

# TEOREMA DE BAYES

Estado de conocimiento  
sobre la hipótesis  
posterior a la observación

Probabilidad de la observación  
dada la hipótesis

Estado de conocimiento  
sobre la hipótesis  
previo a la observación

$$P(\mathcal{H} | \mathcal{D}, \mathcal{C}) = \frac{P(\mathcal{D} | \mathcal{H}, \mathcal{C}) \times P(\mathcal{H} | \mathcal{C})}{P(\mathcal{D} | \mathcal{C})}$$

Evidencia o distribución  
posterior marginalizada