio sobre saltos de fe, flogisto, quimeras tecnológicas, mercenarios y avestruces*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. <http://hdl.handle.net/10045/151044>

Alaminos, Antonio (2024) *Introduction to Measuring Electoral Support Using the Scenario Method Inertia-Uncertainty Bifactorial Model*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. <https://rua.ua.es/dspace/handle/10045/145061>

Alaminos, Antonio (2024) *Introduzione alla misurazione del sostegno elettorale utilizzando il metodo dello scenario Modello bifattoriale inerzia-incertezza*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. <https://rua.ua.es/dspace/handle/10045/145078>

Alaminos, Antonio (2024) *Introduction à la mesure du soutien électoral à l'aide de la méthode des scénarios Modèle bifactoriel inertie-incertitude*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. <https://rua.ua.es/dspace/handle/10045/145062>

Alaminos, Antonio (2024) *Introdução à Medição do Apoio Eleitoral Usando o Método do Cenário Modelo Bifatorial Inércia-Incerteza*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. <https://rua.ua.es/dspace/handle/10045/145060>

Alaminos, Antonio (2024) *Einführung in die Messung der Wahlunterstützung mit der Szenario-Methode Bifaktorielles Trägheits-Unschärfe-Modell*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. <https://rua.ua.es/dspace/handle/10045/145059>

Alaminos, Antonio (2024) *Introducción a la medición de apoyos electorales mediante el método de escenarios. Modelo bifactorial Inercia-Incertidumbre*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. <https://rua.ua.es/dspace/handle/10045/147302>

Alaminos, Antonio (2022) El método de escenarios en la estimación de resultados electorales. Una aplicación al caso de Castilla y León. *Revista Española de Investigaciones Sociológicas* 178: 173-182. <https://doi.org/10.5477/cis/reis.178.173>

Alaminos, Antonio (2021) Las dinámicas de cambio en el comportamiento del electorado en España. *Sistema: revista de ciencias sociales*, Nº 260, págs. 17-34

Alaminos, Antonio (2019) Las elecciones europeas de 2019 en España. *Temas para el debate*, Nº. 295 (junio), págs. 14-15

Alaminos, Antonio (2018) La monitorización de la estimación de voto con modelos ponderados y no ponderados: un test empírico. *Sociologados: Revista de investigación social*, ISSN-e 2445-2661, Vol. 3, Nº. 1, págs. 145-174

Alaminos, Antonio (2017) La imagen de partido del Partido Popular y el Partido Socialista Obrero Español en España: 1996 al 2015. *Sociologados. Revista de Investigación Social*. 2(1): 51-79. doi:10.14198/socdos.2017.1.04

Alaminos, Antonio (2015) Forecasting Elections with High Volatility. *Statistica Applicata – Italian Journal of Applied Statistics*. 2015, 25(2): 165-184 <http://hdl.handle.net/10045/51768>

Alaminos, Antonio (1998) *Teoría y práctica de la encuesta. Aplicación en los países en vías de desarrollo*. Alicante: Editorial Club Universitario, ISBN 84-95015-10-2. <http://hdl.handle.net/10045/49236>

Alaminos, Antonio (1998) Las predicciones electorales en España. En: Alaminos, Antonio, et al. *Future Days. Modelos de prospectiva electoral*. Alicante: Universidad de Alicante. ISBN 978-84-7908-407-3. <http://hdl.handle.net/10045/105229>

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). Recuerdo de voto y distorsiones analíticas: el caso español tras las elecciones generales de 2023. *Revista Española De Investigaciones Sociológicas*, (192), 27–46. <https://doi.org/10.5477/cis/reis.192.27-46>

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). Recuerdo de voto y distorsiones analíticas: el caso español tras las elecciones generales de 2023. *Revista Española De Investigaciones Sociológicas*, 27–46. Recuperado a partir de <https://reis.cis.es/index.php/reis/article/view/2549>

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025) *Introducción conceptual a la medición de la ideología política*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. ISBN: 978-84-129745-1-5 <http://hdl.handle.net/10045/152661>

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). *Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre para Dummies*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. ISBN 978-84-129745-2-2, 372 p.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco. (2024) Análisis de las dinámicas electorales en las elecciones autonómicas de Galicia del 18 de febrero de 2024. Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre. Número 81. *Opiniones y Actitudes*. Madrid:CIS

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2024). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3463. Barómetro de junio 2024. Documentación técnica de la estimación electoral*. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2024). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3460 sobre las elecciones europeas. Documentación técnica de la estimación electoral*. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2024). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3468. Barómetro de julio 2024. Documentación técnica de la estimación electoral*. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2024). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3474. Barómetro de septiembre 2024. Documentación técnica de la estimación electoral*. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2024). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3478. Barómetro de octubre 2024. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2024). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3485. Barómetro de noviembre 2024. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco. (2024). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3489. Barómetro de diciembre 2024. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). *Informe técnico de la estimación del Estudio ECIS3492. Barómetro de enero 2025. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3496. Barómetro de febrero 2025. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3502. Barómetro de marzo 2025. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3505 Barómetro de abril 2025. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3510 Barómetro de mayo 2025. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3514. Barómetro de junio 2025. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2025). *Informe técnico de la estimación del Estudio 3517 Barómetro de julio 2025. Documentación técnica de la estimación electoral*. Departamento de Investigación. Centro de Investigaciones Sociológicas. Madrid.

