

Entrada	Salida	Pesos	Salida calculada	Ajuste de pesos	Error
Primera iteración					
1 0 0	0	1,5 0 1,5	U = 1,5  Y = 1	1,5      1    0,5 0 + (-1) * 0 = 0,5 1,5      0    1,5	-1
1 0 1	1	0,5 0,5 1,5	U = 2  Y = 1	-	0
1 1 0	1	0,5 0,5 1,5	U = 1  Y = 1	-	0
1 1 1	1	0,5 0,5 1,5	U = 2,5  Y = 0	-	0
Segunda iteración					
1 0 0	0	0,5 0,5 1,5	U = 0,5  Y = 1	0,5      1    -0,5 0,5 + (-1) * 0 = 0,5 1,5      0    1,5	-1
1 0 1	1	-0,5 0,5 1,5	U = 1  Y = 1	-	0
1 1 0	1	-0,5 0,5 1,5	U = 0  Y = 0	-0,5      1    0,5 0,5 + (1) * 1 = 1,5 1,5      0    1,5	1
1 1 1	1	0,5 1,5 1,5	U = 3,5  Y = 1	-	0
Tercer iteración					
1 0 0	0	0,5 1,5 1,5	U = 0,5  Y = 1	0,5      1    -0,5 1,5 + (-1) * 0 = 1,5 1,5      0    1,5	-1
1 0 1	1	-0,5 1,5 1,5	U = 1  Y = 1	-	0
1 1 0	1	-0,5 1,5 1,5	U = 1  Y = 1	-	0
1 1 1	1	-0,5 1,5 1,5	U = 2,5  Y = 1	-	0

Cuarta iteración					
1 0 0	0	-0,5 1,5 1,5	U = -0,5  Y = 0	-	0
1 0 1	1	-0,5 1,5 1,5	U = 1  Y = 1	-	0
1 1 0	1	-0,5 1,5 1,5	U = 1  Y = 1	-	0
1 1 1	1	-0,5 1,5 1,5	U = 2,5  Y = 1	-	0

La red se estabilizó, con los siguientes pesos:

