

《机器学习数学基础》勘误和修改

[下载本页的 PDF 版](#)

说明：

- 阅读2022年3月第1次印刷的读者，请参考以下勘误中的所有内容，也包括第2次印刷。
- 阅读2022年9月第2次印刷的读者，请仅参考**2022年9月第2次印刷**以下的勘误。

一、勘误

2022年3月第1次印刷

1. 位置: 29页, 正文倒数第3行至最后

- 原文:

$$\begin{cases} \beta_1 = b_{11}\alpha_1 + \cdots + b_{1n}\alpha_n \\ \vdots \\ \beta_n = b_{n1}\alpha_1 + \cdots + b_{nn}\alpha_n \end{cases}$$

- 修改为:

$$\begin{cases} \beta_1 = b_{11}\alpha_1 + \cdots + b_{n1}\alpha_n \\ \vdots \\ \beta_n = b_{1n}\alpha_1 + \cdots + b_{nn}\alpha_n \end{cases}$$

2. 位置: 30页, 正文第3行至第5行

- 原文:

$$\begin{bmatrix} \beta_1 \\ \vdots \\ \beta_n \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1n} \\ \vdots & & \\ b_{n1} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} \alpha_1 \\ \vdots \\ \alpha_n \end{bmatrix}$$

- 修改为:

$$[\beta_1 \ \cdots \ \beta_n] = [\alpha_1 \ \cdots \ \alpha_n] \begin{bmatrix} b_{11} & \cdots & b_{1n} \\ \vdots & & \\ b_{n1} & \cdots & b_{nn} \end{bmatrix}$$

3. 位置: 30页, 正文第11行至第13行

- 原文:

在同一个向量空间, 由基 $[\alpha]$ 向基 $[\beta]$ 的过渡矩阵是 P , 则:

$$[\beta] = P[\alpha]$$

注意: $[\alpha]$ 和 $[\beta]$ 分别用行向量方式表示此向量空间的不同的基。

- 修改为:

在同一个向量空间, 由基 $\{\alpha_1 \ \cdots \ \alpha_n\}$ 向基 $\{\beta_1 \ \cdots \ \beta_n\}$ 的过渡矩阵是 P , 则:

$$[\beta_1 \ \cdots \ \beta_n] = [\alpha_1 \ \cdots \ \alpha_n]P$$

4. 位置: 30页, 正文第13行

- 原文: 注意: $[\alpha]$ 和 $[\beta]$ 分别用列向量方式表示此向量空间的不同的基。
- 修改说明: 删除原文中的那一行。

5. 位置: 30页, 正文第15至第7行

- 原文:

$$\begin{aligned} x'_1 \beta_1 + \cdots + x'_n \beta_n &= x'_1 b_{11} \alpha_1 + \cdots + x'_1 b_{1n} \alpha_n \\ &\quad + \cdots \\ &\quad + x'_n b_{n1} \alpha_1 + \cdots + x'_n b_{nn} \alpha_n \end{aligned}$$

- 修改为:

$$\begin{aligned} x'_1 \beta_1 + \cdots + x'_n \beta_n &= x'_1 b_{11} \alpha_1 + \cdots + x'_1 b_{n1} \alpha_n \\ &\quad + \cdots \\ &\quad + x'_n b_{1n} \alpha_1 + \cdots + x'_n b_{nn} \alpha_n \end{aligned}$$

6. 位置: 31页, 正文第1行至第3行

- 原文

在某个向量空间中, 由基 $[\alpha]$ 向基 $[\beta]$ 的过渡矩阵是 P 。某向量在基 $[\alpha]$ 的坐标是 \mathbf{x} , 在基 $[\beta]$ 的坐标是 \mathbf{x}' , 这两组坐标之间的关系是:

$$\mathbf{x} = P\mathbf{x}'$$

- 修改为:

在某个向量空间中, 由基 $\{\alpha_1 \dots \alpha_n\}$ 向基 $\{\beta_1 \dots \beta_n\}$ 的过渡矩阵是 P 。某向量在基 $\{\alpha_1 \dots \alpha_n\}$ 的坐标是 $\mathbf{x} = \begin{bmatrix} x_1 \\ \vdots \\ x_n \end{bmatrix}$, 在基 $\{\beta_1 \dots \beta_n\}$ 的坐标是 $\mathbf{x}' = \begin{bmatrix} x'_1 \\ \vdots \\ x'_n \end{bmatrix}$, 这两组坐标之间的关系是:

$$\mathbf{x} = P\mathbf{x}'$$

- 修改说明: 从29页到31页, 对过渡矩阵和坐标变换的推导中, 有上述错误, 更详细的说明请见文章: [重要更正第1号: 过渡矩阵和坐标变换推导](#)

7. 位置: 31页, 正文, 倒数第2行

- 原文: 同样, 在 $x' Oy'$ 中, 分别以基向量的 \overrightarrow{Oi} 和 \overrightarrow{Oj} 的长度为单位长度并建立 x' 和 y' 坐标轴。
- 同样, 在 $x' Oy'$ 中, 分别以基向量的 $\overrightarrow{Oi'}$ 和 $\overrightarrow{Oj'}$ 的长度为单位长度并建立 x' 和 y' 坐标轴。
- 致谢: 此错误由读者李韬指出, 非常感谢。

