

『入門 機械学習による異常検知 — R による実践ガイド —』（コロナ社、2015）初版第3刷の正誤表

Tsuyoshi Idé (井手 剛) ide@ide-research.net

平成28年9月13日

1 | 異常検知の基本的な考え方

現時点で判明している誤りはありません。

2 | 正規分布に従うデータからの異常検知

現時点で判明している誤りはありません。

3 非正規データからの異常検知

現時点で判明している誤りはありません。

4 | 性能評価の方法

現時点で判明している誤植はありません。

5

不要な次元を含むデータからの異常検知

- p.130、下から4行目。池田弘様のご指摘に感謝いたします。
 - 誤: 式 (5.21) から、 Λ_M のゼロ対角要素に対応する部分を省略して
 - 正: 式 (5.20) から、 Λ_M のゼロ対角要素に対応する部分を省略して
- p.132 上から4行目。吉川岳様のご指摘に感謝いたします。
 - 誤: $N \times N$ の中心化グラム行列の上位 r 個の規格化された固有ベクトル $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m$ を求め
 - 正: $N \times N$ の中心化グラム行列の上位 m 個の規格化された固有ベクトル $\mathbf{v}_1, \dots, \mathbf{v}_m$ を求め

6 入力と出力があるデータからの異常検知

現時点で判明している誤りはありません。

7 時系列データの異常検知

- p.215 図 7.9 のキャプション。小野剛様のご指摘に感謝いたします。
 - 誤: 図 7.9 部分空間同定法の説明。
 - 正: 図 7.9 部分空間同定法の説明。本文中の設定だと p と f には一般に多少の重なりが生じます (図 7.4 も参照)。

8 | よくある悩みとその対処法

現時点で判明している誤りはありません。

付 録

現時点で判明している誤りはありません。

索 引

現時点で判明している誤りはありません。