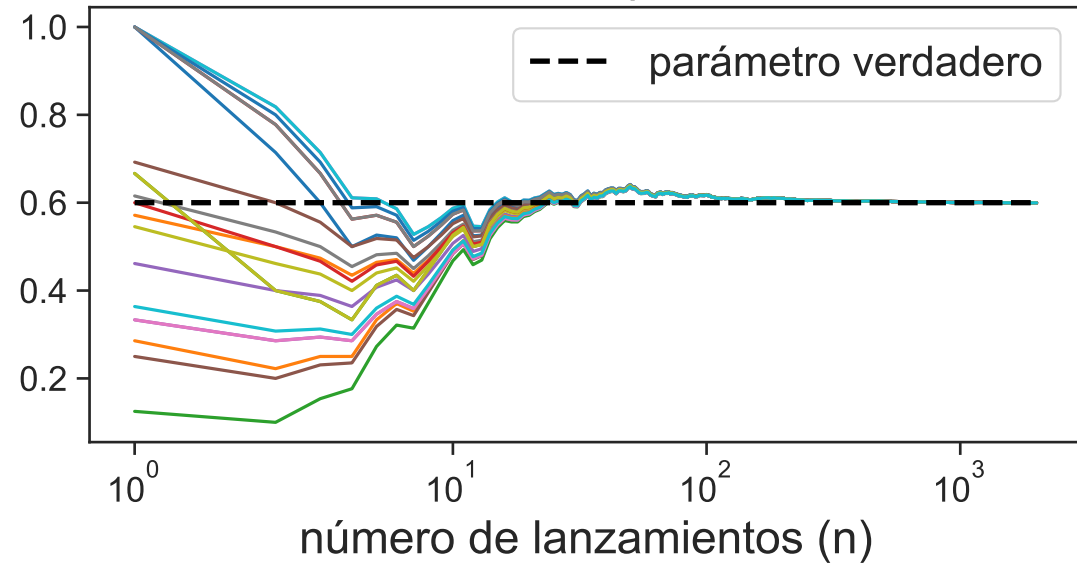


estimaciones MAP, priors diferentes



varianza posterior, priors diferentes

