

「続・わかりやすいパターン認識」正誤表（第2刷）

頁	箇所	修正前	修正後
xi	下から4行目	リーマン積分からリーマン・スティルチェス積分へ・・・246	リーマン積分からリーマン・スティルチェス積分へ・・・247
102	式(6.9)	$\frac{\partial J(\boldsymbol{\theta})}{\partial \boldsymbol{\theta}} = \frac{\frac{\partial f_i(\boldsymbol{\theta})}{\partial \boldsymbol{\theta}}}{\sum_{i=1}^c f_i(\boldsymbol{\theta})} = \mathbf{0}$	$\frac{\partial J(\boldsymbol{\theta})}{\partial \boldsymbol{\theta}} = \frac{\frac{\partial \sum_{i=1}^c f_i(\boldsymbol{\theta})}{\partial \boldsymbol{\theta}}}{\sum_{j=1}^c f_j(\boldsymbol{\theta})} = \mathbf{0}$
106	式(6.27)とその1行前	log-sum が作用する関数 $f_i(\boldsymbol{\theta})$ は $f_i(\boldsymbol{\theta}) = P(\mathbf{x}, \mathbf{s}; \boldsymbol{\theta})$	log-sum が作用する関数 $f_s(\boldsymbol{\theta})$ は $f_s(\boldsymbol{\theta}) = P(\mathbf{x}, \mathbf{s}; \boldsymbol{\theta})$
175	脚注6	式(9.32)を満足する $\boldsymbol{\theta}_i$ を $\hat{\boldsymbol{\theta}}_i$ とする.	式(9.32)は, $\sum_{k=1}^n \cdot = 0$ を満足する $\boldsymbol{\theta}_i$ を $\hat{\boldsymbol{\theta}}_i$ とすることを示している.
176	式(9.32)	$\sum_{k=1}^n P(\omega_i x_k; \boldsymbol{\theta}) \nabla_{\boldsymbol{\theta}_i} \log p(x_k \omega_i; \boldsymbol{\theta}_i) = 0$	$\hat{\boldsymbol{\theta}}_i = \boldsymbol{\theta}_i$ $s.t. \sum_{k=1}^n P(\omega_i x_k; \boldsymbol{\theta}) \nabla_{\boldsymbol{\theta}_i} \log p(x_k \omega_i; \boldsymbol{\theta}_i) = 0$
187	図9.8上の縦軸	対数尤度 $\log P(\mathbf{X})$	対数尤度 $\log P(\mathbf{x})$
235	脚注20	\mathcal{F} は集合 $\boldsymbol{\theta}$ の部分集合族で $\boldsymbol{\theta}$ 上の σ -加法族である.	\mathcal{F} は集合 Φ の部分集合族で Φ 上の σ -加法族である.
236	1~2行目	$\boldsymbol{\theta}$ のいかなる可測な (measurable) 排他的分割 $\cup_{i=1}^c A_i = \boldsymbol{\theta}$ かつ $A_i \cap A_j = \phi$ ($i \neq j$)	Φ のいかなる可測な (measurable) 排他的分割 $\cup_{i=1}^c A_i = \Phi$ かつ $A_i \cap A_j = \phi$ ($i \neq j$)
237	式(11.50)	$\mathbf{g} = (g_1, \dots, g_c) = (G(A_1), \dots, G(A_r))$	$\mathbf{g} = (g_1, \dots, g_r) = (G(A_1), \dots, G(A_r))$

247	上から 6 行目	厳密な議論は測度論の理解が必要となり、本書の範囲外であるが、直観的な説明をしておこう。	以下に直観的な説明をしておこう。
315	文 献 [Bis06]	シュプリンガー・ジャパン	丸善出版
315	文 献 [LG07]	Vol. 000, No. 0, pp. 000-000, 2007.	NIPS, 2007.