
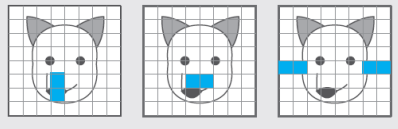
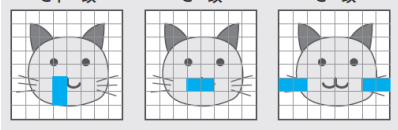
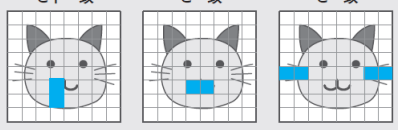
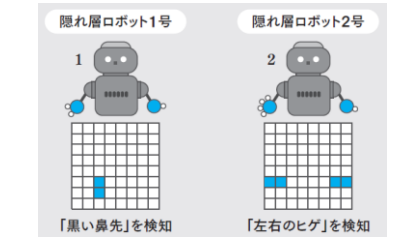
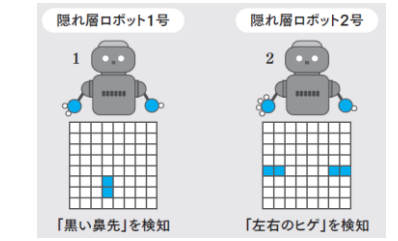
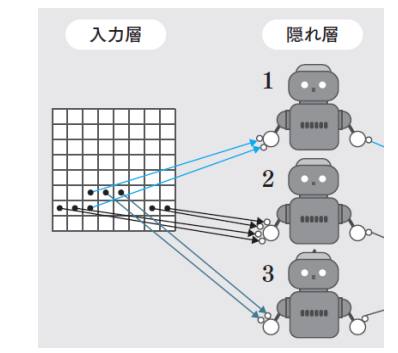
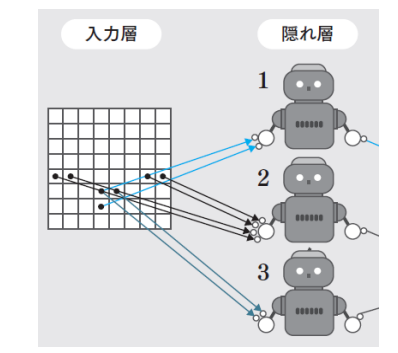
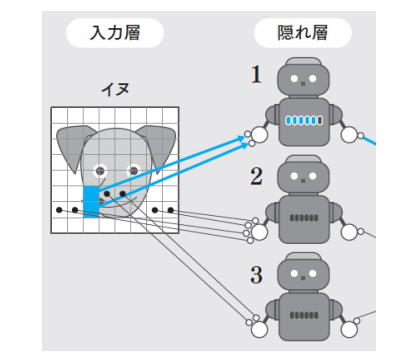
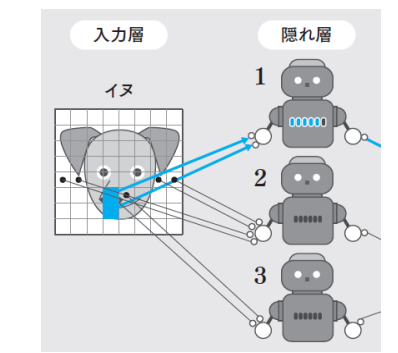
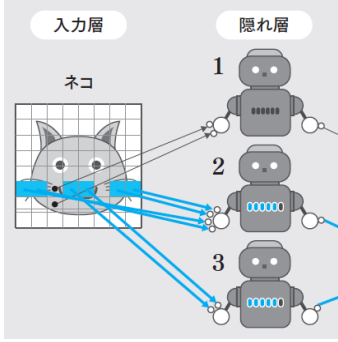
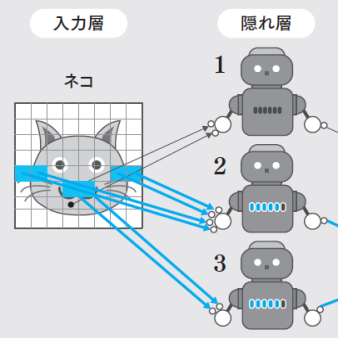

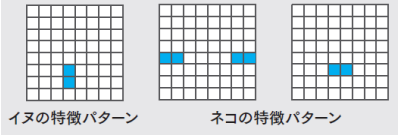
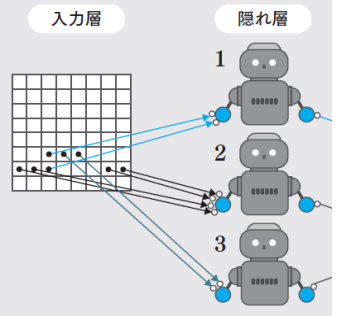
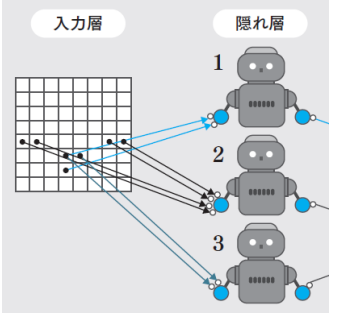
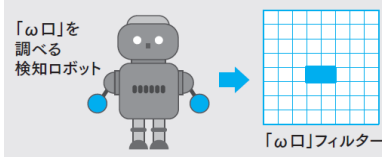
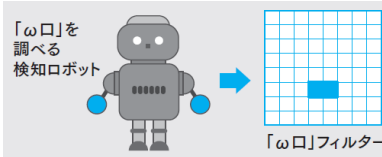
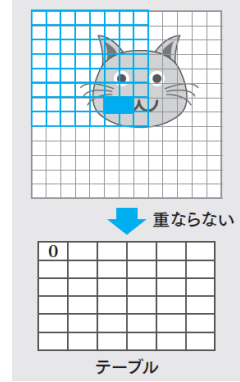
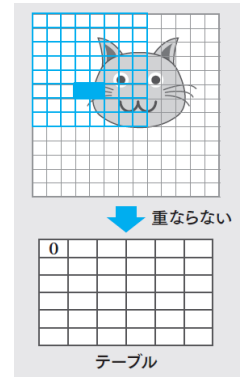
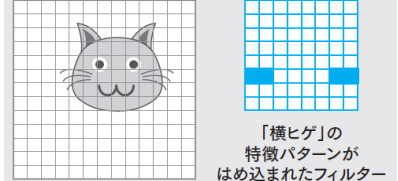
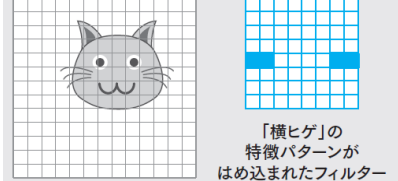