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2024) *Las elecciones autonómicas del País Vasco del 21 de abril de 2024. Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre*. Alicante: Obets Ciencia Abierta.

Alaminos, Antonio, y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco. (2024). *Teoría de juegos y Modelo Bifactorial-Inercia Incertidumbre. Aplicación al análisis de escenarios electorales*. Alicante: Obets Ciencia Abierta

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2024) *La medición de los efectos de las campañas electorales. Aplicación del Modelo Bifactorial-Inercia Incertidumbre*. Alicante: Obets Ciencia Abierta.  
<https://rua.ua.es/dspace/handle/10045/147300>

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2023) *Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre Alaminos-Tezanos. Aplicación al diagnóstico preelectoral y evaluación del impacto de campaña. El caso de las elecciones autonómicas de mayo de 2023. Colección Cuadernos Metodológicos vol. 63*. Madrid: Centro de Investigaciones Sociológicas

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2023) *Motivaciones de voto y estimación electoral en las elecciones generales en España. Un análisis empírico. Revista Sistema*. 267, 3-37

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2021) *Introducción práctica a la sociología electoral*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. ISBN 978-84-124165-4-1. <http://hdl.handle.net/10045/119077>

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2021) *Ajuste funcional y exploración de patrones en series temporales*. Alicante: Obets Ciencia Abierta.

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2016) *La medición de las motivaciones de voto en las elecciones generales del 20 de diciembre de 2015*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. Universidad de Alicante, 119 p.  
<http://hdl.handle.net/10045/132686>

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2012) *La medición de las motivaciones de voto en las elecciones generales del 20 de noviembre de 2011*. Alicante: Obets Ciencia Abierta. Universidad de Alicante, 121 p.  
<http://hdl.handle.net/10045/132566>

Alaminos, Antonio y Alaminos-Fernández, Paloma (2018) *Las dinámicas del voto retrospectivo en España (1996-2017). Tendencias sociales. Revista de Sociología*, 1: 39-72

Alaminos, Antonio y Tezanos, José Félix (2023) *Nota metodológica estimaciones de voto y escaños. Estudio E3411 preelectoral de elecciones generales*.  
[https://www.cis.es/documents/d/cis/3411\\_estimacion](https://www.cis.es/documents/d/cis/3411_estimacion)

Alaminos, Antonio y Tezanos, José Félix (2019) *Nota metodológica estimaciones de voto y escaños. Modelo coyuntura CIS V89. Estudio nº 3261*. Barómetro de septiembre 2019.  
[https://datos.cis.es/pdf/3261\\_Estimacion.pdf](https://datos.cis.es/pdf/3261_Estimacion.pdf)

Alaminos, Antonio y Tezanos, José Félix (2019) *Nota metodológica estimaciones de voto y escaños*. Estudio nº 3263 Macrobarómetro Preelectoral elecciones generales 2019. [https://datos.cis.es/pdf/3263\\_Estimacion.pdf](https://datos.cis.es/pdf/3263_Estimacion.pdf)

Alaminos, Antonio y Tezanos, José Félix (2019) *Nota metodológica estimaciones de voto en Comunidades Autónomas y grandes ciudades* Estudio nº 3245 marzo-abril 2019. [https://datos.cis.es/pdf/3245\\_EstimacionEAM.pdf](https://datos.cis.es/pdf/3245_EstimacionEAM.pdf)

Alaminos, Antonio y Tezanos, José Félix (2019) *Nota metodológica estimaciones de voto y escaños*. Estudio nº 3242 Macrobarómetro de marzo. Preelectorales elecciones generales 2019. Modelo longitudinal CIS V108. <https://www.cis.es/documents/d/cis/IM3242pdf>

Alaminos-Fernández, Antonio Francisco, Alaminos-Fernández, Paloma y Alaminos, Antonio (2025). La cuantificación de patrones discursivos en seis países europeos. Un estudio de caso empírico sobre las nociones de “comunidad” y “sociedad”. *Revista OBETS*, 20(1), 17-46.

Alaminos-Fernández, Antonio Francisco, Alaminos-Fernández, Paloma y Alaminos, Antonio (2025). Quantificazione dei modelli discorsivi in sei paesi europei: uno studio empirico sulle nozioni di "comunità" e "società". *Revista OBETS*, 20(1), 17-46.

Alaminos-Fernández, Antonio Francisco, Alaminos-Fernández, Paloma y Alaminos, Antonio (2025). Quantification des modèles discursifs dans six pays européens: une étude de cas empirique sur les notions de «communauté» et de «société». *Revista OBETS*, 20(1), 17-46.

Alaminos-Fernández, Antonio Francisco, Alaminos-Fernández, Paloma y Alaminos, Antonio (2025). Quantifying Discourse Patterns in Six European Countries: An Empirical Case Study on the Notions of "Community" and "Society". *Revista OBETS*, 20(1), 17-46.

