

Posibilidad del estado inicial (pi)					
1	2	3	4	5	6
1/6	1/6	1/6	1/6	1/6	1/6

Observaciones													
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
1	1	1	1	2	2	1	1	1	1	2	2	1	2

Matriz de transiciones (A)						
	1	2	3	4	5	6
6	0.3				0.3	0.4
5				0.3	0.4	0.3
4			0.3	0.4	0.3	
3		0.3	0.4	0.3		
2	0.3	0.4	0.3			
1	0.4	0.6				

Matriz sensibilidad sensor (B)		
Nivel	Det	No Det
6	0	1
5	0	1
4	0	1
3	0.2	0.8
2	0.5	0.5
1	0.9	0.1

alpha1							
	alpha0	P(X=1)	alpha0 * P(X=1)	P(X=2)	P(B=ND   Y2=ND)	P(X=3)	P(B=ND   Y3=ND)
6	1/6	0.3	0.05		0		0
5	1/6		0		0		0
4	1/6		0		0	0.3	0.05
3	1/6		0	0.3	0.05	0.4	0.0666666666666667
2	1/6	0.3	0.05	0.4	0.0666666666666667	0.3	0.05
1	1/6	0.4	0.0666666666666667	0.6	0.1		0
		Suma	0.1666666666666667	Suma	0.2166666666666667	Suma	0.1666666666666667
		Suma*P(B=1   ND)	0.0166666666666667	Suma*P(B=2   ND)	0.1083333333333334	Suma*P(B=3   ND)	0.1333333333333334

Distribución de los estados						
	0	1	2	3	4	5
6	1/6					
5	1/6					
4	1/6					
3	1/6	0.1333333333333333				
2	1/6	0.1083333333333333				
1	1/6	0.0166666666666667				
		No Detección	No Detección	No Detección	No Detección	Sí Detección