以下の通り表記に誤りがありました。ご迷惑をおかけしましたことを訂正してお詫び申し上げます。

該当刷ページ	該当箇所	【誤】	【正】
初版～3刷 p.51	本文 3行目～4行目	信号はロボットの 右手 (向かって 左)から 左 手(向かって 右)の	信号はロボットの 左手 (向かって 右)から 右 手(向かって 左)の
初版～3刷 p.59	右下の図	<p>イヌの特徴パターンと一致 ネコの特徴パターンと不一致 イヌの特徴パターンと不一致</p> 	<p>イヌの特徴パターンと一致 ネコの特徴パターンと不一致 ネコの特徴パターンと不一致</p> 
初版～3刷 p.60	上の図	<p>イヌの特徴パターンと不一致 ネコの特徴パターンと一致 ネコの特徴パターンと一致</p> 	<p>イヌの特徴パターンと不一致 ネコの特徴パターンと一致 ネコの特徴パターンと一致</p> 
初版～3刷 p.60	下の図	<p>隠れ層ロボット1号 隠れ層ロボット2号</p> 	<p>隠れ層ロボット1号 隠れ層ロボット2号</p> 
初版～3刷 p.61	図	<p>入力層 隠れ層</p> 	<p>入力層 隠れ層</p> 
初版～3刷 p.62	図	<p>入力層 隠れ層</p> <p>イヌ</p> 	<p>入力層 隠れ層</p> <p>イヌ</p> 

初版～3刷 p.63	図		
初版～3刷 p.64	図		
初版～3刷 p.66	上の図		
初版～3刷 p.70	下の図		
初版～3刷 p.71	上の図		
初版～3刷 p.72	中央の図		

初版 p.91	枠内 下から4行目	$\frac{\partial E}{\partial p} = -2\{2 - (3p + q)\} \sim$	$\frac{\partial E}{\partial q} = -2\{2 - (3p + q)\} \sim$
初版～3刷 p.91	"	$-\{3 - (4p + q)\} = 0$	$-2\{3 - (4p + q)\} = 0$
初版～3刷 p.95	下の図	出力無し (発火あり)	出力有り (発火あり)
初版 p.105	吹き出し内 3行目	線形の入力 和	入力の線形 和
初版～3刷 p.115	グレーの枠内	入力層 j 番目	隠れ層 j 番目
"	"	入力層 k 番目	出力層 k 番目
初版 p.153	図の下	閾値 $+ \theta^{Fk}$	閾値 θ^{Fk}
初版 p.226	グレーの枠内 1～2行目	関数 $z = f(x, x)$ のグラフ。図に おいて、 Δz と Δx 、 Δx の間には	関数 $z = f(x, y)$ のグラフ。図に おいて、 Δz と Δx 、 Δy の間には
初版～3刷 p.227	5行目	位ベクトル	変位ベクトル
初版～3刷 p.237	上の枠内	$\delta_k^o = \frac{\partial e}{\partial s_k^o} (k = 1, 2,)$	$\delta_k^o = \frac{\partial e}{\partial s_k^o} (k = 1, 2, 3, 4)$
"	下の枠内	<p>【誤】</p> $\frac{\partial e}{\partial w_{ji}^H} = \delta_j^H x_i, \quad \frac{\partial e}{\partial \theta_j^H} = -\delta_j^H (i = 1, 2, \dots, 12, j = 1, 2, 3)$ $\frac{\partial e}{\partial w_{ji}^o} = \delta_j^o h_i, \quad \frac{\partial e}{\partial \theta_j^o} = -\delta_j^o (i = 1, 2, 3, j = 1, 2)$	
"		<p>【正】</p> $\frac{\partial e}{\partial w_{ji}^H} = \delta_j^H x_i, \quad \frac{\partial e}{\partial \theta_j^H} = -\delta_j^H (i = 1, 2, \dots, 20, j = 1, 2, 3)$ $\frac{\partial e}{\partial w_{kj}^o} = \delta_k^o h_j, \quad \frac{\partial e}{\partial \theta_k^o} = -\delta_k^o (j = 1, 2, 3, k = 1, 2, 3, 4)$	
"	下から4行目の 見出し	「ユニットの誤差」 δ_j^o を算出	「ユニットの誤差」 δ_k^o を算出