Alaminos-Fernández, Antonio Francisco, Alaminos-Fernández, Paloma y Alaminos, Antonio (2025). Quantifizierung diskursiver Muster in sechs europäischen Ländern: Eine empirische Fallstudie zu den Begriffen 'Gemeinschaft' und 'Gesellschaft'. *Revista OBETS*, 20(1), 17-46.

Alaminos-Fernández, Antonio Francisco, Alaminos-Fernández, Paloma y Alaminos, Antonio (2025). Ποσοτικοποίηση των Δομικών Προτύπων σε Έξι Ευρωπαϊκές Χώρες: Μια Εμπειρική Μελέτη Περίπτωσης για τις Έννοιες της «Κοινότητας» και της «Κοινωνίας». *Revista OBETS*, 20(1), 17-46.

Alaminos-Fernández, Antonio Francisco (2023) *Introducción a la teoría de conjuntos difusos y sus aplicaciones en investigación social e IA*. Obets Ciencia Abierta. Alicante: Limencop. ISBN 978-84-09-49456-9. <http://hdl.handle.net/10045/132732>

Alaminos-Fernández, Antonio Francisco y Alaminos, Antonio (2023) *Métodos y Modelos para la Predicción Electoral: Una Guía Práctica*. Obets Ciencia Abierta. Alicante: Limencop. ISBN: 978-84-09-50283-7. <http://hdl.handle.net/10045/138240>

Alaminos-Fernández, Paloma (2025) *Diseños metodológicos para la investigación social. Del propósito a la aplicación*. Obets Ciencia Abierta. Alicante: Limencop. ISBN: 978-84-129745-3-9

Alaminos-Fernández, Paloma; Alaminos-Fernández, Antonio Francisco y Alaminos, Antonio (2025). *Simpatía. La función sociopolítica de los afectos*. Alicante: Obets Ciencia Abierta ISBN: 978-84-129745-8-4

Alaminos-Fernández, Paloma; Alaminos-Fernández, Antonio Francisco y Alaminos, Antonio (2025). *Antipatía. La función sociopolítica de los desafectos*. Alicante: Obets Ciencia Abierta ISBN: 979-13-990759-1-5

Kahn, H., & Wiener, A. J. (1967). *The Year 2000: A Framework for Speculation on the Next Thirty-Three Years*. Nueva York: Macmillan.

Schwartz, P. (1996). *The Art of the Long View: Paths to Strategic Insight for Yourself and Your Company*. Nueva York: Doubleday.

Wack, P. (1985). *Scenarios: Uncharted Waters Ahead*. *Harvard Business Review*, 63(5), 73-89.

## ANEXO 1

### Modelo analítico

Cierto es que el Centro de Investigaciones Sociológicas nunca ha fallado en una predicción electoral; tan cierto, como lo es que el Centro de Investigaciones Sociológicas nunca ha acertado en una predicción electoral. Ambas afirmaciones son ciertas dado que el Centro de Investigaciones Sociológicas nunca hace predicciones electorales. Este informe técnico es un resumen de los análisis efectuados para la estimación del apoyo electoral que reciben los partidos políticos, coyunturalmente, en el momento de efectuarse la medición. Una estimación electoral publicada periódicamente por el Centro de Investigaciones Sociológicas en sus barómetros mensuales.

Desde 2019 todas las estimaciones son el resultado de aplicar un único modelo teórico de referencia (Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre), un único método de especificación (metodología de escenarios) así como de un único sistema de operativización basado en estructuras motivacionales de los electores. En ese sentido, sus resultados son desde 2019 completamente comparables a lo largo del tiempo. Los análisis que aquí se presentan están diseñados para la detección, medición y sistematización del apoyo electoral, ya sea explícito o potencial, que reciben los partidos políticos en función de diferentes configuraciones de escenarios. Con dicha finalidad, se efectúa un estudio diagnóstico exhaustivo de las estructuras y patrones presentes en la encuesta de opinión pública.

No es un análisis exploratorio; por el contrario, se encuentra en todo momento monitorizado teóricamente, de tal modo que todos los resultados observables son interpretables en el marco analítico que establece el Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre. La acumulación en el tiempo de sucesivos diagnósticos ha permitido refinar los modelos estadísticos empleados, los algoritmos aplicados, así como las operaciones analíticas realizadas. En ese sentido, se presentan aquí aquellas más sustantivas para conocer y comprender el grado de equilibrio (interdependencia de las estimaciones) y estabilidad (consistencia) de los apoyos electorales que reciben los partidos en el momento de la recolección de datos. Este informe se estructura en varias partes. Una primera parte introductoria a la lógica del modelo y sus objetivos metodológicos.

El modelo bifactorial es una caja de herramientas analíticas, con aplicaciones particulares a la medición e incluso a la prospectiva. En el caso del Centro de Investigaciones Sociológicas solamente se publican las mediciones de coyuntura y no las especulaciones sobre posibles escenarios prospectivos. Tras una breve presentación teórica del modelo y algunas claves de interpretación se presenta el análisis empírico con varias secciones. Finalmente se incluyen un listado de referencias referidas al planteamiento epistemológico, teórico y metodológico del modelo. Existen en la actualidad suficientes publicaciones sobre su aplicación para que se encuentre exhaustivamente documentado (ver listado de referencias).