W1 = 1,5

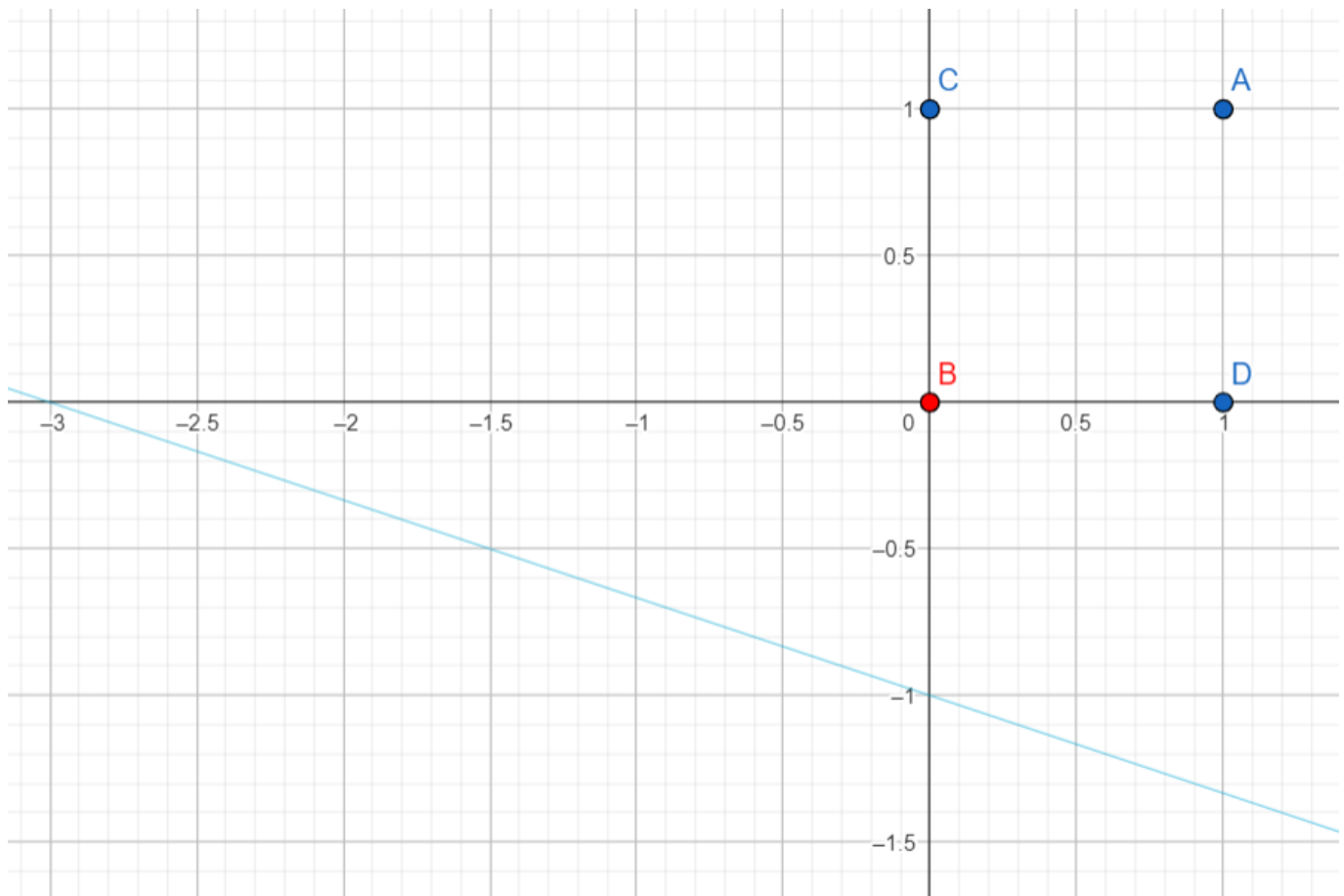
W2 = 1,5

W2 = -0,5

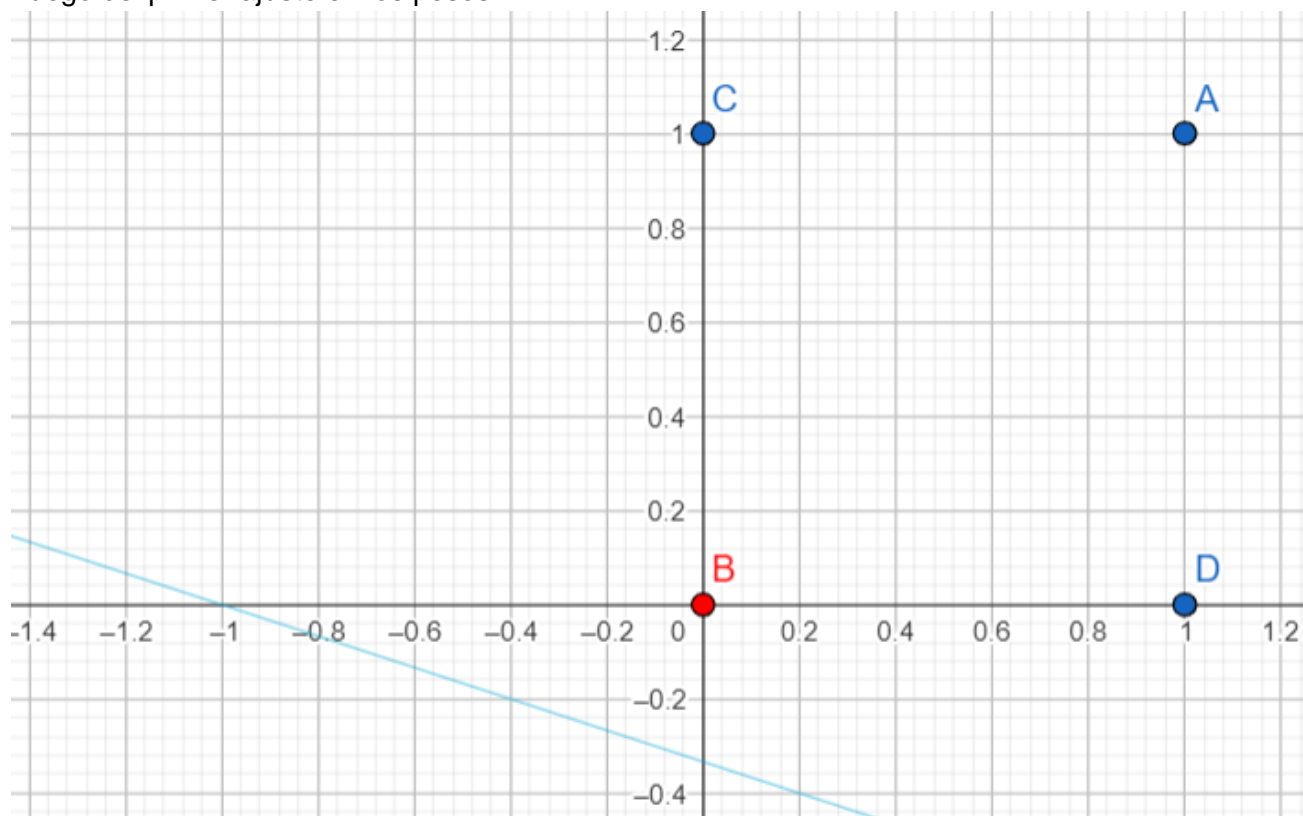
$$d(x) = 1,5 w1 + 1,5 w2 - 0,5$$