8. 位置: 36页, 正文第2行

- 原文: 设内积空间中的两个向量.....
- 修改为: 设向量空间中的两个向量.....
- 说明: 将原文中的“内积”, 修改为“向量”。

9. 位置: 39页, 正文第1行

- 原文: $d(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \mathbf{u} - \mathbf{v}$
- 修改为: $d(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = \|\mathbf{u} - \mathbf{v}\|$

10. 位置: 39页, 正文第2行

- 原文: $\mathbf{u} - \mathbf{v} = \sqrt{\langle (\mathbf{u} - \mathbf{v}), (\mathbf{u} - \mathbf{v}) \rangle}$
- 修改为: $\|\mathbf{u} - \mathbf{v}\| = \sqrt{\langle (\mathbf{u} - \mathbf{v}), (\mathbf{u} - \mathbf{v}) \rangle}$

11. 位置: 41页, 图1-5-4下第4行

- 原文: $d(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = u_1 - v_1 + \cdots + u_n - v_n = \sum_{i=1}^n |u_i - v_i|$
- 修改为: $d(\mathbf{u}, \mathbf{v}) = |u_1 - v_1| + \cdots + |u_n - v_n| = \sum_{i=1}^n |u_i - v_i|$
- 修改说明: 原文中的 $u_1 - v_1$ 和 $u_n - v_n$ 应该加上绝对值符号

12. 位置: 46页, 倒数第5行

- 原文: $\|\mathbf{u}\|_1 = u_1 + \cdots + u_n = \sum_{r=1}^{r=n} |u_i|$
- 修改为: $\|\mathbf{u}\|_1 = |u_1| + \cdots + |u_n| = \sum_{r=1}^{r=n} |u_i|$

13. 位置: 49页, 图1-5-9下的第1行

- 原文: 对于 ΔABC ,
- 修改为: 对于 ΔOAB ,

14. 位置: 51页, 表1-5-1

- 原文:

表 1-5-1							
	数学	是	基础	重要	很	打牢	要
文本 1	1	1	2	1	1	0	0
文本 2	2	0	1	1	1	1	1

- 修改说明: 将“文本2”中的“数学”项下的数字修改为“1”, “要”项下的数字修改为“2”

15. 位置: 51页, 表1-5-1之下的第2行

$$\bullet \text{ 原文: } \mathbf{d}_2 = \begin{bmatrix} 2 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix}$$

$$\bullet \text{ 修改为: } \mathbf{d}_2 = \begin{bmatrix} 1 \\ 0 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 2 \end{bmatrix}$$

16. 位置: 52页, 正文第4行

- 原文: 在 1.4.1 中曾有一个这样的内积函数: $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle = x_1y_1 + 4x_2y_2$,
- 修改为: 设内积函数: $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle = x_1x_2 + 4y_1y_2$,

17. 位置: 58页, 正文第1行

- 原文:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_{22} & \cdots & 0 \\ \cdots & \cdots & \cdots & \cdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

- 修改为:

$$\mathbf{A} = \begin{bmatrix} a_{11} & 0 & \cdots & 0 \\ 0 & a_{22} & \cdots & 0 \\ \vdots & \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & 0 & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix}$$

- 修改说明: 对矩阵的排版样式给予修改。

18. 位置: 64页, 正文, 倒数第5行

- 原文: 如果用一个标量 c 乘以矩阵, 此计算结果仍然是与原矩阵形状一样的矩阵, 遵从乘法封闭的原则。
- 修改为: 如果用一个标量 c 乘以矩阵, 此计算结果仍然是与原矩阵形状一样的矩阵, 遵从数量乘法封闭的原则。
- 修改说明: 将“遵从乘法封闭的原则”, 修改为“遵从数量乘法封闭的原则”。

19. 位置: 71页, 正文第10行、第11行

- 原文: 但另一个被称为“线性函数”的 $f(x) = kx + b$ 不符合上述规定的第二条 ($f(cx) = kc x + b, c(fx) = ckx + cb$, 得: $f(cx) \neq cf(x)$) ,
- 修改为: 但另一个被称为“线性函数”的 $f(x) = kx + b$ 仅以上述规定的第二条考察 ($f(cx) = kc x + b, c(fx) = ckx + cb$, 得: $f(cx) \neq cf(x)$), 就明显不符合,
- 修改说明: 表述方式进行修改

20. 位置: 97页, 正文第2行至第4行

- 原文:

性质

矩阵列向量线性无关 $\iff |\mathbf{A}| \neq 0$

矩阵列向量线性相关 $\iff |\mathbf{A}| = 0$

- 修改为:

性质

- 矩阵列向量线性无关 $\iff |\mathbf{A}| \neq 0$
- 矩阵列向量线性相关 $\iff |\mathbf{A}| = 0$

- 修改说明:

- 原文中的“性质”二字是宋体字, 应该修改为楷体字。
- 在“性质”下面的两条性质前面, 增加项目符号 (小圆点, 类似于97页底部所列其他性质那样)

21. 位置: 102页, 正文第1行

- 原文: 观察可知, 原线性方程组有解, 又因为 $m = 3, n = 4, m < n$

, 所以原线性方程组有无穷多个解。

- 修改为: 观察可知, 原线性方程组有解; 又因为阶梯形矩阵的非零行数量 $r = 3$, 未知量个数 $n = 4$, $r < n$, 所以原线性方程组有无穷多个解。

22. 位置: 107页, 正文, 倒数第3行

- 原文: 除在上述统计词频时生成稀疏矩阵之外,
- 修改为: 除在上述统计字词频率时生成稀疏矩阵之外,
- 修改说明: 将原文中的“词频”, 修改为“字词频率”

