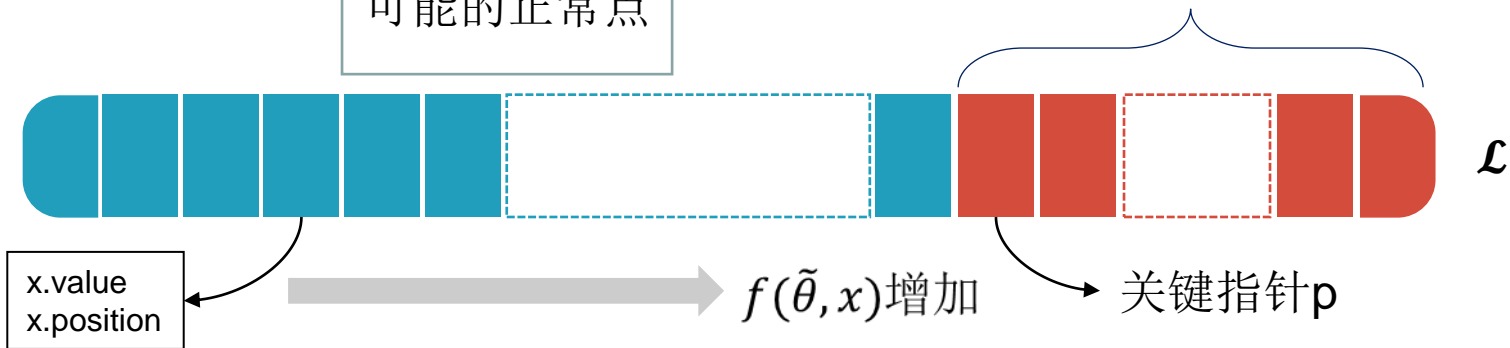


热桶

可能的正常点

可能的离群点



x.value
x.position

$f(\tilde{\theta}, x)$ 增加

关键指针 p

\mathcal{L}