### 1.1 Modelo Bifactorial Inercia Incertidumbre

El Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre fue propuesto en el año 2019 por los profesores Antonio Alaminos (Universidad de Alicante) y José Félix Tezanos (UNED), siendo en el momento de publicarse este informe el utilizado por el Centro de Investigaciones Sociológicas para realizar las mediciones del apoyo electoral que reciben los partidos políticos. El Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre es un modelo de medición que constituye una propuesta teórica y metodológica importante en varios sentidos.

En primer lugar, pone de relieve y destaca la existencia de “borrosidad” en las decisiones de las personas. Una incertidumbre real que no puede ser obviada por la exigencia de respuestas únicas e imaginariamente definitivas sobre el estado de la opinión pública. El establecimiento de dicha premisa, el posible estado indeterminado del fenómeno objeto de medición, da forma al enfoque analítico aplicado desde el modelo. El modelo integra y sistematiza los efectos de dicha incertidumbre sobre la medición. Aproximar la realidad social como un objeto de estudio que no es rígido ni definitivo exige que parte de los instrumentos que se aplican para conocerla no puedan serlo.

Por ello, en la medida que se incorpora la incertidumbre y la inercia al proceso de medición, el modelo adquiere la aplicabilidad de una “caja de herramientas” analíticas, algo que se ejemplifica en este informe técnico. El enfoque empírico aplicado se basa en la metodología de escenarios, si bien orientados a la exploración del presente y no a la indagación sobre estados futuros. En el caso del Centro de Investigaciones Sociológicas, la medición del apoyo electoral que recibe un partido es una labor que va más allá de

estimar un porcentaje o su intervalo de confianza. Implica una exploración y diagnóstico de los escenarios potenciales, considerando los más probables (voto directo) y evaluando los más improbables (voto alternativo).

El Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre aplica el método de escenarios como herramienta de análisis y diagnóstico multifuncional. En ese sentido, una de sus aplicaciones en tanto que instrumento de medición es la estimación electoral, si bien este no se encuentra limitado a dicha finalidad. Su finalidad es esencialmente de diagnóstico, midiendo las tensiones internas existentes en términos de decisión electoral por parte de los ciudadanos. Destaca por ello por su capacidad para monitorizar de forma empírica las dinámicas internas de los electorados tal y como se expresan a través de los escenarios. El Modelo Bifactorial considera que el estado de un fenómeno social en el momento de la medición es el resultado de una combinación entre la inercia del pasado y la novedad que aporte el presente o la expectativa de las personas sobre su comportamiento en el futuro.

El Modelo Bifactorial considera que dentro de un campo de posibilidad definido por los votos directos y los alternativos configurado por diferentes escenarios existe un subconjunto de probabilidad. Aquello que es más o menos probable dadas las condiciones de posibilidad existentes. No es una predicción sobre el futuro. Es una medición de los estados de opinión en el presente. Por ejemplo, en una predicción electoral se presupone la existencia en el futuro de una diana. Una “diana” que, en un formato de predicción paramétrica, plantea que el futuro ya está aquí. En ese sentido, el objetivo de una predicción es aproximarse al centro paramétrico de una diana que, insistimos, ya estaba preconfigurada en el pasado en el que habitaban quienes produjeron la predicción.

El Modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre enfoca la cuestión desde otra perspectiva. La diana futura no existe. Solo existe el presente, sus inercias y sus incertidumbres reales. El desafío que enfrenta el Modelo Bifactorial es diferente al de una predicción dado que su finalidad es estimar la “diana” que se preconfigura en el presente. En otras palabras, identificar dónde se ubican las probabilidades de cada partido y qué forma tiene su “diana”. Una “diana” a la que apuntarían las predicciones que se efectúan en el presente. No se trata de una “diana” preexistente en un futuro determinista. Es una “diana” que debe ser configurada y en sí misma estimada sobre un espacio de posibilidades. La aplicación al presente del método de escenarios parte de la premisa de que el presente no

está completamente definido o decidido. Con mayor razón cuando se trata de medir en el presente la probabilidad de un comportamiento futuro. Preguntar a una persona qué haría en una circunstancia hipotética, unas elecciones, solamente puede recibir respuesta hipotéticas y abiertas al cambio.

Una apertura al cambio que puede ser de mayor o menor magnitud, afectar a unos partidos más que a otros, pero siempre existente. Así, la decisión sobre votar o qué votar alcanza un grado de certeza diferente según los electorados. Pero es una indecisión que es real y define el presente. En ese sentido, una medición del estado actual de los electorados mediante escenarios participa de todos los elementos que caracterizan al estudio de un fenómeno futuro.

La metodología de escenarios define un enfoque sistematizado utilizado para explorar y desarrollar múltiples opciones posibles en un contexto de incertidumbre. Herman Kahn y Anthony Wiener (1967) definieron los escenarios como "hipotéticas secuencias de eventos construidas con el propósito de focalizar la atención en causalidades y decisiones", poniendo el énfasis en la secuencia de eventos y su impacto potencial. En otra definición, Pierre Wack (1985), considera el método de escenarios como "la forma de pensar en realidades múltiples", subrayando la necesidad de reconocer y adaptarse a diversas pero posibles futuras realidades. Precisamente Wack enfatizó la utilidad de los escenarios para desafiar el pensamiento lineal y promover una planificación más flexible y adaptable. En su aplicación mediante el Modelo Bifactorial, la propuesta es considerar el presente como algo abierto y no cerrado en una única medición denotativa.