23. 位置: 114页, 图2-7-4上面的第1行

- 原文: 从 C 到 A 。
- 修改为: 从 C 到 B 。
- 致谢: 此错误由读者西交利物浦大学的周若骏同学指出, 非常感谢。

24. 位置: 115页, 正文(不含代码), 倒数第3行

- 原文: 可以使用 NexworkX
- 修改为: 可以使用 NetworkX
- 修改说明: 将原文的“NexworkX”, 修改为“NetworkX”

25. 位置: 116页, 正文, 第4行

- 原文: 利用 NexworkX 中的函数 `adjacency_matrix()` 可以得到图 G 的邻接矩阵。
- 修改为: 利用 NetworkX 中的函数 `adjacency_matrix()` 可以得到图 G 的邻接矩阵。
- 修改说明: 修改内容同上一条

26. 位置: 120页, 正文(不含代码)第1行

- 原文: 依然使用 NetworkX 库中的方法创建图 2-7-2 对应的图 D ,
- 修改为: 依然使用 NetworkX 库中的方法创建图 2-7-7 对应的图 D ,

27. 位置: 125页, 正文, 第14行

- 原文: $|\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I}_n| = \begin{vmatrix} -4 - \lambda & -6 \\ 3 & 5 - \lambda \end{vmatrix} = (-4 - \lambda)(5 - \lambda) + 1$
- 修改为: $|\mathbf{A} - \lambda \mathbf{I}_n| = \begin{vmatrix} -4 - \lambda & -6 \\ 3 & 5 - \lambda \end{vmatrix} = (-4 - \lambda)(5 - \lambda) + 18$

28. 位置: 125页, 正文, 第15行

- 原文: 即: $(-4 - \lambda)(5 - \lambda) + 1 = 0$,
- 修改为: 即: $(-4 - \lambda)(5 - \lambda) + 18 = 0$,

29. 位置: 132页, 第1个代码段

- 原文:

```
1 import numpy as np
2 np.set_printoptions(precision=3, suppress=True)
3 u0 = np.mat("0.21;0.68;0.11")
```

- 修改为:

```

1 import numpy as np
2 np.set_printoptions(precision=3, suppress=True)
3 P = np.mat("0.65 0.15 0.12;0.28 0.67 0.36;0.07 0.18
0.52")
4 u0 = np.mat("0.21;0.68;0.11")

```

- 修改说明：在原代码段的第 2 行和第 3 行之间插入一行：`P = np.mat("0.65 0.15 0.12;0.28 0.67 0.36;0.07 0.18 0.52")`

30. 位置：133页，正文，倒数第1行公式：

- 原文：
$$\begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 \\ \vdots \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} - 1 & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & a_{ij} - 1 & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} - 1 \end{bmatrix}$$
- 修改为：
$$\begin{bmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} \end{bmatrix} - \begin{bmatrix} 1 & \cdots & 0 \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ 0 & \cdots & 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} a_{11} - 1 & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & a_{ij} - 1 & \vdots \\ a_{n1} & \cdots & a_{nn} - 1 \end{bmatrix}$$

31. 位置：134页，正文，第3行，公式：

- 原文： $|\mathbf{A} - \mathbf{1}| = 0$
- 修改为： $|\mathbf{A} - \mathbf{1} \cdot \mathbf{I}_n| = 0$

32. 位置：137页，正文，3.3.1节的标题之下第4行

- 原文：设极大线性无关向量组 $\{\boldsymbol{\alpha}_1, \dots, \boldsymbol{\alpha}_2\}$ 和 $\{\boldsymbol{\beta}_1, \dots, \boldsymbol{\beta}_n\}$ 分别作为两个向量空间的基
- 修改为：设极大线性无关向量组 $\{\boldsymbol{\alpha}_1, \dots, \boldsymbol{\alpha}_2\}$ 和 $\{\boldsymbol{\beta}_1, \dots, \boldsymbol{\beta}_n\}$ 分别作为向量空间的两个基
- 修改说明：“两个向量空间的基”改为“向量空间的两个基”

33. 位置：137页，正文，3.3.1节的标题之下第9行

- 原文： $[\boldsymbol{\alpha}] = \mathbf{P}^{-1}[\boldsymbol{\beta}]$
- 修改为： $[\boldsymbol{\alpha}] = [\boldsymbol{\beta}] \mathbf{P}^{-1}$

34. 位置：137页，正文，倒数第1行

- 原文： $\overrightarrow{OM} = \mathbf{A}\mathbf{v}_\alpha$
- 修改为： $\overrightarrow{ON} = \mathbf{A}\mathbf{v}_\alpha$
- 致谢：此错误由读者李韬指出，非常感谢。

35. 位置：154页，正文，第二行

- 原文： $\mathbf{a}_i = \begin{bmatrix} a_{i1} \\ \vdots \\ a_{im} \end{bmatrix}, (i = 1, 2, \dots, n)$
- 修改为： $\mathbf{a}_i = \begin{bmatrix} a_{1i} \\ \vdots \\ a_{mi} \end{bmatrix}, (i = 1, 2, \dots, n)$
- 致谢：此错误由读者西交利物浦大学的周若骏同学指出，非常感谢。

