

$$P = \begin{bmatrix} p_{11} & p_{12} & \dots & p_{1n} \\ p_{21} & p_{22} & \dots & p_{2n} \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ p_{n1} & p_{n2} & \dots & p_{nn} \end{bmatrix}$$

$$p_{ij} = P(X_{k+1}=j | X_k=i)$$

Matrice di Transizione
 $P^{(k)}$

$P^{(k)}$ = matrice k passi

$$p_{ij}^{(k)} = P(X_k=j | X_0=i)$$

$$P^{(k)} = P^k = \underbrace{P \cdot P \cdot P \cdot \dots \cdot P}_{k \text{ volte}}$$

$$p_{ij}^{(k)} = P(X_k=j | X_0=i) = \text{teorema probabilità}$$

$$P_{\text{totale}} = \sum_{s=1}^n P(X_k=j | X_{k-1}=s, X_0=i)$$

$$\sum_{s=1}^n \cdot P(X_{K-1}=s, X_0=i) =$$

= x Markovianitē :

$$P(X_K=j | X_{K-1}=s, X_0=i) =$$

$$P(X_K=j | X_0=i) = P_{ij}$$

$$\Rightarrow \sum_{s=1}^n P_{is} \cdot P(X_{K-1}=s, X_0=i) =$$

$$P(X_K=j | X_0=i)$$

$$P(X_{K-1}=s | X_0=i) = P_{is}^{K-1}$$

$$\underline{a}^{(K)} = P^{(K)} \cdot \underline{a}^{(0)}$$

↓
stato iniziale

$$a_1 = P(X_K=1)$$

$$P = \begin{bmatrix} 0.5000 & 0.3000 & 0.3000 \\ 0.2000 & 0.3000 & 0.5000 \\ 0.3000 & 0.3000 & 0.4000 \end{bmatrix}$$

$$P^{(2)} = P \cdot P = \begin{bmatrix} 0.3700 & 0.3000 & 0.3300 \\ 0.3100 & 0.3000 & 0.3900 \\ 0.3300 & 0.3000 & 0.3700 \end{bmatrix}$$

$$\underline{a}^{(2)} = \left[P^{(2)} \right]^T \underline{a}^{(0)} = \underline{a}^{(0)T} \cdot P^{(2)}$$

$$\underline{a}^{(0)} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$[1 \ 0 \ 0] \begin{bmatrix} 0.37 & 0.3 & 0.33 \\ 0.31 & 0.3 & 0.39 \\ 0.33 & 0.3 & 0.37 \end{bmatrix} =$$

$$\underline{a}^{(2)} = [0.37 \ 0.3 \ 0.33]$$

• Sistema parte da $\underline{a}^{(0)'} = [0 \ 0,5 \ 0,5]$

$$\underline{a}^{(2)'} = [0 \ 0,5 \ 0,5] \begin{bmatrix} 0.37 & 0.3 & 0.33 \\ 0.31 & 0.3 & 0.39 \\ 0.33 & 0.3 & 0.37 \end{bmatrix} =$$

$$= [0.32 \ 0.3 \ 0.38]$$

$$\underline{a}^{(20)'} = [0 \ 0.5 \ 0.5] P^{(20)} = [0.33 \ 0.3 \ 0.3695]$$

$$= [0.3375 \ 0.30 \ 0.3625]$$

Indipendentemente da dove partiamo
giungiamo alla distribuzione

X_n è la variabile di stato del sistema

$$a_i^{(n)} = P(X_n = i)$$

$$\underline{a}^{(n)} = [a_1^{(n)} \ a_2^{(n)} \ \dots \ a_{50}^{(n)}]$$

distribuzione di X_n = con quale probabilità aspetto di trovare il sistema in un determinato stato al tempo n .

$$\lim_{t \rightarrow \infty} \underline{a}^{(t)} = \underline{\pi}$$

$\underline{\pi}$ = distribuzione limite

Nel nostro esempio che valore darste a $\underline{\pi}$?

$$\underline{\pi} = [0.3375 \ 0.3 \ 0.3625]$$

$\underline{\pi}$ è la distribuzione a cui $\underline{a}^{(K)}$ tende allo

scorrere di K .

$$\pi_j = \sum_{i=1}^n P_{ij} \pi_i$$

$$\underline{\pi} = P \underline{\pi}$$

$$\underline{\pi} - P \underline{\pi} = \underline{0}$$

$$\sim \Gamma \quad \sim \Gamma \quad \sim \Gamma$$

$$\underline{\pi} [\underline{I} - \underline{P}] = \underline{0}$$

Fin qui $\underline{\pi}$ vettore orizzontale

$$\left(\underline{\pi} [\underline{I} - \underline{P}] \right)^T = \underline{0}^T$$

$$(-1) [\underline{I} - \underline{P}]^T \cdot \underline{\pi}^T = \underline{0}^T \quad (1)$$

$$(\underline{P}^T - \underline{I}) \underline{\pi} = \underline{0}$$

$\underline{\pi}$ adesso è vettore verticale

Sistema lineare omogeneo

$$A' \underline{x} = \underline{0}$$

Quante soluz ha sistema omogeneo?

Per non avere l'unica soluz $\underline{\pi}^* = \underline{0}$

occorre che $\det(\underline{P}^T - \underline{I}) = 0$.