Por ello, la metodología de escenarios aplicada a la medición implica una reconceptualización en función del objeto. Reconoce que el presente no es un punto fijo, sino un espectro de posibilidades múltiples y divergentes; se asume que el presente es inherentemente incierto y que cualquier intento de medirlo precisa considerar múltiples variantes de actuación y de su interacción. Unos escenarios que involucran a diversos tipos de electores según su contribución a la incertidumbre global: es el caso de electores militantes, simpatizantes, afines o que realmente dudan entre diferentes partidos políticos (voto alternativo). Los escenarios son construidos a través de un proceso que generalmente incluye la identificación de factores clave, tendencias, y fuerzas impulsoras; el Modelo Bifactorial utiliza como base para la identificación de los factores clave el Modelo Pentafactorial de motivación electoral propuesto por los profesores Alaminos y

Alaminos Fernández (2012), integrando estos elementos en realidades coherentes; tras la especificación de escenarios se evalúan sus impactos potenciales. La especificación se encuentra abierta a la incorporación de nuevos factores, en la medida que tanto el tipo de elección como las variables disponibles condicionan la configuración de referencia. Finalmente, la implementación y optimización de los algoritmos en Python ha sido efectuada por Alaminos-Fernández. En este análisis se emplean siete escenarios de incertidumbre y tres estructuras de inercia (pasado, presente y expectativas actuales sobre el futuro). Los escenarios que operativizan los patrones de incertidumbre del presente análisis pivotan sobre los siguientes factores que los identifican. Escenario 1: escenario base; escenario 2: afinidad ideológica; escenario 3: imagen de partido; escenario 4: efecto de liderazgo (presidente preferido); escenario 5: afinidad ideológica en configuración de alta movilización; escenario 6: imagen de partido en configuración de alta movilización y finalmente escenario 7: efecto de liderazgo en configuración de alta movilización. Para una información más detallada y exhaustiva se presentan al final del documento una relación de referencias teóricas y aplicadas.

En un primer apartado se muestran las distribuciones de las mediciones estimadas para cada partido en el conjunto de los escenarios; esto permite evaluar a) la concentración o dispersión de las estimaciones, así como b) la presencia de multimodalidad o c) discontinuidades que indican la existencia de funciones latentes discontinuas que se expresan dando lugar a estimaciones fragmentadas. Indirectamente es una medición de la mayor o menor fragilidad de los apoyos electorales. Por ejemplo, un partido cuya estimación sea unimodal y concentrada evidencia una escasa dependencia de los movimientos que experimenten el resto de los partidos. Expresado, en otros términos, en sus crecimientos o fracasos dependen en ese momento en concreto de sus propios pasos. Por el contrario, cuanto más dispersas o multimodales sean sus distribuciones mayor dependencia presentan respecto a las movilizaciones de los electorados de otros partidos. En este apartado se incluye la asociación observada entre las estimaciones de los partidos de ámbito nacional. No es pertinente comparar los estimados nacionales de partidos nacionales con los estimados de partidos autonómicos, debido a la falacia ecológica, las interdependencias no se mostrarían distorsionadas. Unas asociaciones que expresan tanto la relación interna entre los escenarios como evidencia la estructura latente que configura la existencia de dos bloques ideológicos.



## ANEXO 2

### Formulación del modelo Bifactorial Inercia-Incertidumbre

En estudios electorales con incertidumbre metodológica y escenarios alternativos, es habitual trabajar con múltiples estimaciones de voto obtenidas a partir de diferentes configuraciones de parámetros. En este modelo se combinan 63 distribuciones probabilísticas generadas por la combinación de los niveles de INERCIA (1 a 9) e INCERTIDUMBRE (1 a 7). Se aplica una media Huber<sup>1</sup> categórica como método robusto para sintetizar estas estimaciones en una sola distribución final. El procedimiento implica una dimensión de medición global y la potencialidad de un análisis específico de sensibilidad para cada partido, así como se efectúa una validación mediante el análisis de la varianza y el testado de los coeficientes de Tukey, Hampel, Cauchy y Geman–McClure.

#### 1.3.1. Media Huber Global y análisis por Partido

Ambos planteamientos utilizan las 63 estimaciones obtenidas mediante combinaciones de los parámetros INERCIA e INCERTIDUMBRE. Comparten una misma lógica de análisis robusto, utilizando la media Huber como método para minimizar la influencia de escenarios extremos.

#### *Similitudes*

| Aspecto común           | Descripción  |
|-------------------------|--|
| Datos base              | Ambas usan las 63 estimaciones por combinación de INERCIA × INCERTIDUMBRE. |
| Objetivo general        | Reducir el impacto de escenarios extremos mediante estadísticos robustos.  |
| Método robusto aplicado | Se emplea la media Huber como medida central resistente a outliers.        |
| Resultado final         | Una distribución o resumen robusto de las estimaciones de voto.            |

#### *Especificidades según finalidad*

<sup>1</sup>Huber, P. J. (1964). Robust Estimation of a Location Parameter. *Annals of Mathematical Statistics*, 35(1), 73-101.

