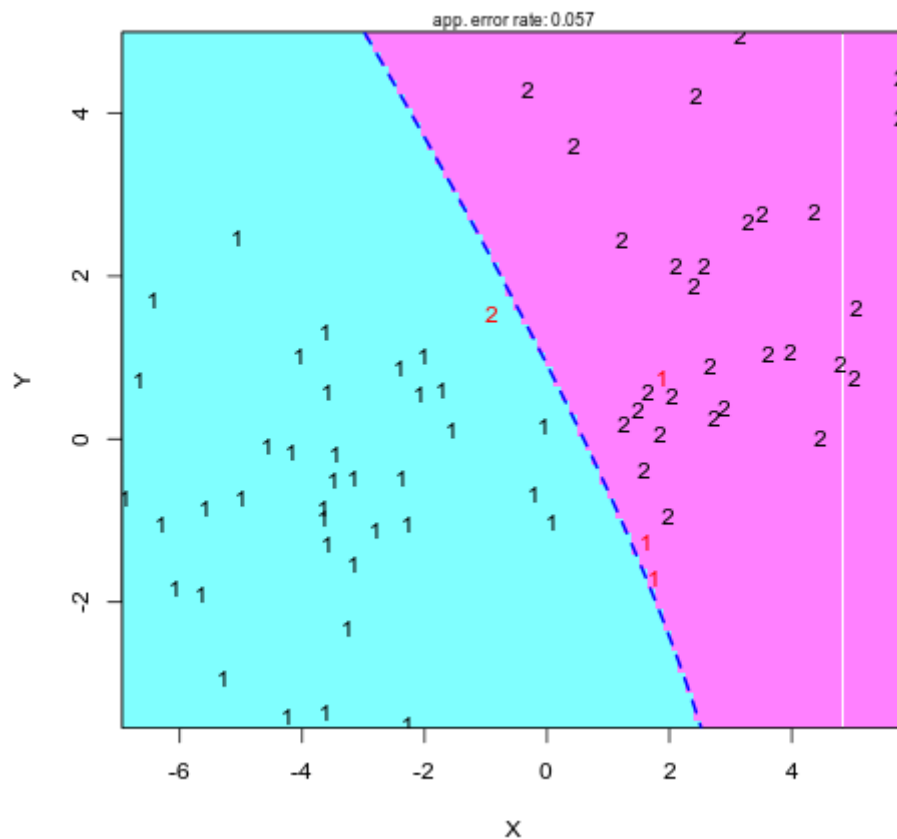


Zdefiniowano funkcję do wyznaczania prawdopodobieństwa, a następnie wygenerowano rozkłady o zadanych cechach, zamieniono je na ramki danych i przypisano do klas. Wyznaczono estymowane wartości oczekiwane, estymowane macierze kowariancji oraz prawdopodobieństwa a priori. Na wykres naniesiono rezultaty: otrzymane za pomocą funkcji `drawpart()` (method = "naiveBayes"), która to wykreśla granice klas dla naiwnego klasyfikatora Bayesowskiego oraz naniesiono porównanie z wartościami otrzymanymi z rozkładów (poziomice rozkładów 2D -> funkcja `contour()`).



Wykazano równoważność obu podejść.