

سارا آذرنوش
91175998
Surface Smoothing

الف در مقام احتمال به راهی دور و شبیه از ارسطی می دهیم و مقولدرستی را با محسوس می دهیم تا مجموع همینان
به حی بماند، هر زمان از محسوس برای نفس یا امرها استفاده می اندم که تجربه می شود باید از این طریق استقامت
کرد

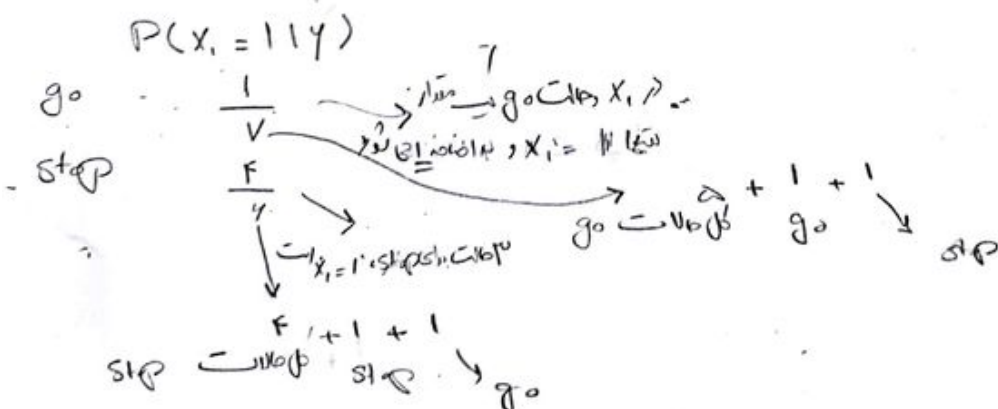
$$P(Y = g^0 | X_1 = 1, X_2 = 1, X_C = 1, X_L = 0) = \overbrace{P(Y = g^0 | X_1 = 1)}^0 P(X_C = 1 | Y = g^0) P(X_L = 0 | Y = g^0) = 0$$

$$P(y = \text{stop} | x_i = 1, x_r = 1, x_c = 1, x_e = 0) = P(y = \text{stop} | x_i = 1) P(x_c = 1 | y = \text{stop}) \\ P(x_e = 0 | y = \text{stop}) P(x_r = 1 | y = \text{stop})$$

$F = X_1 = 1, X_2 = 1, X_3 = 1, X_4 = 0$
 $P(Y = stop | F) \propto \frac{1}{4} \times \frac{1}{4} \times \frac{1}{4} \times \frac{1}{4} \times \frac{1}{4} = \frac{1}{64}$
 $P(Y = go | F) \propto \frac{1}{4} \times \frac{1}{4} \times \frac{1}{4} \times \frac{1}{4} \times \frac{1}{4} = \frac{1}{64}$

$$\frac{F \Delta t}{m v_0} > \frac{4 \epsilon}{1174 \Sigma} \rightarrow \mathbb{P}(Y = g_0 | F) > \mathbb{P}(Y = \text{Stop} | F)$$

$\Rightarrow g_0 \rightarrow$ به حرکت ادامه



$$\begin{array}{ccc}
 P(x_1=1|y) & P(x_1=1|y) & P(x_2=0|y) \\
 \begin{array}{c} g^0 \\ \text{step} \end{array} & \begin{array}{c} g^0 \\ \text{step} \end{array} & \begin{array}{c} g^0 \\ \text{step} \end{array} \\
 \begin{array}{c} r/v \\ 1/y \end{array} & \begin{array}{c} 1/v \\ 1/y \end{array} & \begin{array}{c} e/v \\ 1/y \end{array}
 \end{array}$$