

Cadenas de Markov

①

Planteamiento probabilístico.

Sean S_1, S_2, \dots, S_k un número finito de estados en donde una partícula, dispositivo, individuo... puede estar con cierta probabilidad.

si llamamos $u^i = P\{\text{partícula este en el estado } i\}$

entonces tenemos un vector

$$u = \begin{pmatrix} u^1 \\ u^2 \\ \vdots \\ u^k \end{pmatrix}$$

verificando

$$\textcircled{1} \quad 0 \leq u^i \leq 1$$

$$\textcircled{2} \quad \sum_{i=1}^k u^i = 1.$$

Sea $\Delta = \{u \in \mathbb{R}^k; \text{ se verifíca } \textcircled{1} \text{ y } \textcircled{2}\}.$

Aparte tenemos un proceso que cambia ②
al individuo de estado.

$$\text{Sea } a_{ij} = P \left(\begin{array}{l} \text{un individuo de la} \\ \text{clase } j \text{ pase a la} \\ \text{clase } i \text{ tras el proceso} \end{array} \right)$$

Teorema Sea $A = (a_{ij})_{\substack{i=1 \dots K \\ j=1 \dots K}}$ $u = (u^i)_{i=1, \dots, K}$
el vector de estados antes del proceso y
y $v = (v^i)_{i=1, \dots, K}$ el vector de estados tras el
proceso, ~~tras~~ entonces (Bajo independencia)

$$A \cdot u = v.$$

Dem. Es el teorema de la probabilidad
total.

Cadenas de Markov

3

Planteamiento dinámico.

Si tenemos $u_n =$ vector de estados tras aplicar n -veces el Proceso.

$$u_{n+1} = A u_n, \quad u_n \in \Delta$$

Tenemos un sistema dinámico en Δ

Notas Si e_1, e_2, \dots, e_k es la base canónica en \mathbb{R}^k entonces $A = (A_1 | A_2 | \dots | A_k)$

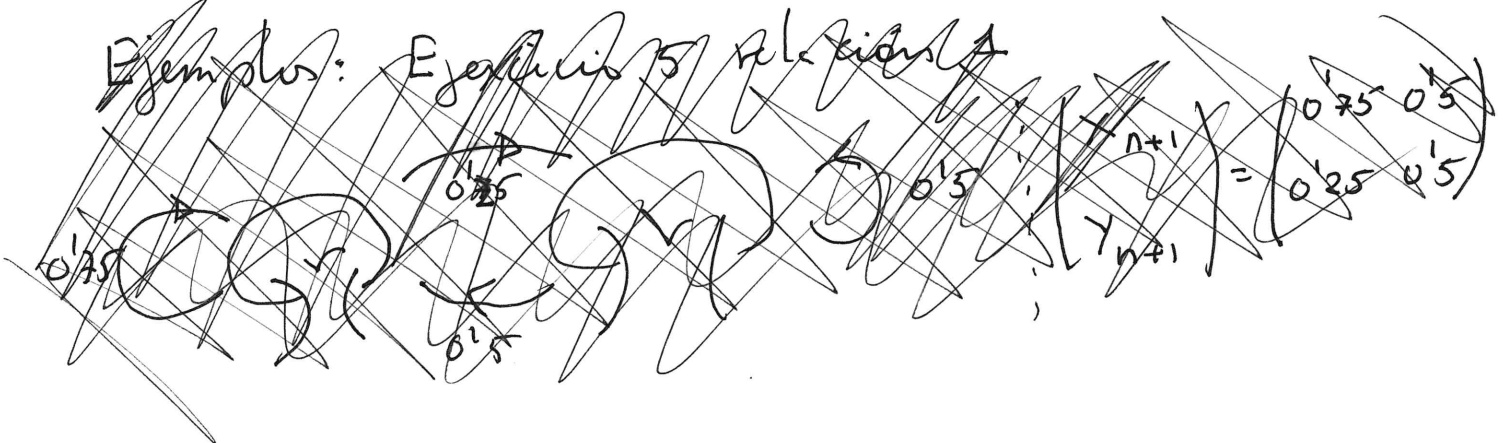
por columnas entonces

$$A e_j = A_j \in \Delta.$$

Una matriz se dice de estados, de probabilidad estocástica si

$$\forall j, A_j \in \Delta.$$

~~Ejemplos: Ejercicio 5 p. 14~~

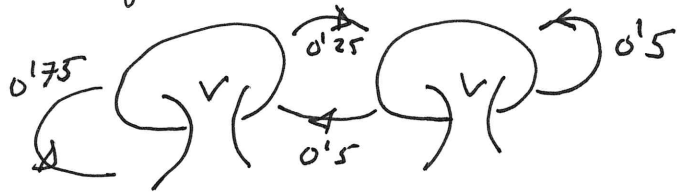


$$\begin{pmatrix} y_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.75 & 0.5 \\ 0.25 & 0.5 \end{pmatrix}$$