Quindi ho ∞ soluz. Dalla pedella alle

bracc? No, occorre imporre

$$\sum_{i=1}^n \pi_i = 1$$

$$\underline{\pi} \cdot \underline{1} = 1$$

Dato il sistema di Markov caratterizzato dalla

Dato il sistema di Markov caratterizzato dalla

matrice $P = \begin{bmatrix} 0.5 & 0.3 & 0.2 \\ 0.2 & 0.3 & 0.5 \\ 0.3 & 0.3 & 0.4 \end{bmatrix}$

0.5000 0.3000 0.3000
0.2000 0.3000 0.5000
0.3000 0.3000 0.4000

trovate le probabilità limite del sistema

$$P^T = \begin{bmatrix} 0.5 & 0.2 & 0.3 \\ 0.3 & 0.3 & 0.3 \\ 0.2 & 0.5 & 0.4 \end{bmatrix}$$

$$P^T - I = P^T - \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} =$$

$$= \begin{bmatrix} -0.5 & 0.2 & 0.3 \\ 0.3 & -0.7 & 0.3 \\ 0.2 & 0.5 & -0.6 \end{bmatrix}$$

$$(P^T - I) \underline{x} = \underline{0}$$

Poiché $|P^T - I| = 0$, ∞ soluzioni.

$$\text{Imporre } \sum_i \pi_i = 1$$

Sostituire 1 riga del sistema con equazione

$$\begin{array}{ccc|ccc} | & | & = & | & | \end{array}$$

$$[1 \ 1 \ 1] [1] [1]$$

La matrice $P^T - I$ ha rango $n-1$ (n stati)

Quindi tolgo 1 dalle righe e sostituisco con

$$1 \ 1 \ 1 \ \dots \ 1 = 1$$

$\det(P^T - I) = 0$ implica $\text{Rango}(P^T - I) < n$

Quindi le righe sono linearmente dipendenti

$$P^T - I = \begin{bmatrix} -0.5 & 0.2 & 0.3 \\ 0.3 & -0.7 & 0.3 \\ 0.2 & 0.5 & -0.6 \end{bmatrix} \rightarrow \begin{bmatrix} -0.5 & 0.2 & 0.3 \\ & & \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -0.5 & 0.2 & 0.3 \\ 1 & 1 & 1 \\ 0.2 & 0.5 & -0.6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \pi_1 \\ \pi_2 \\ \pi_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 1 \\ 0 \end{bmatrix}$$

Se sostituiamo 1^a riga

$$\begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0.3 & -0.7 & 0.3 \\ 0.2 & 0.5 & -0.6 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \pi_1 \\ \pi_2 \\ \pi_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 0 \end{bmatrix}$$

$$X_1 = \frac{\det \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0 & -0.7 & 0.3 \\ 0 & -0.5 & 0.6 \end{bmatrix}}{\det \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0.3 & -0.7 & 0.3 \\ 0.2 & 0.5 & -0.6 \end{bmatrix}} = \frac{1 \cdot (-0.7) \cdot (-0.6) - 0.3 \cdot 0.5}{0.8}$$

$$= 0.3375$$

$$X_2 = \frac{\det \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0.3 & 0 & 0.3 \\ 0.2 & 0 & -0.6 \end{bmatrix}}{\det \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 \\ 0.3 & -0.7 & 0.3 \\ 0.2 & 0.5 & -0.6 \end{bmatrix}} = \frac{0.3 \cdot 0.2 - 0.6 \cdot 0.3}{0.8}$$

$$X_3 = 1 - X_1 - X_2$$

Esercizio

Data $P = \begin{bmatrix} 0.1 & 0 & 0.9 \\ 0 & 0.2 & 0.8 \\ 0.2 & 0.2 & 0.6 \end{bmatrix}$ trovare π .

$$P^T = \begin{bmatrix} 0.1 & 0 & 0.2 \\ 0 & 0.2 & 0.2 \\ 0.9 & 0.8 & 0.6 \end{bmatrix}$$

$$P^{-1} - I = \begin{bmatrix} -0.9 & 0 & 0.2 \\ 0 & -0.8 & 0.2 \\ 0.9 & 0.8 & -0.4 \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} -0.9 & 0 & 0.2 \\ 0 & -0.8 & 0.2 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \pi_1 \\ \pi_2 \\ \pi_3 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 \\ 0 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\pi_1 = \frac{\det \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0.2 \\ 0 & -0.8 & 0.2 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}}{\det \begin{bmatrix} -0.9 & 0 & 0.2 \\ 0 & -0.8 & 0.2 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}} = \frac{-(-0.8) \cdot 0.2 \cdot 1}{0.72 + 0.18 + 0.16} = \frac{0.16}{1.06} = 0.15094$$

$$\pi_2 = \frac{\det \begin{bmatrix} -0.9 & 0 & 0.2 \\ 0 & -0.8 & 0.2 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}}{\det \begin{bmatrix} -0.9 & 0 & 0.2 \\ 0 & -0.8 & 0.2 \\ 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}} = \frac{(-0.9)(-0.8) - (-0.9)(0.2) - (0.2)(-0.8)}{1.06} = \frac{0.18}{1.06} = 0.1698$$

$$\pi_3 = 1 - 0.15094 - 0.1698 = 0.6792$$

Th. (Cramer)

Th. Cramer

$$A \underline{x} = \underline{b}$$

Soluz. se $\det(A) \neq 0$

$x_i = \frac{\det(B_i)}{\det(A)}$ dove B_i è la matrice
ottenuta sostituendo alla
 i -esima colonna il termine noto

$$A = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & & a_{2n} \\ \vdots & & & \\ a_{n1} & \dots & & a_{nn} \end{bmatrix}$$

$$B_i = \begin{bmatrix} a_{11} & a_{12} & \dots & b_1 & \dots & a_{1n} \\ a_{21} & a_{22} & & b_2 & & a_{2n} \\ \vdots & \vdots & & \vdots & & \vdots \\ a_{n1} & \dots & & b_n & \dots & a_{nn} \end{bmatrix}$$