

「続・わかりやすいパターン認識」正誤表（第3刷）

頁	箇所	修正前	修正後
136	式 (8.9) の下	と定義した .	と定義した (証明は演習問題 8.3 を参照のこと).
136	式 (8.11) の下	である .	である (証明は演習問題 8.3 を参照のこと).
138	上から 11 行目	以下にその手順を示す .	以下にその手順を示す (証明は演習問題 8.3 を参照のこと).
140 ~ 141	140p の下から 2 行目 ~141p の上から 1 行目	...確率を考える . その確率は , 1 時点前の状態が $\omega_1 \sim \omega_c$ の何れであるかによって異なり , c 種存在する . その中で最大となる確率を $\psi_t(j)$ で表すと , $\psi_t(j)$ は再帰的な形で	...確率を考え , その最大値を下式のごとく $\psi_t(j)$ で表す . $\psi_t(j) = \max_{s_1, \dots, s_{t-1}} P(x_1 \cdots x_t, s_1 \cdots s_{t-1}, s_t = \omega_j)$ 上式の $\psi_t(j)$ は再帰的な形で
141	式 (8.25) の下	と書ける .	と書ける (証明は演習問題 8.3 を参照のこと).
144	式 (8.41) の下	となる .	となる (証明は演習問題 8.3 を参照のこと).
168	演習問題		8.3 式 (8.7) , (8.10) , (8.16) , (8.24) , (8.41) を証明せよ . (上記演習問題を追加し , 解答をオーム社 HP に追加掲載)