Hampel, F. R., Ronchetti, E. M., Rousseeuw, P. J., & Stahel, W. A. (1986). *Robust Statistics: The Approach Based on Influence Functions*. Wiley.

| Elemento                   | <b>Modelo global</b> (distribución categórica)                     | <b>Modelo por partido</b> (análisis escalar individual)       |
|----------------------------|--|---|
| Unidad de análisis         | La distribución completa por escenario (vector de K partidos).     | Cada partido por separado (K análisis independientes).        |
| Agregación                 | Media Huber sobre los 63 valores por partido, luego normalización. | Media Huber escalar individual por partido.                   |
| Normalización              | El vector final suma 1 (distribución de voto robusta).             | No requiere normalización; análisis escalar.                  |
| Producto final             | Una distribución categórica robusta: $DH^{\text{norm}}$ .          | Media y desviación robustas: $(\mu_H, \sigma_H)$ por partido. |
| Capacidad descriptiva      | Muestra el reparto robusto total de voto.                          | Evalúa la volatilidad o consistencia de cada partido.         |
| Visualización más adecuada | Distribuciones apiladas o de barras normalizadas.                  | Boxplots, heatmaps, mapas de dispersión.                      |
| Utilidad                   | Comparar cuotas globales robustas.                                 | Estudiar sensibilidad y estabilidad estimada por partido.     |

Ambos planteamientos son complementarios. Mientras el modelo global proporciona una visión robusta y agregada del reparto de voto entre partidos, el análisis Huber por partido permite evaluar con mayor precisión cómo se comporta cada formación política ante variaciones en los parámetros de modelización. Ambos enfoques, aplicados de forma conjunta, ofrecen una herramienta poderosa para el análisis electoral robusto.

### 1.3.2. Especificación del modelo

#### 1.3.2.1. Conjunto de categorías (partidos)

Sea

$$\mathcal{P} = \{p_1, p_2, \dots, p_K\}$$

el conjunto de partidos políticos.

Por ejemplo,  $\mathcal{P} = \{PP, PSOE, VOX, SUMAR, ERC, \dots\}$ , con K categorías.

#### 1.3.2.2. Conjunto de escenarios (combinaciones de parámetros)

Sean

$\mathcal{J} = \{1, 2, \dots, 9\}$  los niveles de INERCIA

$\mathcal{U} = \{1, 2, \dots, 7\}$  los niveles de INCERTIDUMBRE

Esto genera un total de 63 combinaciones:

$$\mathcal{S} = \mathcal{J} \times \mathcal{U}, |\mathcal{S}| = 63.$$

Cada distribución  $D(i,u) \in \mathcal{D}$  es un vector de probabilidades:

$$D(i,u) = [ d(i,u)(p_1), \dots, d(i,u)(p_K) ]$$

Con:

$$\sum_{k=1}^K d_{(i,u)}(p_k) = 1, \quad d_{(i,u)}(p_k) \geq 0.$$

### 1.3.2.3. Definición de la media Huber por partido

Para cada partido  $p_k \in \mathcal{P}$ , recolectamos sus valores estimados en los 63 escenarios:

$$\mathcal{V}_k = \{d(i,u)(p_k) : (i,u) \in \mathcal{S}\} = \{v_1(k), v_2(k), \dots, v_{63}(k)\}$$

Aplicamos la media Huber escalar sobre esta muestra para obtener un valor robusto:

$$\hat{d}_H(p_k) = \arg \min_{y \in \mathbb{R}} \sum_{s=1}^{63} \rho_\delta \left( v_s^{(k)} - y \right)$$

donde  $\rho_\delta$  es la pérdida de Huber con parámetro de robustez  $\delta > 0$ , definida como

$$\rho_\delta(z) = \begin{cases} \frac{1}{2}z^2, & \text{si } |z| \leq \delta \\ \delta (|z| - \frac{1}{2}\delta), & \text{si } |z| > \delta \end{cases}$$

#### 1.3.2.4. Resultado final: distribución robusta media

Se obtiene una nueva distribución sobre  $\mathcal{P}$  formada por las medias Huber:

$$\hat{D}_H = [\hat{d}_H(p_1), \dots, \hat{d}_H(p_K)]$$

Para garantizar que esta distribución sea válida (suma 1), se normaliza aplicando:

$$\hat{d}_H^{\text{norm}}(p_k) = \frac{\hat{d}_H(p_k)}{\sum_{j=1}^K \hat{d}_H(p_j)}$$

La distribución categórica final queda definida como:

$$\hat{D}_H^{\text{norm}} = [\hat{d}_H^{\text{norm}}(p_1), \dots, \hat{d}_H^{\text{norm}}(p_K)]$$

Cada

representa la estimación robusta del voto al partido  $p_k$ , eliminando la influencia desproporcionada de escenarios extremos. El resultado es una media robusta categórica, útil para análisis agregados cuando se parte de múltiples escenarios de modelización (inercia e incertidumbre).

