Bias Input x0=+1							Alpha = 0.5					
Input						Net Sum	Target	Actual	Alpha	· · · Weight Values · · ·		
. 0	x1	. ×2	x0 * w0 x1 * w1 x2 * w2			Input	Output	Output	Error	wo with w2.		
xO		· · ·	×0 * W0	X1. M1	X2 W2	TU bo1	t	.0 .	d(t-0)	0.5	0.5	0.5
1	.0	. 0	0.5	. 0.	0	0.5	0	.7 .	- 0.5	0.5	0.5	0.5
1	.0	. 1.	0.9	. 0	0.5	0.5	0	. 7 .	-0.5	-0.5	0.5	0.5
1	.1	. 0 .	-0.5	. 0.5	0.9	0.5	0 .	.1 .	-0.5	‡	0.5	. 0 .
1.	.7 .	· 1 ·	-1 .	• 0•	0 .	-1 ·	J .	. 0	• 0.5	-0:5	0.5	.0.5.
.1	.0 .	. 0 .	- 0.5	. 0.	0.	-0.5	, O	.0 .	. 0 .	- 0,5	0.5	, 0.5.
.1	.0	. 1 .	- O.S	. 0 .	0.5	. 0	0	Ι.	-0.5	- <u>J</u>	0.5	0
	1	0	- ]	O.2	0	-0.9	0	0	. 0	- 1	0.5	0
J	1	J	- 1	0.5	0	-0.5	7	0	- O.5	-0.5	J	0.5
. 1	.0	0	- 0.5	. 0.	0 .	-0.5	0 .	.0	.0 .	·-0.5	Ţ	0.5
. T	.0 .	. 1.	-0,5	. 0.	0.5	. 0 .	0 .	.1	-0.5	T.	1 .	. 0)
1.	·L·	· O ·	- <u>-</u> T	. 1.	. 0 .	.0.	0 .	.T .	-0.5	T.5	0.5	. 0.
.1	.] .	. ] .	-1.5	.O.5	0 .	J .	1 .	Ω.	0.5	1.	1 .	.0.5
.1.	0 .	. 0 .	-,1	. 0 .	Q .	↓.	<i>Q</i> .	.0	. 0 .		1 .	.0.5
<u>.</u>	0 .		`	. 0.	0:5.	015	<i>Q</i> .	.0 .	. 0 .	, <b>-</b> ].	J .	. 0.5
1	,L	. 0 .	- } .	. 1	Ó	, 0 ,	O,	, <b>,</b>	-0.5	·-1·ż	0.5	0.5
.1	1.	. ].	-15.	.1.5	0:5	<u>-</u> 0,5	. L .	.0 .	0.5	].	. J .	. 1.
1	() ·	· O·	] .	. ().	. () .	1.	() ·	.0 .	.0.	<u>]</u> .		. [.
. 1	0 .	. ].	·	. 0.	<u>.</u> .	.0.	· 0 ·	.] .	-0.5	-1.5	1 .	0.5
. 1.	· 1	. 0.	-1.5	. [.	0	-0.5	0	.0 .	. 0 .	-1.5	1 .	°O. 5
· T.	1	. J.	-1,5	. 1.	0-5	. 0	1	1	. 0 .	-1.5	1	0.5
1	.0	. 0	- 1.5	. 0	0	-1.5	0	.0	. 0	-1.5	1	0.5
1	0	1	- 1.5	. 0	0.5	-7	Ö	·O		-15	Ĺ	0.5
1		0	- 1.5	1	0	-0,5	0	0	0	- 1.5	1	0.5
.4.		. 1.	-1.5.	. 1.	0.5	. 0.		.] .	.0.	-1.5	. 4	0.5