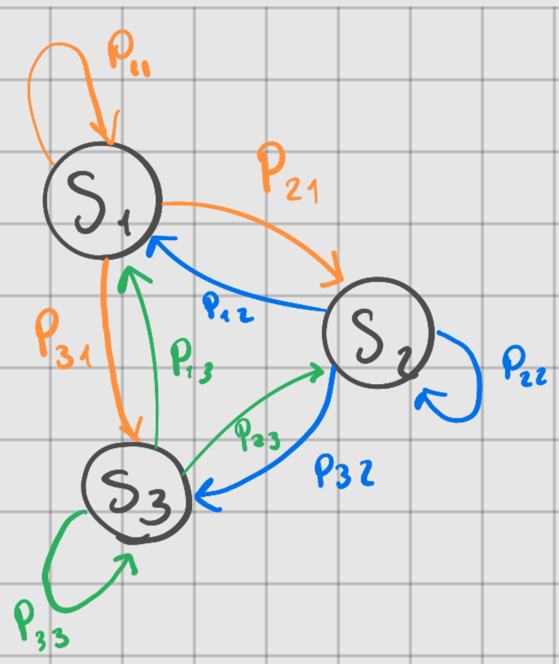
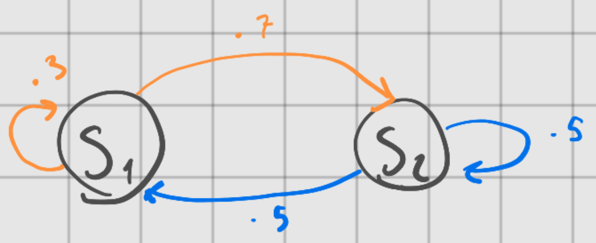




$$P = \begin{bmatrix} .3 & .5 \\ .7 & .5 \end{bmatrix}$$

Tenemos $P(X_t)$

$$P(X_{t+1} = S_i) = \sum_{j=1}^{n} P_{ij} \cdot P[X_t = S_i]$$

$$P[X_{t+1}] = P \cdot P(X_t)$$

Si el proceso es estacionario

$P(X_{t+1}) = P(X_t)$ para una t grande

$$P(X_{t+1}) = P \cdot P(X_t)$$

Si es estacionaria existe una t tal que

$$P(X_t = S_1) = .3\,P(X_t = S_1) + .5\,P(X_t = S_2)$$

$$P(X_t = S_2) = .7\,P(X_t = S_1) + .5\,P(X_t = S_2)$$

S Conjunto de estados

A Conj. acciones

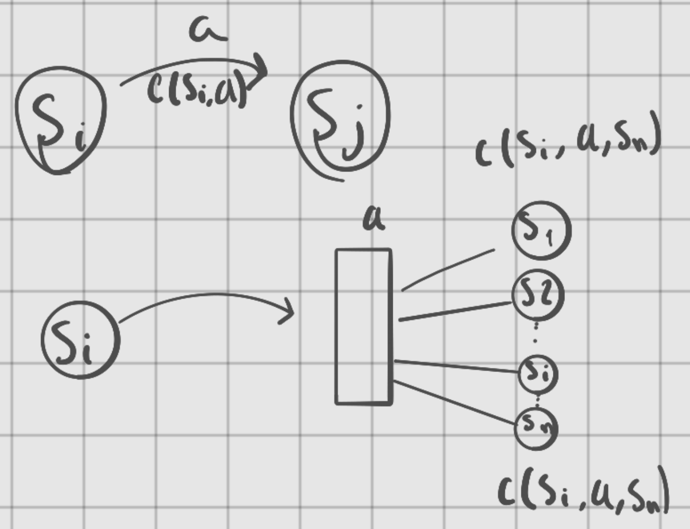
S_0 Estado inicial

$S_f \subseteq S$ Conj. de estados finales

acciones_legales $S \to \mathcal{P}(A)$

transición $S \times A \to S$

Costo_local $S \times A \to \mathbb{R}^+ - \{0\}$



A distintos posibles destinos, distintos costos

Modelos De Decisión de Markov