### Gráficos:

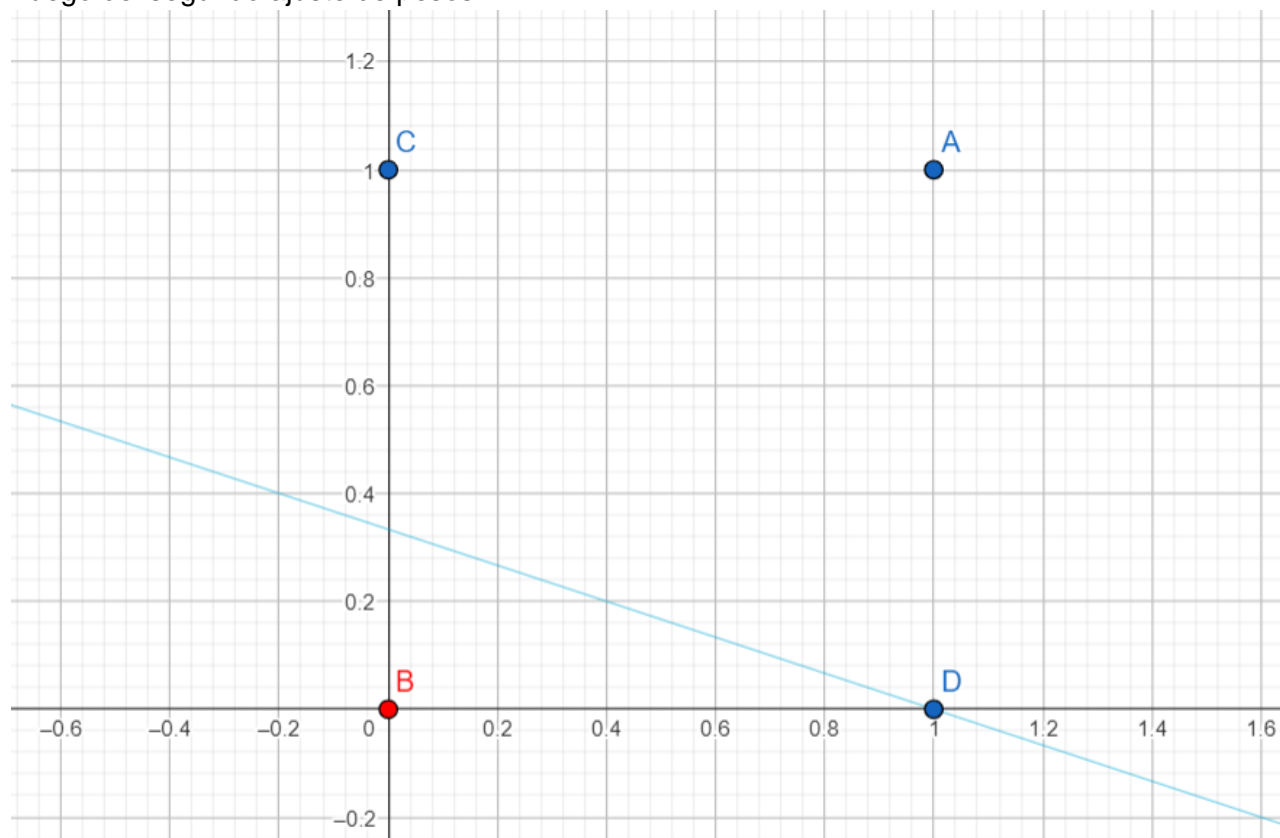
Previo al entrenamiento



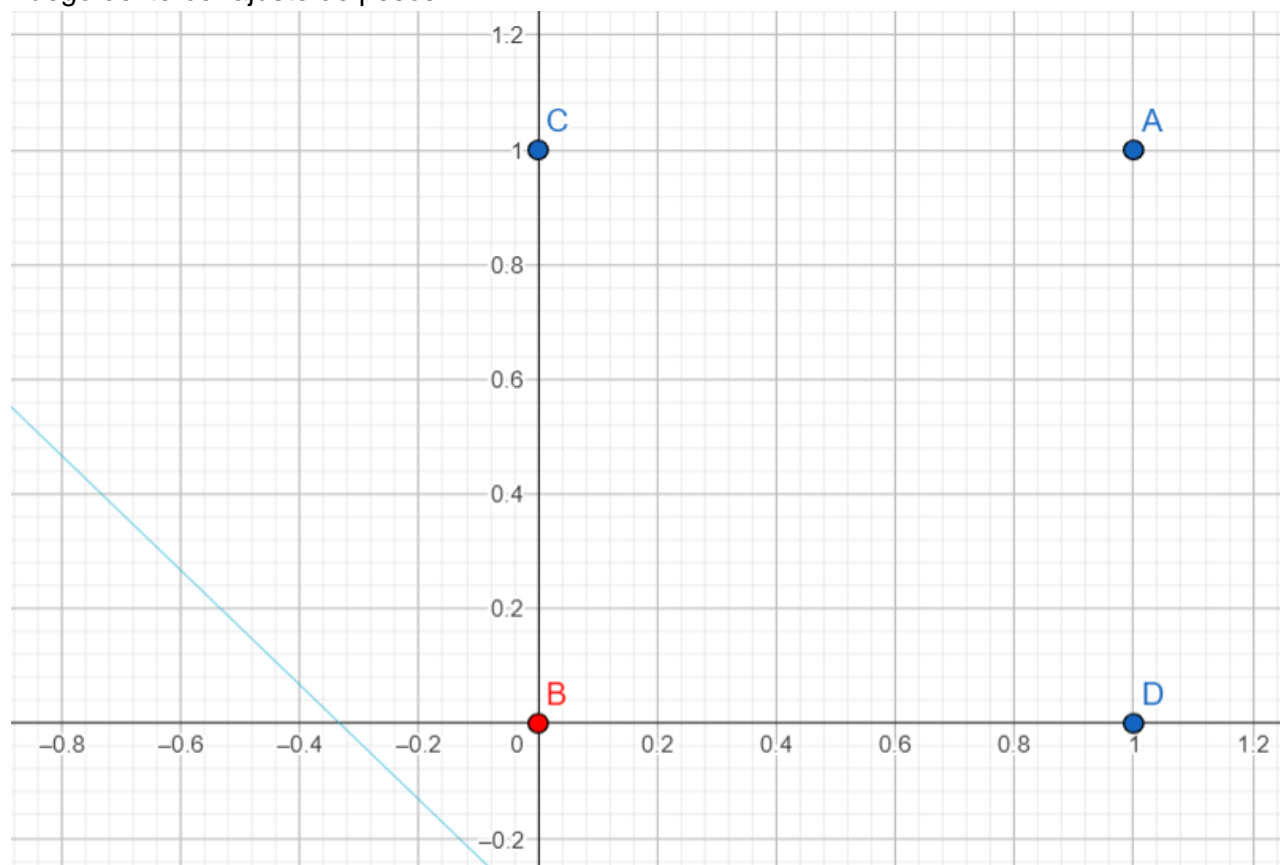
Luego del primer ajuste en los pesos



Luego del segundo ajuste de pesos



Luego del tercer ajuste de pesos



Luego del último ajuste de pesos