La tabla siguiente compara las propiedades de la media clásica frente a la Huber:

|                         | <i>Media clásica</i> | <i>Media Huber<br/>por partido</i> |
|-------------------------|----------------------|------------------------------------|
| Sensibilidad a outliers | Alta                 | Baja                               |

|                     | <i>Media clásica</i> | <i>Media Huber<br/>por partido</i> |
|---------------------|----------------------|------------------------------------|
| Escenarios extremos | Pueden sesgar        | Su peso se recorta                 |
| Comparabilidad      | Aceptable            | Mejor<br>(varianza robusta)        |

#### 1.4. Validación del modelo por partido (análisis escalar individual)

A grandes rasgos, la lógica es la misma: se convierte la colección de 63 estimaciones (u,i) en una distribución discreta y extraemos una medida robusta que minimice la influencia de escenarios extremos de INERCIA o INCERTIDUMBRE.

##### 1.4.1. Marco formal por partido

Para un partido  $K_k$ , se define una matriz de probabilidades  $\mathbf{D}^{(k)}$  con valores  $d_{u,i}^{(k)}$ . Estos se vectorizan para aplicar la media Huber escalar y opcionalmente calcular la varianza robusta:

Para un partido  $K_k$

$$\mathbf{D}^{(k)} = \left[ d_{u,i}^{(k)} \right]_{\substack{i=1,\dots,9 \\ u=1,\dots,7}}, \quad d_{u,i}^{(k)} \geq 0, \quad \sum_{u,i} d_{u,i}^{(k)} = 1$$

##### 1. Vectorizar

$$\mathbf{v}^{(k)} = \left( d_{1,1}^{(k)}, \dots, d_{7,9}^{(k)} \right)^\top \in \mathbb{R}^{63}$$

##### 2. Media Huber escalar

$$\hat{\mu}_H^{(k)} = \arg \min_y \sum_{s=1}^{63} \rho_\delta \left( v_s^{(k)} - y \right)$$

donde  $\rho_\delta$  es la pérdida Huber, la misma que en el modelo global.

Aplicar la media Huber por partido proporciona una estimación robusta individual y permite reducir la influencia de escenarios extremos. Repetido para todos los  $K$  partidos, obtienes un vector robusto de cuotas medias, que puede normalizarse para formar una

distribución completa balanceando entre media cuadrática y absoluta. Los parámetros  $(\hat{\mu}_H, \hat{\sigma}_H)$  son útiles para comparar partidos y representar gráficamente sus perfiles de estimación.

### 3. Análisis de varianza robusta

$$\hat{\sigma}_H^{2(k)} = \frac{1}{\sum w_s} \sum_s w_s \left( v_s^{(k)} - \hat{\mu}_H^{(k)} \right)^2, \quad w_s = \min \left( 1, \frac{\delta}{|v_s^{(k)} - \hat{\mu}_H^{(k)}|} \right)$$

El par

resume el nivel medio robusto y la dispersión robusta de la estimación del partido.

#### 1.4.2. Validación mediante coeficientes alternativos

Se calculan los coeficientes de Tukey, Hampel, Cauchy y Geman–McClure. Como criterio general, en aplicaciones donde se busca solo robustez leve es recomendable Huber con  $\delta=1.5 \cdot \text{MAD}$ . En el caso de una varianza extrema es adecuado el empleo de Tukey o Hampel, mientras que para generar un suavizado continuo procede utilizar Cauchy o Geman–McClure.

Las fórmulas para Tukey, Hampel, Cauchy y Geman–McClure son las siguientes.

Sea  $v^{(k)} = \{v_1^{(k)}, \dots, v_{63}^{(k)}\}$  la distribución de voto estimada para el partido  $K$  en los 63 escenarios definidos por combinaciones de inercia ( $i \in \{1, \dots, 9\}$ ) e incertidumbre ( $u \in \{1, \dots, 7\}$ ).

El objetivo es obtener un estimador robusto  $\mu^{(k)}$  del centro de la distribución y eventualmente su dispersión robusta  $\sigma^{(k)}$ , minimizando la influencia de valores extremos mediante funciones de pérdida  $\rho(z)$ .

La formulación general es:

$$\hat{\mu}^{(k)} = \arg \min_{y \in \mathbb{R}} \sum_{s=1}^{63} \rho_\delta \left( v_s^{(k)} - y \right)$$

Donde  $\rho_\delta(z)$  es una función de pérdida robusta parametrizada por  $\delta$ , que controla la sensibilidad a outliers.