36. 位置: 160页, 倒数第7行末尾和倒数第6行开头部分

- 原文: 它是向量 \mathbf{a} 的 l_2 范数,
- 修改为: 它是向量 \mathbf{a} 的 l_2 范数平方,

37. 位置: 161页, 正文, 第1行

- 原文: 再观察 (3.4.6) 是,
- 修改为: 再观察 (3.4.6) 式,

38. 位置: 162页, 正文, 第14行

- 原文: 由 (3.4.9) 可得
- 修改为: 由 (3.4.11) 可得

39. 位置: 164页, 正文, 倒数第 2 行

- 原文:正交投影量之后的残余量 (在平面空间中即图3-4-4中所示的 $\mathbf{x} - \mathbf{y}$)。
- 修改为:正交投影量之后的残余量。

40. 位置: 168页, 正文, 第20行

- 原文: 即 $\mathbf{v}_i = \mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_i = \mathbf{v}^T \mathbf{v}_i = 1$
- 修改为: 即 $\|\mathbf{v}_i\|^2 = \mathbf{v}_i \cdot \mathbf{v}_i = \mathbf{v}^T \mathbf{v}_i = 1$

41. 位置: 194页, 图4-1-3之上的第三行

- 原文: $\mathbf{a} \times \mathbf{b} = \|\mathbf{a}\| \|\mathbf{b}\| \sin \theta$
- 修改为: $\|\mathbf{a} \times \mathbf{b}\| = \|\mathbf{a}\| \|\mathbf{b}\| \sin \theta$

42. 位置: 216页, 正文, 第4行

- 原文: $8x + 10 \leq 2800$
- 修改为: $8x + 10y \leq 2800$

43. 位置: 224页, 正文, 第4行

- 原文: 然后根据 (4.3.8) 式编写计算
- 修改为: 然后根据 (4.3.13) 式编写计算
- 修改说明: 将原文中的“ (4.3.8) ”修改为“ (4.3.13) ”

44. 位置: 224页, 正文, 导数第 2 行

- 原文: (4.3.8) 式中的
- 修改为: (4.3.13) 式中的
- 修改说明: 将原文中的“ (4.3.8) ”修改为“ (4.3.13) ”

45. 位置: 242页, 公式 (4.4.23-3) 下的第 1 行

- 原文: 根据 (4.4.9) 式可知,
- 修改为: 根据 (4.4.13) 式可知,

46. 位置: 250页, 正文, 第 2 行

- 原文: $L_\delta = \begin{cases} \frac{1}{2}(y_i - \hat{y}_i)^2, & \text{if } |y_i - \hat{y}_i| \leq \delta \\ \delta|y_i - \hat{y}_i| - \frac{1}{2}\delta^2, & \text{其他} \end{cases}$
- 修改为: $L_\delta = \begin{cases} \frac{1}{2}(y_i - \hat{y}_i)^2, & \text{if } |y_i - \hat{y}_i| \leq \delta \\ \delta|y_i - \hat{y}_i| - \frac{1}{2}\delta^2, & \text{其他} \end{cases}$
- 修改说明: 将原文中的“ $|y_i - \hat{y}_i| \leq \delta$ ”修改为“ $|y_i - \hat{y}_i| \leq \delta$ ”

47. 位置: 250页, 正文, 第 3 行

- 原文: 如果 $|\hat{y}_i - y_i| \leq \delta$,

- 修改为: 如果 $|y_i - \hat{y}_i| \leq \delta$,
48. 位置: 254页, 图4-4-4-14
- 修改说明: 将图4-4-14中的纵坐标名称 $f(x)$ 修改为 $f'(x)$
49. 位置: 264页, 倒数第3行
- 原文: 例如 $\{H\}$ 就是
 - 修改为: 例如 H 就是
50. 位置: 270页, 正文, 倒数第9行
- 原文: (B3) : 若 $B \subset A$, 则 $A \cap B = B$, 故 $P(B|A) = \frac{P(B)}{P(A)} \geq 1$
 - 修改为: (B3) : 若 $B \subset A$, 则 $A \cap B = B$, 故

$$P(B|A) = \frac{P(B)}{P(A)} \leq 1$$
 - 致谢: 本错误是由读者“开花一季”指出, 非常感谢。
51. 位置: 273页, 倒数第4行
- 原文: $P(B|A) = P(A)$ 同样说明两个事件相互对立。
 - 修改为: $P(B|A) = P(A)$ 同样说明两个事件相互独立。
 - 修改说明: 将原文中的“对立”修改为“独立”。
52. 位置: 277页, 正文, 第7行
- 原文: 取出 2 给黑球事件,
 - 修改为: 取出 2 个黑球事件,
53. 位置: 287页, 正文, 第4行
- 原文: (5.3.17) 式就可以表示为 $p_i = f(\boldsymbol{\theta}^T, \tilde{\mathbf{x}})$
 - 修改为: (5.3.17) 式就可以表示为 $p_i = f(\boldsymbol{\theta}^T, \tilde{\mathbf{x}}_i)$
54. 位置: 287页, 正文, (5.3.18) 式:
- 原文: $p_i = \frac{1}{1+\exp(-\boldsymbol{\theta}^T \tilde{\mathbf{x}})}$
 - 修改为: $p_i = \frac{1}{1+\exp(-\boldsymbol{\theta}^T \tilde{\mathbf{x}}_i)}$
55. 位置: 287页, 正文, 第6行 (式 (5.3.18) 下一行)
- 原文: 写出似然函数 (参阅5.2.3节) :
 - 修改为: 写出似然函数 (参阅6.2.1节) :
56. 位置: 287页, 正文, (5.3.19) 式:
- 原文:

