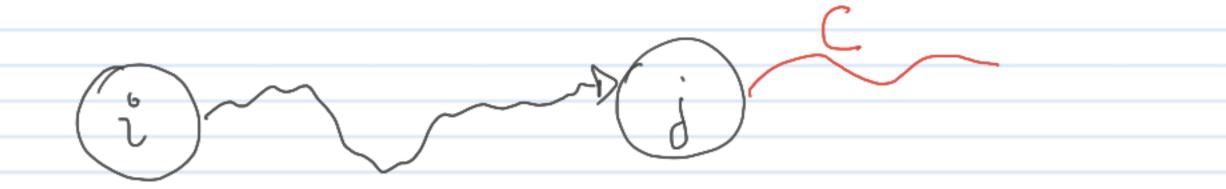
Cadenas de Markor Probabilidades de un transières Matriz de transición Diagrama de transiersm Clases comunicantes - $P(X_m = j, m \ge 1 \mid X_0 = i) = \lambda_{ij}$ P(Xn=i, n>1 | Xo=i) = Pii Pii - 1 => i es recurrente Pii = 1 - i es absorbente (5)

Si i no es recurrente, entonces se dice fransitorio.

Proposición : Si i es recurrente, y existe un camino de i a j; entonces j es recurrente.



Si j fuera transitorio, existirla un camino que sale de j y no ruebre a j.

Pero tomamos un camino que sale de i, llega aj,
y luego toma C = tiene que nobrer a i, Por lo tanto puede
in a j. huego C no existe,

Afrimación. Si la cadena de Markor es finita, no queden ser todos los estados fransitorios. Al menos hay uno recurrente.

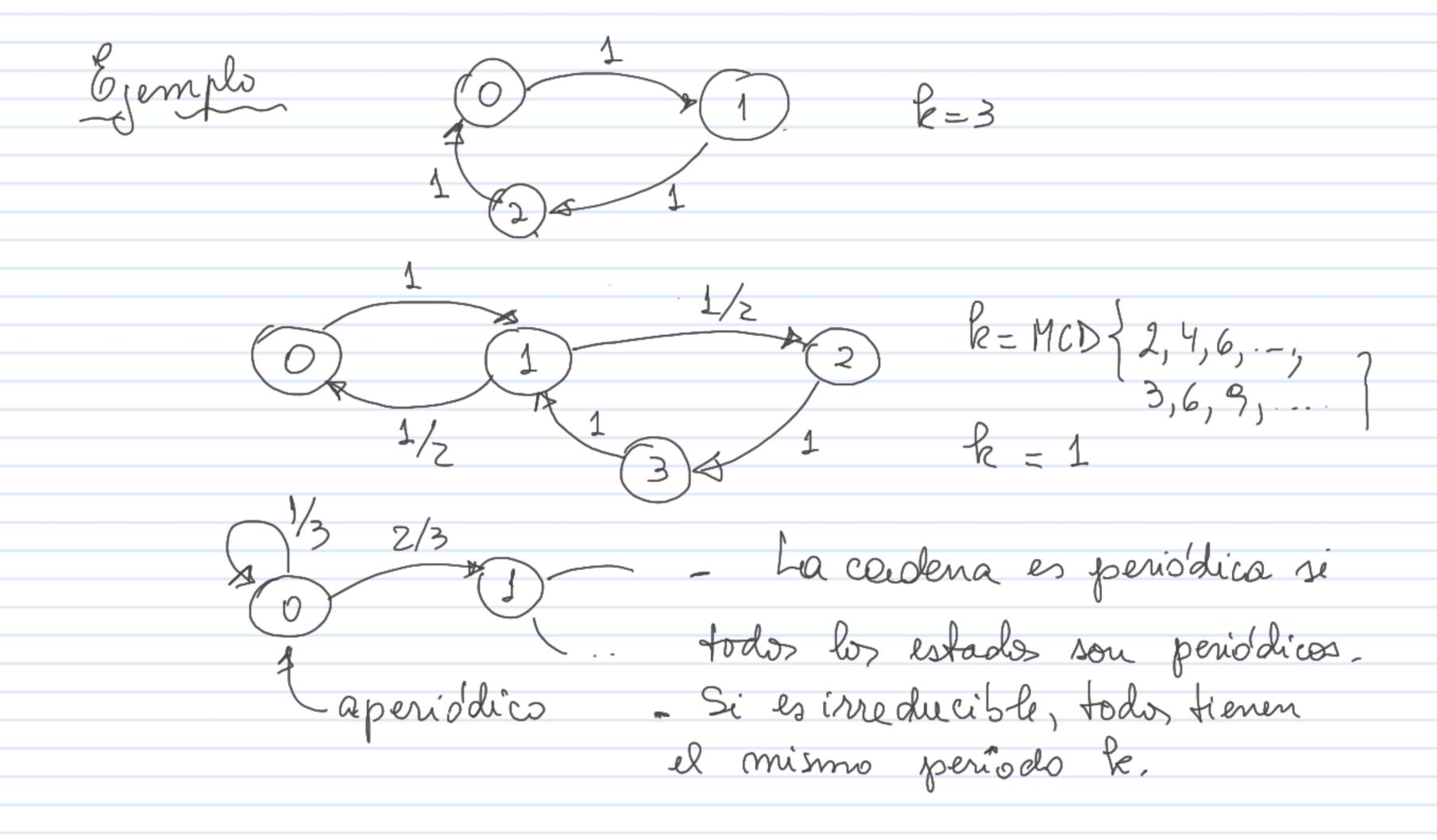
o Si la cadena es finita e irreducible, todos los estados son recurrentes.

