

TEOREMA DE BAYES

Estado de conocimiento
sobre la hipótesis
posterior a la observación

Verosimilitud de la hipótesis
frente a la observación

Estado de conocimiento
sobre la hipótesis
previo a la observación

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

Evidencia o distribución
posterior marginalizada