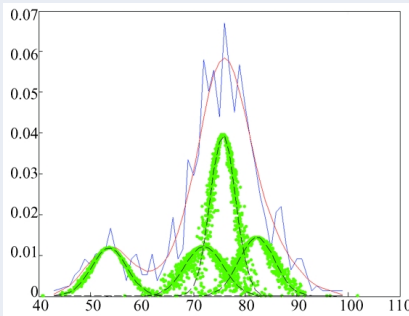
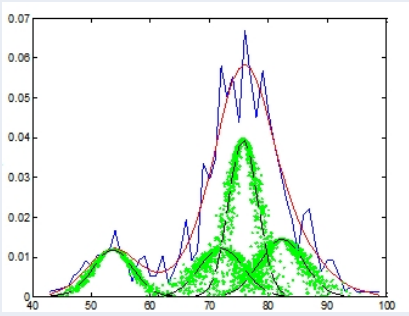
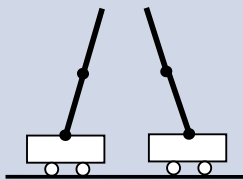
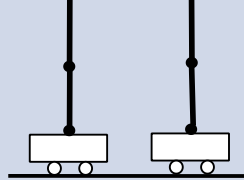
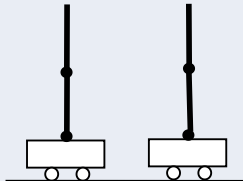
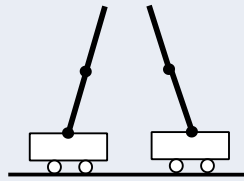
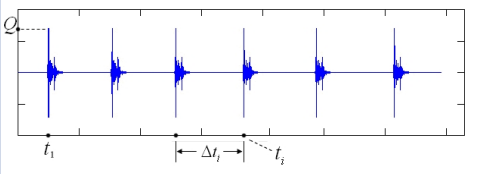
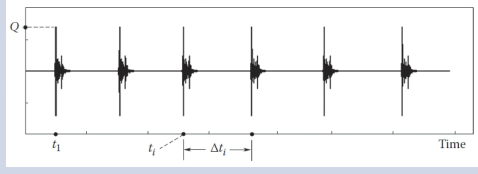


箇所	誤	正
page ii	(任福継氏の紹介 line 2) 広島私立大学助教授	広島市立大学助教授
page viii	2.7.2 ベル型メンバシップ関数の普遍性	2.7.2 ベル型メンバーシップ関数の普遍性
page 12, line 31 [原著の訂正]	確率的プログラミング言語研究	確率と因果推論アルゴリズムの研究
page 13, line 21	1971年に開催された第5回国際人工知能会議で 知識工学の主唱者であるフランシス・ベーコン (Francis Bacon) は、	1977年に開催された第5回国際人工知能会議で 知識工学の主唱者であるエドワード・フェイゲン バウム (Edward Feigenbaum) は、
3章 - 5章	数値特徴	数字特徴
page 36, 図2.7	CG (20, 3, 0.1, 1000)	CG (20, 1, 0.1, 1000)
page 45, line 25	$En' \sim N(En, He^2)$ から X は期待値、標準偏差 のガウス分布になる。	$En' \sim N(En, He^2)$ から X は期待値が $EX = Ex + \sqrt{-2 \ln \mu} En$ 、標準偏差が $B = \sqrt{DX} = \sqrt{-2 \ln \mu} He$ のガウス分布になる。
page 49, line 14	$D(En'^2) = \frac{1}{k-1} \sum_{i=1}^k (\hat{En}_i'^2 - \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k \hat{En}_i'^2)^2 = 2He^4 + 4En^2 He^2$	$D(En'^2) = \frac{1}{k-1} \sum_{i=1}^k (\hat{En}_i'^2 - \frac{1}{k} \sum_{i=1}^k \hat{En}_i'^2)^2 = 2He^4 + 4En^2 He^2$
page 52, line 31	であるならば Ex の推定誤差はより大きくな らない。一方、4.45、つまりクラウドドロップ数 n となる (S^2 がサンプルの分散である)。	$t_{0.001}(n-1) \frac{S}{\sqrt{n}} \leq \Delta$ であるならば Ex の推定誤差は Δ より大きくなる。一方、 $t_{0.001}(n-1) < 4.45$ 、 つまりクラウドドロップ数 $n \geq \frac{20S^2}{\Delta^2}$ となる (S^2 がサンプルの分散である)。
page 53, line 1	n だけで十分である。	$n \geq \frac{9(En^2 + He^2)}{\Delta^2}$ だけで十分である。
page 53, line 7	$9c_2^2 > c_4 > 3c_2^2$	$9c_2^2 > c_4 > 3c_2^2$
page 54, line 24 [原著の訂正]	C が137点である。	C が141点である。
page 81 [原著の訂正]	(適応的ガウスクラウド変換アルゴリズム内の) m	(適応的ガウスクラウド変換アルゴリズム内の) M
page 81, 口絵④ 図3.9 [原著の訂正]		
page 85-86 [原著の訂正]	(三次元ガウスクラウド変換のアルゴリズム内の) m	(三次元ガウスクラウド変換のアルゴリズム内の) M

箇所	誤	正																				
page 94, line 18 [原著の訂正]	0.65%	0.6%																				
page 123, 図4.26	(d) 28 個特徴点	(d) 28 個特徴点 ($\sigma = 0.09$)																				
page 128, line 21	$l = l + 1、$	$l = l + 1,$																				
page 128, line 22	$l - 1$	$l - 1$																				
page 150, 図5.6 [原著の訂正]	$u_A(x)$	$\mu_A(x)$																				
page 150, 図5.7 [原著の訂正]	$u_B(x)$	$\mu_B(x)$																				
page 153, line 19 [原著の訂正]	$B_5 = C(100, 10, 0.02)$	$B_5 = C(100, 10, 0.05)$																				
page 164, 表5.2 [原著の修正]	(ルールセット RS (x) 車の速度 \dot{x}) <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr><td></td><td>positively large</td></tr> <tr><td></td><td>positively small</td></tr> <tr><td>then</td><td>zero</td></tr> <tr><td></td><td>negatively small</td></tr> <tr><td></td><td>negatively large</td></tr> </table>		positively large		positively small	then	zero		negatively small		negatively large	(ルールセット RS (x) 車の速度 \dot{x}) <table border="1" style="margin-left: auto; margin-right: auto;"> <tr><td></td><td>negatively large</td></tr> <tr><td></td><td>negatively small</td></tr> <tr><td>then</td><td>zero</td></tr> <tr><td></td><td>positively small</td></tr> <tr><td></td><td>positively large</td></tr> </table>		negatively large		negatively small	then	zero		positively small		positively large
	positively large																					
	positively small																					
then	zero																					
	negatively small																					
	negatively large																					
	negatively large																					
	negatively small																					
then	zero																					
	positively small																					
	positively large																					
page 169, 図5.25																						
page 169, 図5.26																						
page 178, 表5.4 - 5.5	negative	negatively																				
page 180, line 7 [原書の訂正]	100 km/h	110 km/h																				
page 189, 図6.4 [原書の訂正]																						
page 192, line 15 [原書の訂正]	$\phi(x, y) = \sum_{A_{i,j} \in S_{x,y}} \left(Q_{i,j} \times e^{-\frac{(x-i)^2 + (y-j)^2}{\sigma^2}} \right)$	$\phi(x, y) = \sum_{A_{i,j} \in S_{x,y}} \left(Q_{i,j} \times e^{-\frac{(x-i)^2 + (y-j)^2}{\sigma^2}} \right)$																				