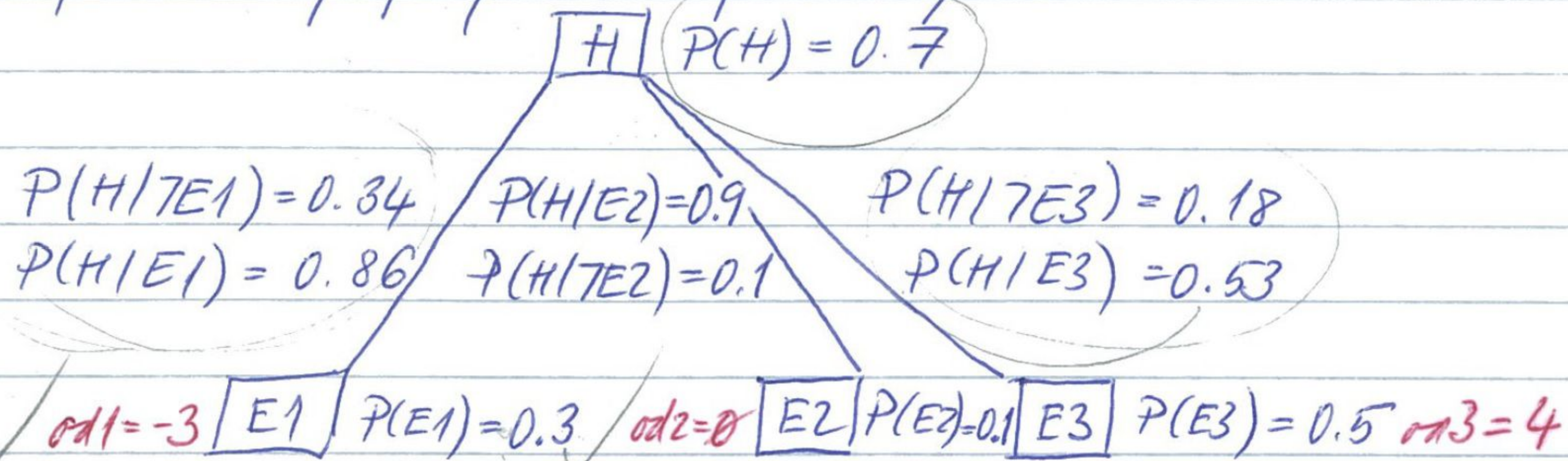


Majme daný fragment inferenčnej siete:



Vypočítajte výslednú aposteriornu pravdepodobnosť

$P(H|E_1, E_2, E_3) = ?$