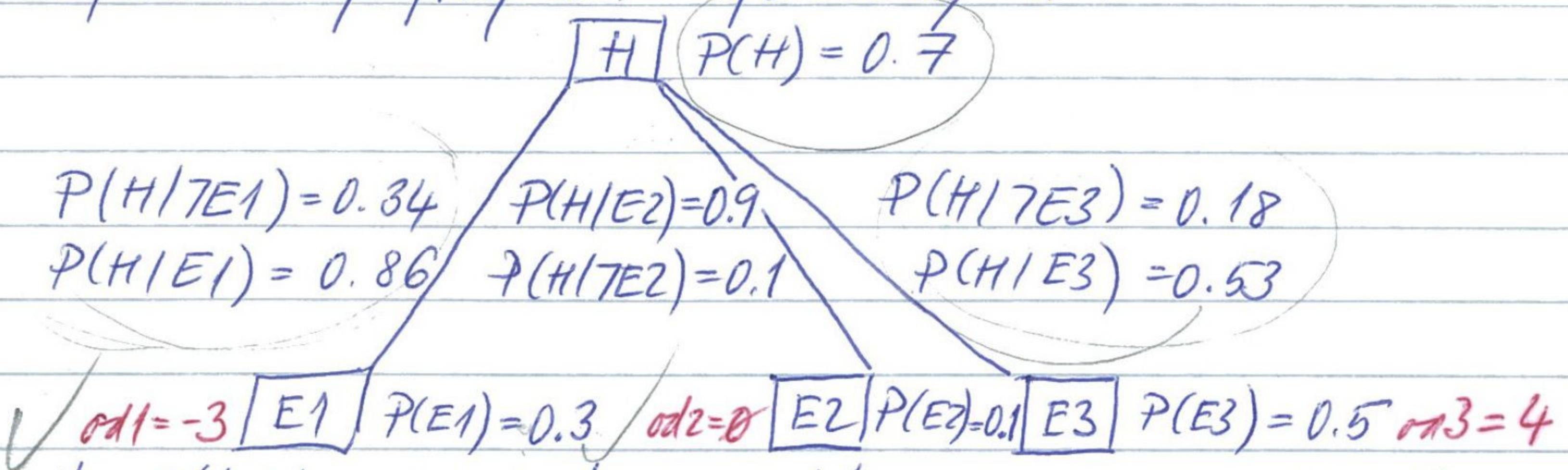


Majme dany fragment inferenčnej siete:



Vypočítajte výsledné aposteriórné pravdepodobenosť
 $P(H|E_1, E_2, E_3) = ?$