$$L(D|\boldsymbol{\theta}) = P(y_1, y_2, \dots, y_n | x_1, x_2, \dots, \boldsymbol{\theta}) = \prod_{i=1}^n (p_i)^{y_i} (1-p_i)^{1-y_i}$$
 - 修改为: $L(\boldsymbol{\theta}|D) = P(\boldsymbol{\theta}|D) = \prod_{i=1}^n (p_i)^{y_i} (1-p_i)^{1-y_i}$
57. 位置: 298页, 正文, 第1行
- 原文: $F(y) = P(Y \leq y) = \begin{cases} 1 - e^{\lambda y} & (y > 0) \\ 0 & (y \leq 0) \end{cases}$
 - 修改为: $F(y) = P(Y \leq y) = \begin{cases} 1 - e^{-\lambda y} & (y > 0) \\ 0 & (y \leq 0) \end{cases}$
58. 位置: 300页, 正文, 第1行
- 原文: σ 为方差
 - 修改为: σ 为标准差
59. 位置: 311页, 正文, 倒数第3行
- 原文: 再如二维多维连续型随机变量的分布式正态分布,

- 修改为：再如二维连续型随机变量的分布是正态分布，
- 修改说明：删除原文中的“多维”，并将“式”修改为“是”。

60. 位置：314页，正文，第11行

- 原文： $P\{X = x_i | Y = y_i\} = \frac{P(X=x_i, Y=y_i)}{P(Y=y_i)} = \frac{p_{ij}}{P(Y=y_i)}$
- 修改为： $P(X = x_i | Y = y_i) = \frac{P(X=x_i, Y=y_i)}{P(Y=y_i)} = \frac{p_{ij}}{P(Y=y_i)}$
- 修改说明：将原文的 $P\{X = x_i | Y = y_i\}$ 修改为 $P(X = x_i | Y = y_i)$

61. 位置：322页，正文，第12行

- 原文： $200 \times \frac{1}{4} + 0 \times \frac{1}{4} = 50$
- 修改为： $200 \times \frac{1}{4} + 0 \times \frac{3}{4} = 50$
- 致谢：此错误由读者鲸落指出，非常感谢。

62. 位置：328页，正文，第5行

- 原文： $\text{Var}(X) = \sum_{k=1}^{\infty} (a_k - E(X))^2 p_k$
- 修改为： $\text{Var}(X) = \sum_{i=1}^{\infty} (a_i - E(X))^2 p_i$
- 修改说明：将原文中求和符号下面的 k 修改为 i
- 致谢：此错误由读者鲸落指出，非常感谢。

63. 位置：328页，正文，第11行，即 (5.5.7) 式之上的推导过程

- 原文：

$$\begin{aligned}\text{Var}(X) &= E([X - E(X)^2]) = E(X^2 - 2XE(X) + (E(X))^2) \\ &= E(X^2) - 2E(X)E(X) + (E(X))^2 \\ &= E(X^2) - (E(X))^2\end{aligned}$$

- 修改为：

$$\begin{aligned}\text{Var}(X) &= E([X - E(X)]^2) = E(X^2 - 2XE(X) + (E(X))^2) \\ &= E(X^2) - 2E(X)E(X) + (E(X))^2 \\ &= E(X^2) - (E(X))^2\end{aligned}$$

- 修改说明：注意观察第一个等号之后的平方的位置。
- 致谢：此错误由读者西交利物浦大学的周若骏同学指出，非常感谢。

64. 位置：333页，正文，倒数第1行

- 原文：

$$\begin{cases} a_0 &= \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\text{Var}(X)} \\ b_0 &= E(Y) - E(X) \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\text{Var}(X)} \end{cases}$$

- 修改为：

$$\begin{cases} a_0 &= E(Y) - E(X) \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\text{Var}(X)} \\ b_0 &= \frac{\text{Cov}(X, Y)}{\text{Var}(X)} \end{cases}$$

