Naive

0	0.990.99	1 (0.96	1).OE	0.950	88.0	1	0.99	0.13	0.01).6 [°]	7 1	0.99	0.12).19	1	0.99	0.98		
\vdash	0.990.99	1 (0.96	1).OE	0.950	.88	1	0.99	0.13	0.01	0.6 ⁻	7 1	0.99	0.12).19	1	0.99	0.98		
2	0.990.99	1 (0.96	1).OE	0.950	.88	1	0.99	0.13	0.01	0.6 ⁻	7 1	0.99	0.12	0.19	1	0.99	0.98		- 0.8
\sim	0.990.99	1 (0.96	1	ე.06	0.950	.88	1	0.99	0.13	0.01	0.6 ⁻	7 1	0.99	0.12).19	1	0.99	0.98		
4	0.61 <mark>0.39</mark>	1	1	1 (0.99	0.02	.87).19	3 0.47	0	88.0	0.8	80.9	20.60).7 5).74	1	0.78	0.97		
2	0.520.37	1 (0.98	1	1	0.04	.64	0	0.55	0.02	0.73	1	1	0.27	0.86	0.66	1	0.87	0.97		
9	0.520.37	1 (0.98	1	1	0.04	.64	0	0.55	0.02	0.73	1	1	0.27	0.86	0.66	1	0.87	0.97		
7	0.520.37	1 (0.98	1	1	0.04	.64	0	0.55	0.02	0.73	1	1	0.27	0.86	0.66	1	0.87	0.97		- 0.6
ask 8	0.520.37	1 (0.98	1	1	0.04	.64	0	0.55	0.02	0.73	1	1	0.27	0.86	0.66	1	0.87	0.97		
g ta:	0.520.37	1 (0.98	1	1	0.04	.64	0	0.55	0.02	0.73	1	1	0.27	0.86	0.66	1	0.87	0.97		
inin 10	<mark>0.0</mark> 0.99	1	1 0	.24	0.05	1 0).21	1	1 (0.93	0.07	1	0.7	8 0.93	0.11	1	1	0.89	0.97		
Trai 11	0.4 0.4	1	0.28	1	1	0	.48	0	0.27	0.05	0.98	1	1	30.0	0.77).41	1	0.78	80.9		
	<mark>0.22</mark> 0.83	1 (0.99	1	0.02).99	.33	1	1 (0.58	0.01	1	1	0.94	0.12).97	1	0.99	0.44		- 0.4
13	<mark>0.22</mark> 0.83	1 (0.99	1	0.02).99 <mark>0</mark>	.33	1	1 (0.58	0.01	1	1	0.94	0.12).97	1	0.99	0.44		
14	<mark>0.22</mark> 0.83	1 (0.99	1	0.02).99 <mark>0</mark>	.33	1	1 (0.58	0.01	1	1	0.94	0.12).97	1	0.99	0.44		
15	<mark>0.22</mark> 0.83	1 (0.99	1	0.02).99 <mark>0</mark>	.33	1	1 (0.58	0.01	1	1	0.94	0.12).97	1	0.99	0.44		
16	0.3 <mark>0.08</mark>	1 (0.990	.62	0.48	0.680	.6 1).9!	5 0.91	0.29	0	1	1	0.98	0.99	1	1	0.03	0.9		
17	0.3 <mark>0.08</mark>	1 (0.990	.62	0.48	0.680	.61).9!	5 0.91	0.29	0	1	1	0.98	0.99	1	1	0.03	0.9		- 0.2
18	0.3 <mark>0.08</mark>	1 (0.990	.62	0.48	0.680	.6 1).9!	5 0.91	0.29	0	1	1	0.98	0.99	1	1	0.03	0.9		
19	0.750.92	1	1 0	.01	0.69	0.16	.89	1	1	0.04	D.07	0.9	۰.G	<mark>4</mark> 0.97	0.21	1	1	0.92	1		
	0 1	2	3	4	5	6	7 F\	8 /al	9 uat	10 ion	11 tas	12 k	13	14	15	16	17	18	19		
							_		J. J. C		-0.0										

- 0.0