

Soit la quantité  $\delta_t(j)$ , pour  $j = 1 \dots N$  Rabiner(1989), Miller(2011a)

$$\text{Soit } \delta_t(j) = \max_{X_{1 \rightarrow t-1}} \mathbf{P}(X_{1 \rightarrow t-1}, X_t = \omega_j, Y_{1 \rightarrow t} / \lambda), \text{ pour } t = 1 \dots T$$

$\delta_t(j)$  est la probabilité maximale, étant donné le MMC de paramètre  $\lambda$  de parcourir la séquence d'états  $X_{1 \rightarrow t}$  qui s'achève en  $\omega_j$  au temps  $t$  et d'observer la séquence  $Y_{1 \rightarrow t}$ .

Supposons qu'on soit dans les états  $\omega_j$  pour  $t$  et  $\omega_i$  pour  $t - 1$  et pour  $t=2 \dots T$

$$\delta_t(j) = \max_{X_{1 \rightarrow t-1}} \mathbf{P}(X_{1 \rightarrow t-1}, X_t = \omega_j, Y_{1 \rightarrow t} / \lambda)$$

Ainsi en prenant l'argument du maximum des  $\delta_t(j)$  pour tous les  $t=1,2 \dots T$  et  $j=1 \dots N$  on obtient la séquence optimale d'états

$$\psi_t(\omega_j) = \operatorname{argmax}(\delta_t(j)), \text{ pour } t = 1 \dots T \text{ et } j = 1 \dots N$$

L'algorithme X.X : **Algorithme de Viterbi**

1. Pour  $i=1 : N$ , Faire

$$\delta_1(i) = \Pi_i b_{\omega_i}(Y_1) \text{ et } \psi_1(i) = 0$$

2. Pour  $t=2 : T$ , Faire

Pour  $j=1 : N$ , Faire

$$\delta_t(j) = \max_{\omega_i} [a_{ij} \delta_{t-1}(i)] b_{\omega_j}(Y_t) ;$$

$$\psi_t(\omega_j) = \operatorname{argmax}_{\omega_i} [a_{ij} \delta_{t-1}(i)] ;$$

Fin Pour

Fin Pour

3.  $\mathbf{P}^* = \max_{\omega_i} \delta_T(i) ;$

$$\mathbf{S}_{i,T}^* = \operatorname{argmax}_{\omega_i} \delta_T(i) ;$$

Fin Pour

4. Construction de la séquence d'états.

Pour  $t = T - 1 : (-1): 1$ , faire

$$\mathbf{S}_{i,t}^* = \psi_{t+1}(\mathbf{S}_{i,t+1}^*)$$

Fin Pour

La probabilité  $\mathbf{P}^* = \max_{\omega_i} \delta_T(i) = \max_{X_{1 \rightarrow T}} \mathbf{P}(X_{1 \rightarrow T}, Y_{1 \rightarrow T} / \lambda)$

Cette étape permet d'obtenir à la fois la probabilité maximale et la séquence d'états associées.