65. 位置：334页，正文，第3行

- 原文：根据 (5.5.8) 式，可得：

- 修改为：根据 (5.5.7) 式，可得：
66. 位置：334页，正文，第 10 行
- 原文： $\text{Var}(Y) + \text{Var}(-b_0X) + 2\text{Cov}(X, -2b_0X)$ (根据协方差的性质 (C6))
 - 修改为： $\text{Var}(Y) + \text{Var}(-b_0X) + 2\text{Cov}(X, -b_0X)$ (根据协方差的性质 (G6))
67. 位置：334页，正文，倒数第 2 行
- 原文：又因为（见 (5.5.8) 式）：
 - 修改为：又因为（见 (5.5.7) 式）
68. 位置：338页，正文，第 2 行
- 原文：其中， $\bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i, \bar{y} = \frac{1}{n} y_i$ 。
 - 修改为：其中， $\bar{x} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n x_i, \bar{y} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n y_i$ 。
 - 致谢：此错误由读者西交利物浦大学的周若骏同学指出，非常感谢。
69. 位置：339页，正文，倒数第 4 行（略去表格）
- 原文： (x_i^r, y_i^r) 的顺序组成一队，
 - 修改为： (x_i^r, y_i^r) 的顺序组成一对，
70. 位置：357页，正文，倒数第 4 行（公式）
- 原文： $\log L = \sum_{i=1}^n \log f(x_i; \theta_i, \dots, \theta_k)$
 - 修改为： $\log L = \sum_{i=1}^n \log f(x_i; \theta_1, \dots, \theta_k)$
 - 修改说明：原文中的 θ_i 的角标 i 修改为 1\$
71. 位置：368页，正文，(6.2.18) 式之下的第 1 行
- 原文：若 $\text{Var}(\hat{\theta}_1) \leq \text{Var}(\hat{\theta})$ ，
 - 修改为：若 $\text{Var}(\hat{\theta}_1) \leq \text{Var}(\hat{\theta}_2)$ ，
 - 修改说明：原文中第二个 θ 增加下角标 2\$
72. 位置：375页，正文，第 12 行
- 原文：则有 $\frac{\bar{X}-\mu_0}{\sigma/\sqrt{n}} \sim N(0, 0.3^2)$ (参见 6.3 节的 (6.3.1) 式)，
 - 修改为：原文：则有 $\frac{\bar{X}-\mu_0}{\sigma/\sqrt{n}} \sim N(0, 1^2)$ (参见 6.3 节的 (6.3.2) 式)，
73. 位置：376页，正文，倒数 第 6 行（式子 (6.4.2) 之上第 2 行）
- 原文： $Z = \frac{\bar{X}-\mu_0}{\sigma/\sqrt{n}} \sim N(0, 0.3^2)$
 - 修改为： $Z = \frac{\bar{X}-\mu_0}{\sigma/\sqrt{n}} \sim N(0, 1^2)$
74. 位置：382页，正文，第 1 行
- 原文：(3) 两个正态总体
 - 修改为：2. 两个正态总体
 - 修改说明：此处应该修改为与 378 页“1. 一个正态总体”的标题相对应
75. 位置：387页，正文，第 5 行
- 原文：并且 $n\hat{p}_1 = 56 < 5, m\hat{p}_2 = 142 < 5$ ，
 - 修改为：并且 $n\hat{p}_1 = 56 > 5, m\hat{p}_2 = 142 > 5$ ，
76. 位置：387页，正文，第 9 行
- 原文：由于 $|\eta| = 6.1133 < 1.96$ ，
 - 修改为：由于 $|\eta| = 6.1133 > 1.96$ ，

77. 位置: 393页, 正文, 倒数第6行 (公式 (6.5.8) 之上第2行)

- 原文:是泊松分布中的 α 无偏估计,
- 修改为:是泊松分布中的 λ 无偏估计,

78. 位置: 397页, 正文, 第1行

- 原文: 再结合(6.5.11)和(6.5.8)式.....
- 修改为: 再结合(6.5.11)和(6.5.9)式.....

79. 位置: 402页, 代码段, 第6行、第7行

- 原文:

```
1 print(f"P(green ball)=4/9, information:
      {round(I_green, 4)} bits")
2 print(f"P(yellow ball)=4/9, information:
      {round(I_yellow, 4)} bits")
```

- 修改为:

```
1 print(f"P(green ball)=3/9, information:
      {round(I_green, 4)} bits")
2 print(f"P(yellow ball)=2/9, information:
      {round(I_yellow, 4)} bits")
```

80. 位置: 411页, 正文, 公式 (7.4.4) 式

- 原文:

$$D_{KL}(P \parallel Q) = \sum_{x \in \mathcal{X}} P(x)Z = E_P(Z) = E_P(-\log(Q(X))) - [-\log(P(X))] \quad (7.4.4)$$

这说明相对熵是按概率 $P(X)$ 损失的信息的期望.....

- 修改为:

$$D_{KL}(P \parallel Q) = \sum_{x \in \mathcal{X}} P(x)Z = E_P(Z) = E_P(-\log(Q(x))) - [-\log(P(x))] \quad (7.4.4)$$

这说明相对熵是按概率 $P(x)$ 损失的信息的期望.....

- 修改说明: 将原文中大写的 X 修改为小写的 $x$$

81. 位置: 411页, 正文, 公式 (7.4.5) 式

- 原文:

$$D_{KL}(P \parallel Q) = E_P \left[\log \left(\frac{P(X)}{Q(X)} \right) \right] \quad (7.4.5)$$

其含义为按概率 $P(X)$ 的 P 和 Q 的对数商的期望。

- 修改为:

$$D_{KL}(P \parallel Q) = E_P \left[\log \left(\frac{P(x)}{Q(x)} \right) \right] \quad (7.4.5)$$