La cadena también se dice recurrente.

Estador periodicos MCD o P(Xn=i | Xo=i)>0 } = k

k=1 = i es aperidolico.

k>1 => i es periodoico, con período k.



Probabilibolades de alcance y tiempo medio de alcance

Auerennos calcular la probabilidad de alcanzar un determinado estado. Si el estado es absorbente, se llama mobabilidad de absonción.

Estas probablidades son éguales à 1 cuando la cadena es recurrente, e irreducible.

Tiene sentido calcularlas cuando hay estados transitorios y assorbentes.

A: un conjunto de estados;
$$A \neq \emptyset$$

$$H^{A} = \{ m \mid \{ n \geq 0 \mid X_{m} \in A \} \}$$

$$h_{i} = P \left(H^{A} < \infty \mid X_{o} = i \right) = \sum_{M=0}^{\infty} P \left(H^{A} = m \mid X_{o} = i \right)$$

Tiempo medio de alcance desde i hasta A

pueden calcular con un sistema de ecuacions S= {0,1,..., k}: estados

De este sistema de ecuacions, se toma la menor solución no negativa.

Para los tiempos medios:

$$R_{i} = \begin{cases} 0 & \text{si } i \in A \\ 1 & \text{pijkj}, \text{si } i \notin A \end{cases}$$

Az A= }03 2' p. h? $\frac{2}{3} + \frac{1}{3}h_2 = \frac{2}{3} + \frac{1}{6}h_1 = \frac{1}{3}$

De aqui obtenenos que
$$h_2^{131} = 1 - h_2^{101} = 1 - 2/5 = 3/5$$
 $h_1^{131} = 1 - h_1^{101} = 1 - 4/5 = 1/5$

Calculamor los firmpos medios

Notar que $k_1^{101} = k_2^{101} = k_3^{101} = \infty$; entonees tomaremos $A = \{0, 3\}$
 $k_0^A = 0$
 $k_1^A = 1 + \sum_{j=0}^3 p_{2j} k_j^A = 1 + \frac{1}{2} k_1^A + \frac{1}{2} k_3^A$
 $k_3^A = 0$
 $k_3^A = 0$
 $k_3^A = 0$
 $k_4^A = 1 + \frac{1}{2} k_1^A = \frac{1}{2} k_1^A = \frac{1}{2} k_2^A$
 $k_3^A = 0$
 $k_4^A = 1 + \frac{1}{2} k_1^A = \frac{1}{2} k_1^A = \frac{1}{2} k_2^A$

Cuando los estados son recurrentes, h'une sentido calcular el tiempo medio de retorno.

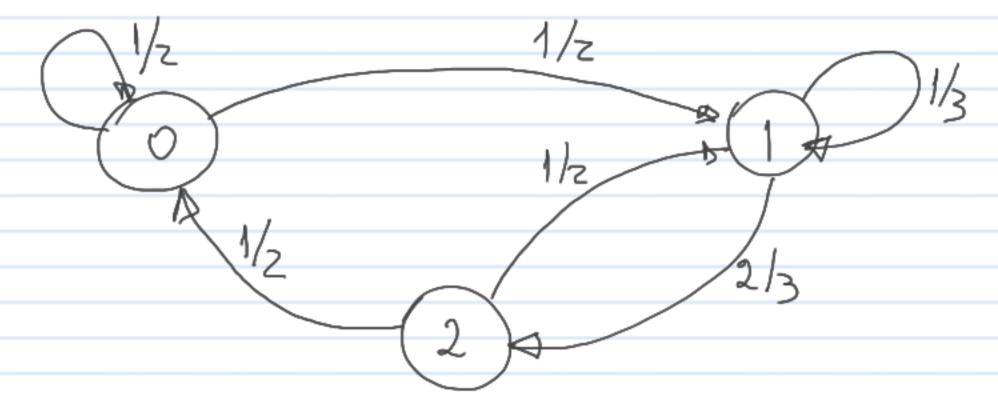
$$R^{(i)} = i m \left\{ m \ge 1 \mid X m = i \right\}$$

$$R_i = \sum_{m=1}^{\infty} m P(R^{(i)} = m \mid X_0 = i)$$

$$R_i = 1 + \sum_{j \in S} P_{ij} k_j^{ij}$$

$$i$$

g-emplo



Calculamos 170

$$R_0 = 1 + \frac{2}{2} p_0 j_0 k_0 = 1 + \frac{1}{2} k_0 + \frac{1}{2} k_1$$

$$\frac{1}{3} = \frac{1}{3} + \frac{1}{3} = \frac{1}{3} + \frac{1}{3} = \frac{1}$$

Example
$$Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 3 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 3 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 3 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 3 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0, 6 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$
 $Q = \begin{pmatrix} 0, 4 & 0, 4 \\ 0, 4 & 0 \end{pmatrix}$

$$T_0 = 1 + \frac{3}{10} \times \frac{5}{2} = \frac{7}{4}$$

$$T_1 = 1 + 0, 4 \times \frac{10}{3} = \frac{7}{3}$$

$$\frac{1}{2} = \frac{5}{2}$$

$$k_0 = 1 + p_{00} k_0 + p_{01} k_1 = 1 + 0,7 \times k_0$$
; $0,3 k_0 = 1 = 1 + 10$