对于上次问题的理解：

翻译后文章：

我们首先考虑单一传感器的情况（假设它是传感器m）然后在后面包含多传感器数据融合。设，是所有可能的关联假设。假设的数目，，是由目标数量T和观测数量决定。设是根据关联假设 对于目标在中的观测索引，而0意味着有检测到目标。未分配到任何目标的观测被认为是误报。使用全概率定理，可以计算如下：

（8）

在JPDA中，概率，使用下式计算得到

（9）

这里和分别是在关联中误报和侦测到目标的数量，的是从目标获得观测的可能性，它是由测量噪声的分布来确定的。

理解：

考虑具有两个目标的情况，对于本文中的目标管测量一共有三个，

也即，由于只有两个目标，则传感器的观测结果，可能是两个都观测，也可能是两个都观测不到，或者是只可以观测到其中的一个。设观测结果为1表示观测到，观测结果为0表示未观测到，则有

其中0，1均对应一个三维矩阵，若为0，则对应一个所有值均为0的三维矩阵，若为1，则对应着的是三个观测值，在此，我们可以把看作一个的矩阵。

对应的为观测结果的三维矩阵，一个对上面矩阵的索引，在此例中，例如表示在第一种可能中没有观测到目标1。

对于，每一个特定的l对应着矩阵中的一行，为该行中0的个数，而与其互补，对应于其中1的个数，两者之和是目标的总数。有。