其含义为按概率 $P(x)$ 的 P 和 Q 的对数商的期望。

- 修改说明：将原文中大写的 X 修改为小写的 x
82. 位置：412页，正文，第8行
- 原文：利用(7.2.18)式，
 - 修改为：利用(7.4.7)式，
83. 位置：412页，正文，第10行
- 原文：
- $$H_1(\mathbf{y} \parallel \hat{\mathbf{y}}_1) = -[1 \cdot \log 0.775 + 0 \cdot \log 0.116 + 0 \cdot \log 0.039 + 0 \cdot \log 0.070] \approx 0$$
- 修改为：
- $$H_1(\mathbf{y}, \hat{\mathbf{y}}_1) = -[1 \cdot \log 0.775 + 0 \cdot \log 0.116 + 0 \cdot \log 0.039 + 0 \cdot \log 0.070] \approx 0$$
84. 位置：412页，正文，第12行
- 原文： $H_2(\mathbf{y} \parallel \hat{\mathbf{y}}_2) = -\log 0.938 \approx 0.0923$
 - 修改为： $H_2(\mathbf{y}, \hat{\mathbf{y}}_2) = -\log 0.938 \approx 0.0923$
85. 位置：412页，正文，第13行
- 原文：根据(7.4.5)
 - 修改为：根据(7.4.8)
86. 位置：413页，公式(7.4.10)
- 原文： $C = -\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N [y_i \log(q_i) + (1-y_i) \log(1-q_i)]$
(7.4.10)
 - 修改为： $C = -\frac{1}{N} \sum_{i=1}^N [y_i \log(q_i) + (1-y_i) \log(1-q_i)]$
(7.4.10)
87. 位置：413页，正文，第6行
- 原文：二分类的交叉熵的交叉熵为损失函数，
 - 修改为：二分类的交叉熵损失函数，
88. 位置：416页，正文，公式(7.6.2)
- 原文： $H(\mathbf{X}) = -\int f(x) \log(f(x)) dx$
(7.6.2)
 - 修改为： $H(\mathbf{X}) = -\int f(\mathbf{x}) \log(f(\mathbf{x})) d\mathbf{x}$
(7.6.2)
 - 修改说明：将原文中小写 x 加粗

2022年9月第2次印刷

1. 位置：52页，正文第4行
- 原文：在1.4.1中曾有一个这样的内积函数： $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle = x_1y_1 + 4x_2y_2$ ，
 - 修改为：设内积函数： $\langle \mathbf{u}, \mathbf{v} \rangle = x_1x_2 + 4y_1y_2$ ，
2. 位置：68页，正文，第14行
- 原文： $\mathbf{A}^2 = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$
 - 修改为： $\mathbf{A}^2 = \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 & -2 \\ -1 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 3 & -2 \\ -1 & 2 \end{bmatrix}$
 - 致谢：感谢网名为春的读者指出此错误。
3. 位置：75页，正文，第3行

- 原文：那么经过线性映射之后， $\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$ ，
- 修改为：那么经过线性映射之后， $\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} 1 \\ 2 \\ 1 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -1 \\ 2 \end{bmatrix}$ ，
- 修改说明：原文中的矩阵 $\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$ 修改为 $\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 \\ 0 & 0 & 2 \end{bmatrix}$ (原来的第 1 行第 3 列的数字 1，修改为 0\$)
- 致谢：感谢网名为春的读者指出此错误。

4. 位置：101页，第二段代码

- 原文：

```

1 A = np.mat("1 3 -4 2;3 -1 2 -1;-2 4 -1 3;3 0 -7 6")
2 b = np.mat("0 0 0 0").T
3
4 r = np.linalg.solve(A, b)
5 print(r)
6
7 # 输出结果
8 [[ 0.]
9 [ 0.]
10 [-0.]
11 [ 0.]]
```

- 修改为：

```

1 A = np.mat("1 3 -4 2;3 -1 2 -1;-2 4 -1 3;3 9 -7 6")
2 b = np.mat("0 0 0 0").T
3
4 r = np.linalg.solve(A, b)
5
6 # 抛出异常信息: numpy.linalg.LinAlgError: Singular
    matrix
```

- 修改说明，将 `A` 中的最后一行，由原来的 `3 0 -7 6` 修改为：`3 9 -7 6`。
- 致谢：感谢网名为春的读者指出此错误。

5. 位置：127页，正文，倒数第 2 行

- 原文：则为： $f(\lambda) = \lambda^2 - \text{Tr}(\mathbf{A}) + |\mathbf{A}|$
- 修改为：则为： $f(\lambda) = \lambda^2 - \text{Tr}(\mathbf{A})\lambda + |\mathbf{A}|$
- 致谢：感谢网名为春的读者指出此错误。

6. 位置：128页，正文，小节标题“3.1.3 一般性质”之上第 3 行

- 原文: $\text{Tr}(\mathbf{A}) = \text{Tr}(\mathbf{A}^T)$
- 修改: 删除此行。因为与此处性质中的第 1 项重复。
- 致谢: 感谢网名为春的读者指出此错误。

7. 位置: 133页, 正文, 第 2 行

- 原文: 尽管两次的初始值差距交代
- 修改为: 尽管两次的初始值差距较大
- 致谢: 感谢读者孔祥松指出此错误。

8. 位置: 222页, 正文, 第 6 行 (公式 (4.3.7) 下面的一行)

- 原文: 忽略二次以及更高的项, $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|$ 表示 l_2 范数,
- 修改为: 忽略二次以及更高的项, $\|\mathbf{x} - \mathbf{x}_0\|^2$ 表示 l_2 范数,

9. 位置: 246页, 公式 (4.4.32)

- 原文:

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial E_{total}}{\partial h1_{out1}} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h1_{out2}} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h1_{out3}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out1}} \frac{\partial h2_{out1}}{\partial h2_{in1}} \frac{\partial h1_{in1}}{\partial h1_{out1}} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out2}} \frac{\partial h2_{out2}}{\partial h2_{in2}} \frac{\partial h1_{in2}}{\partial h1_{out2}} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out3}} \frac{\partial h2_{out3}}{\partial h2_{in3}} \frac{\partial h1_{in3}}{\partial h1_{out3}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out1}} \frac{\partial h2_{out1}}{\partial h2_{in1}} w_{j1k1} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out2}} \frac{\partial h2_{out2}}{\partial h2_{in2}} w_{j2k2} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out3}} \frac{\partial h2_{out3}}{\partial h2_{in3}} w_{j3k3} \end{bmatrix} \quad (4.4.\xi)$$

