

『数理論理学 - 合理的エージェントへの応用に向けて -』正誤表

このたびは本書をお買い上げいただき、誠にありがとうございます。本書には下記のような誤りがありました。ここに訂正し、謹んでお詫び申し上げます。

ページ	箇所	誤	正
11	定義2.3の5行目	$(\neg E), \dots$	$(\neg E_1), \dots$
20	定義2.10の最後	…の論理的帰結であるという。	…の論理的帰結であるという。このとき、 $\varepsilon \vdash F$ と表記する。
34	下から2行目	…に至るすべてのPathが完成…	…に至るすべての道が完成…
49	定義3.6の1行目	…を基礎項 (grand term) と…	…を基礎項 (ground term) と…
53	下から2行目	束縛された変数, あるいは…	束縛された出現, あるいは…
55	定義3.14の1行目	…とはなんらかの集合で…	…とは, 空でないなんらかの集合で…
56	定義3.15の3番目の写像の説明文	• F_n の要素を… (ただし、Fは白抜き文字)	• P_n の要素を… (ただし、Pは白抜き文字)
57	例3.4の5行目	$\{a : hiroshi, b : sakiko, c : maruko, \dots\}$	$\{a : hiroshi, b : sakiko, c : maruko, \dots, hiroshi : hiroshi, maruko : maruko, \dots\}$ (定義3.14にて、Dの要素も定数記号に追加されていることに注意して下さい)
70	下から4行目	で述べたように…	で述べたように…
75	演習問題【1】の5行目	項: $f(x, maruko), y$	項: $f(x, maruko), y, x, maruko$
102	式(4.14)	$S = \{female(sumire), \dots\}$ (4.14)	$S = \{female(sumire), \dots, female(maruko), \dots\}$ (4.14a) (4.14b)
	式(4.19)の下2行目	… C_{r_1} と節(4.14)に対する…	… C_{r_1} と節(4.14b)に対する…
103	式(4.20)の下1~2行目	しかし、 C_{r_2} を含む…を得ることはできません。	しかし、単一化代入として θ_1 を使った場合と異なり、この場合は C_{r_2} と節(4.15)から導出原理で空節を得ることはできません。
126	定義5.11の末尾	…開始状態と呼ぶ。	…開始状態と呼ぶ。さらに、0以上の整数 k に対し、 π 中の要素 s_k から始まる無限列 $\{s_k, s_{k+1}, \dots\}$ を π^k と書き、これを π の部分経路と呼ぶ。
128	3~6行目	論理式の解釈 定義5.11で定義された経路 π は、線形時間クリブキモデル $M = \langle W, R, V \rangle$ を用いた線形時間とします。経路 π を状態 s_0 から始まる経路 $s_0, s_1, s_2, \dots, s_k, \dots$ とすると、経路 π^k を状態 s_k を開始状態とする π の部分経路 $s_k, s_{k+1}, s_{k+2}, \dots$ とします。このとき	論理式の解釈 $\langle W, R, V \rangle$ を定義5.10で定義した線形時間クリブキモデル、 π を定義5.11で定義した M 上の線形時間の経路、そして π^k を定義5.11で定義した π の部分経路とします。このとき
	定義5.14の1行目	… $M, \omega \models \phi$ であるか否かを…	… $M, \pi \models \phi$ であるか否かを…
130	定義5.16の末尾	…開始状態と呼ぶ。	…開始状態と呼ぶ。さらに、0以上の整数 k に対し、 π 中の要素 s_k から始まる無限列 $\{s_k, s_{k+1}, \dots\}$ を π^k と書き、これを π の部分経路と呼ぶ。
133	図5.7の1行上	図5.7は、<例5.7>の2., 4., 6. の…	図5.7は、上記 2., 3., 6. の…
180	式(7.4)の下3行目	…ゴール節が導き出された…	…ゴール節が導出された…
209	右段上から5行目	代 入	代 入 59