Ejemplos

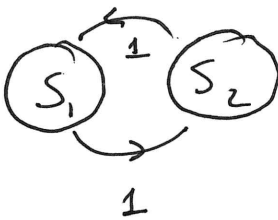
4

① Ejercicio 5 Rel 1.



$$\begin{pmatrix} x_{n+1} \\ y_{n+1} \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 0.75 & 0.5 \\ 0.25 & 0.5 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} x_n \\ y_n \end{pmatrix}$$

② Intercambio de estados



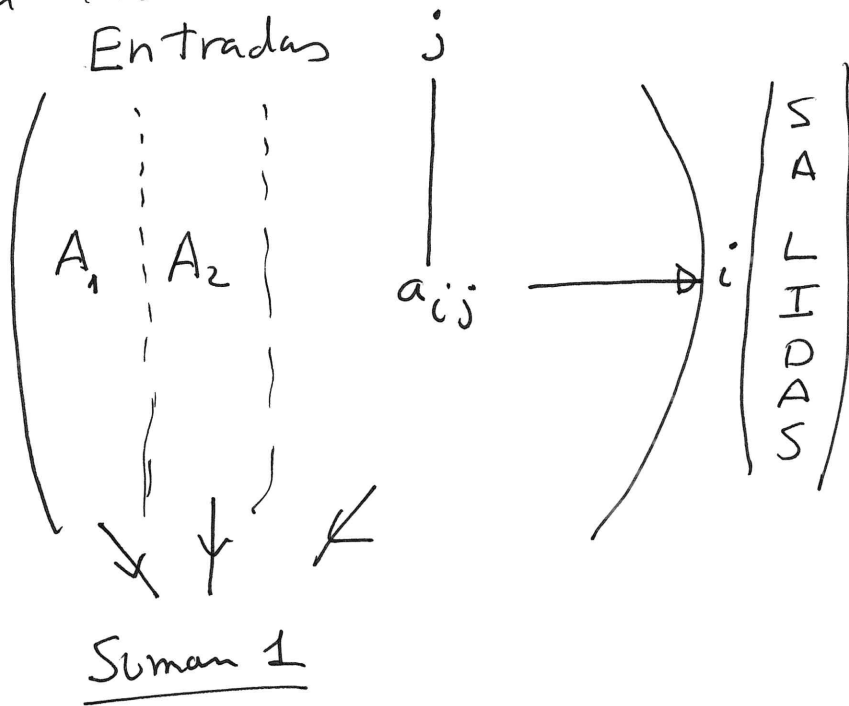
$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}$$

③

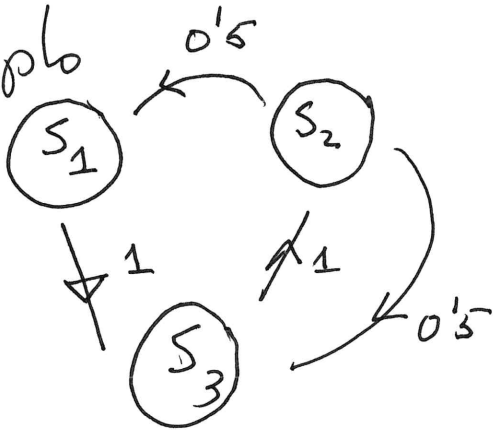


Identificación usual de los elementos 5

de la matriz
Entradas



Ejemplo



$$\begin{matrix}
 & s_1 & s_2 & s_3 \\
 \begin{pmatrix}
 0 & 0.5 & 0 \\
 0 & 0 & 1 \\
 1 & 0.5 & 0
 \end{pmatrix} & s_1 \\
 & s_2 \\
 & s_3
 \end{matrix}$$

Interpretación geométrica

6

