

# ゼミテンプレ

稲毛惇人

2017 年 10 月 24 日

## 1 はじめに

コメントアウトは `Command+{`, 解除は `Command+}`.

## 2 手法

### パラメータ

$c$	: 状態数
$m$	: 出力記号の数
$s_t \in \{\omega_1, \omega_2, \dots, \omega_c\}$	: 時点 $t$ での状態
$x_t \in \{v_1, v_2, \dots, v_m\}$	: 時点 $t$ での観測結果 (出力記号)
$\mathbf{s} = s_1 s_2 \cdots s_t \cdots s_n$	: 状態系列
$\mathbf{x} = x_1 x_2 \cdots x_t \cdots x_n$	: 観測記号系列
$a_{ij}, a(\omega_i, \omega_j)$	: 状態 $\omega_i$ から状態 $\omega_j$ への遷移確率
$b_{jk}, b(\omega_j, v_k)$	: 状態 $\omega_j$ で $v_k$ を出力する確率
$\pi_i$	: 初期状態 ( $t = 1$ ) が $\omega_i$ である確率
$\mathbf{A}$	: $a_{ij}$ を $(i, j)$ 成分としてもつ $c \times c$ の行列
$\mathbf{B}$	: $b_{jk}$ を $(j, k)$ 成分としてもつ $c \times m$ の行列
$\boldsymbol{\pi} = (\pi_1, \pi_2, \dots, \pi_c)$	: $\pi_i$ を成分としてもつ $c$ 次元のベクトル

## 参考文献

[1] 著者名, “作品名”, 出版会社, 20XX.