### 1.4.3. Funciones de pérdida consideradas

#### a) *Tukey's bisquare (biweight)*

Reduce completamente el peso de valores más allá de  $\delta$ .

$$\rho_\delta(z) = \begin{cases} \frac{\delta^2}{6} \left[ 1 - \left( 1 - \left( \frac{z}{\delta} \right)^2 \right)^3 \right] & \text{si } |z| \leq \delta \\ \frac{\delta^2}{6} & \text{si } |z| > \delta \end{cases}$$

#### b) *Hampel*

Tres parámetros  $a < b < c$ , requiere calibración.

$$\rho(z) = \begin{cases} |z| & \text{si } |z| \leq a \\ \frac{a + (|z| - a)(b - |z|)/(b - a)}{1} & \text{si } a < |z| \leq b \\ c & \text{si } |z| > b \end{cases}$$

#### c) *Cauchy*

Más tolerante a valores extremos, pero conserva robustez.

$$\rho_\delta(z) = \delta^2 \log \left( 1 + \left( \frac{z}{\delta} \right)^2 \right)$$

#### d) *Geman-McClure*

Suaviza, pero penaliza outliers sin ignorarlos completamente.

$$\rho_{\delta}(z) = \frac{z^2}{z^2 + \delta^2}$$

El análisis de sensibilidad de la medición mediante escenarios aplicando varios coeficientes requiere en ocasiones la normalización de los vectores. Los valores  $\mu^{(k)}$  se pueden normalizar para reconstruir una distribución total:

$$\tilde{\mu}^{(k)} = \frac{\hat{\mu}^{(k)}}{\sum_{j=1}^K \hat{\mu}^{(j)}}$$

Esto permite comparar partidos bajo criterios de robustez ajustados.

El análisis de validación de las estimaciones calcula las curvas  $\rho_{\delta}(z)$  para comparar sensibilidad, evalúa los *boxplots* de Huber vs Tukey vs media clásica (comparar robustez), así como el mapa de dispersión ( $\mu^{(k)}$ ,  $\sigma^{(k)}$ ) por función de pérdida (evaluar volatilidad). El *heatmap* de covariación paramétrica Inercia e Incertidumbre facilita conocer la heterogeneidad de escenarios.

### 1.5. Procedimiento práctico

1. Cargar las 63 matrices y elegir el partido k.
2. Extraer su vector de estimaciones  $v^{(k)}$ .
3. Elegir  $\delta$ , por ejemplo,  $\delta = 1.5 \times \text{MAD}(v^{(k)})$ .
4. Aplicar el algoritmo IRLS para calcular
  
5. Repetir para todos los partidos.
6. Normalizar los resultados si se desea que sumen 1.

*Recomendaciones analíticas*

**Suavizado 2-D:** utilizar KDE discreta para visualizar densidad de voto por región  $(u,i)$ .

**Modelos de mezcla (GMM):** detectar clústeres de escenarios similares para cada partido.

**Análisis de sensibilidad:** probando distintos  $\delta$  incluyendo usar otras funciones de pérdida.

## 1.6. Anexo

### Representación Matricial de Escenarios $IU$ para un Partido Político

---

En el presente documento se establece la notación formal para representar las 63 estimaciones de voto asociadas a un partido político concreto, resultantes de la combinación de dos parámetros: INERCIA (con 9 niveles) e INCERTIDUMBRE (con 7 niveles). Estas estimaciones se organizan en una matriz de 7 filas por 9 columnas, donde cada celda recoge el valor estimado bajo una combinación específica de parámetros.

Definición de la matriz Inercia (I) e Incertidumbre (U)

Sea:

$\mathcal{I} = \{1, 2, \dots, 9\}$  los niveles discretos del parámetro INERCIA,

$\mathcal{U} = \{1, 2, \dots, 7\}$  los niveles discretos del parámetro INCERTIDUMBRE.

filas corresponden a  $u \in \mathcal{U}$  (INCERTIDUMBRE), columnas corresponden a  $i \in \mathcal{I}$  (INERCIA).

La definición formal es

$$\mathbf{D}^{(K_k)} = \left[ d_{u,i}^{(K_k)} \right]_{\substack{i=1,\dots,9 \\ u=1,\dots,7}},$$

Donde

$d_{u,i}^{(K_k)}$  = estimación de voto para  $K_k$  con INERCIA  $i$  e INCERTIDUMBRE  $u$ .

Para un partido dado  $K_k$  (por ejemplo,  $K_1 = \text{PP}$ ), se define una matriz de estimaciones donde cada elemento representa la estimación de voto correspondiente al escenario con INCERTIDUMBRE =  $u$  e INERCIA =  $i$  para el partido  $K_k$ .

Representación matricial explícita

$$\mathbf{D}^{(K_k)} = \begin{pmatrix} d_{1,1}^{(K_k)} & d_{1,2}^{(K_k)} & \dots & d_{1,9}^{(K_k)} \\ d_{2,1}^{(K_k)} & d_{2,2}^{(K_k)} & \dots & d_{2,9}^{(K_k)} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ d_{7,1}^{(K_k)} & d_{7,2}^{(K_k)} & \dots & d_{7,9}^{(K_k)} \end{pmatrix}.$$

El elemento  $d_{u,i}^{(K_k)}$  ocupa la posición **fila**  $u$ , **columna**  $i$ .

Cada fila corresponde a un nivel de INCERTIDUMBRE (de 1 a 7) y cada columna a un nivel de INERCIA (de 1 a 9).

Como ejemplo de notación, en el caso particular del partido PP ( $K_1$ ), la matriz se denota como  $\mathbf{D}(K_1)$ . Por ejemplo, el valor de voto estimado bajo el escenario con INCERTIDUMBRE = 3 e INERCIA = 5 se representa como:

$$d(K_1)_{3,5}$$

Este valor se encuentra en la tercera fila y quinta columna de la matriz  $\mathbf{D}(K_1)$ .