- 修改为:

$$\begin{bmatrix} \frac{\partial E_{total}}{\partial h1_{out1}} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h1_{out2}} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h1_{out3}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out1}} \frac{\partial h2_{out1}}{\partial h2_{in1}} \frac{\partial h2_{in1}}{\partial h1_{out1}} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out2}} \frac{\partial h2_{out2}}{\partial h2_{in2}} \frac{\partial h2_{in2}}{\partial h1_{out2}} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out3}} \frac{\partial h2_{out3}}{\partial h2_{in3}} \frac{\partial h2_{in3}}{\partial h1_{out3}} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out1}} \frac{\partial h2_{out1}}{\partial h2_{in1}} w_{j1k1} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out2}} \frac{\partial h2_{out2}}{\partial h2_{in2}} w_{j2k2} \\ \frac{\partial E_{total}}{\partial h2_{out3}} \frac{\partial h2_{out3}}{\partial h2_{in3}} w_{j3k3} \end{bmatrix} \quad (4.4.\xi)$$

- 修改说明: 第二个等号之后的矩阵中第三列的分子, 分别由原来的 $\partial h1_{in1}, \partial h1_{in2}, \partial h1_{in3}$, 改为 $\partial h2_{in1}, \partial h2_{in2}, \partial h2_{in3}$

10. 位置: 201页, 第 4 行

- 原文: $\left(\frac{f}{g}\right)' = \frac{f'g - fg'}{g^2}$
- 修改为: $\left(\frac{f}{g}\right)' = \frac{f'g - fg'}{g^2}$
- 致谢: 感谢读者孔祥松指出此错误。

11. 位置: 217页, 第 3 行

- 原文: $8x + 10 \leq 2800$
- 修改为: $8x + 10y \leq 2800$
- 致谢: 感谢读者孔祥松指出此错误。

12. 位置: 219页, 公式 (4.3.4)

- 原文:

$$F(\mathbf{x}) = \mathbf{Ax} - \mathbf{b}^2 = (\mathbf{Ax} - \mathbf{b})^T(\mathbf{Ax} - \mathbf{b}) = \mathbf{x}^T \mathbf{A}^T \mathbf{Ax} - 2\mathbf{b}^T \mathbf{Ax} + \mathbf{b}^T \mathbf{b}$$

- 修改为:

$$F(\mathbf{x}) = (\mathbf{Ax} - \mathbf{b})^2 = (\mathbf{Ax} - \mathbf{b})^T(\mathbf{Ax} - \mathbf{b}) = \mathbf{x}^T \mathbf{A}^T \mathbf{Ax} - 2\mathbf{b}^T \mathbf{Ax} + \mathbf{b}^T \mathbf{b}$$

- 修改说明: 将 $\mathbf{Ax} - \mathbf{b}^2$ 改为 $(\mathbf{Ax} - \mathbf{b})^2$

- 致谢: 感谢读者孔祥松指出此错误。

二、修改

2022年3月第1次印刷

1. 位置: 164页, 公式 (3.5.3) 下第 2 行开始, 到公式 (3.5.4) 所在的行为止。

- 说明: 这一段内容旨在推导 $\mathbf{q}_i^T \mathbf{a}_j = r_{ij}$ 的结果, 原文的推导过程中使用了求和符号, 这种记法虽然简介, 但不利于不熟悉有关运算的读者理解, 故修改如下 (原文并没有错误, 只是为了更便于理解, 修改为下文内容) :
- 修改为:

在 (3.5.3) 式的两边都左乘 \mathbf{q}_i^T , 请注意上面的假设条件: $i \leq j$, 即 $i = 1, 2, \dots, j - 1$, 那么在 (3.5.3) 式中必然有 $r_{ij}\mathbf{q}_i$ 项, 得:

$$\mathbf{q}_i^T \mathbf{a}_j = \mathbf{q}_i^T (r_{1j}\mathbf{q}_1 + r_{2j}\mathbf{q}_2 + \dots + r_{ij}\mathbf{q}_i + \dots + r_{jj}\mathbf{q}_j)$$

利用 (3.5.2) 式, 计算可得:

$$\begin{aligned} \mathbf{q}_i^T \mathbf{a}_j &= \mathbf{q}_i^T r_{1j}\mathbf{q}_1 + \mathbf{q}_i^T r_{2j}\mathbf{q}_2 + \dots + \mathbf{q}_i^T r_{ij}\mathbf{q}_i + \dots + \mathbf{q}_i^T r_{jj}\mathbf{q}_j \\ &= r_{1j}\mathbf{q}_i^T \mathbf{q}_1 + r_{2j}\mathbf{q}_i^T \mathbf{q}_2 + \dots + r_{ij}\mathbf{q}_i^T \mathbf{q}_i + \dots + r_{jj}\mathbf{q}_i^T \mathbf{q}_j \\ &= 0 \quad + 0 \quad + \dots + r_{ij} \cdot 1 \quad + \dots + 0 \\ &= r_{ij} \end{aligned}$$

故:

$$\mathbf{q}_i^T \mathbf{a}_j = r_{ij}, \quad (i = 1, 2, \dots, j - 1) \quad (3.5.4)$$

《机器学习数学基础》, 电子工业出版社出版。

本书在线支持网站: https://github.com/qiwsir/Math4ML_book

