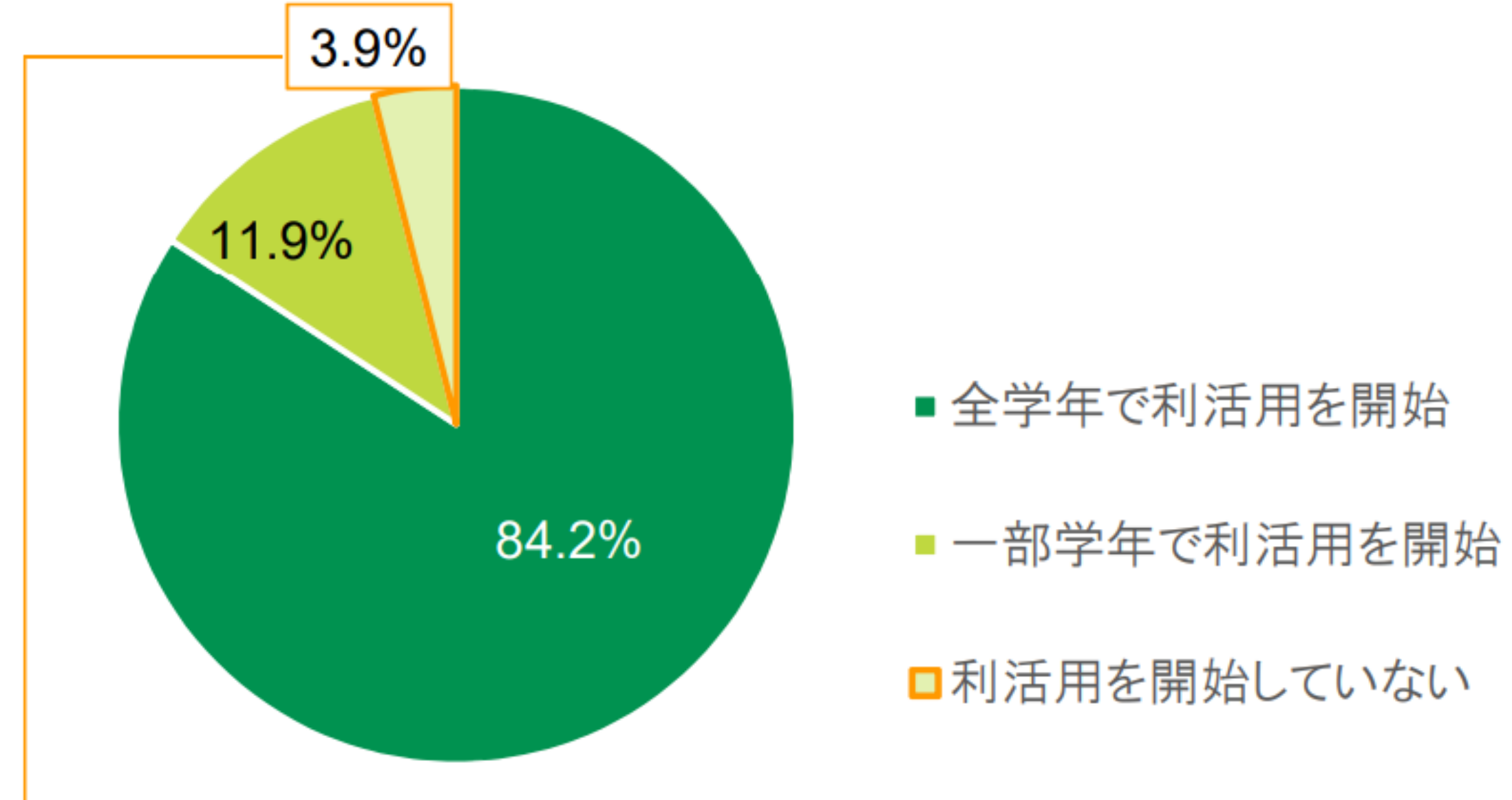


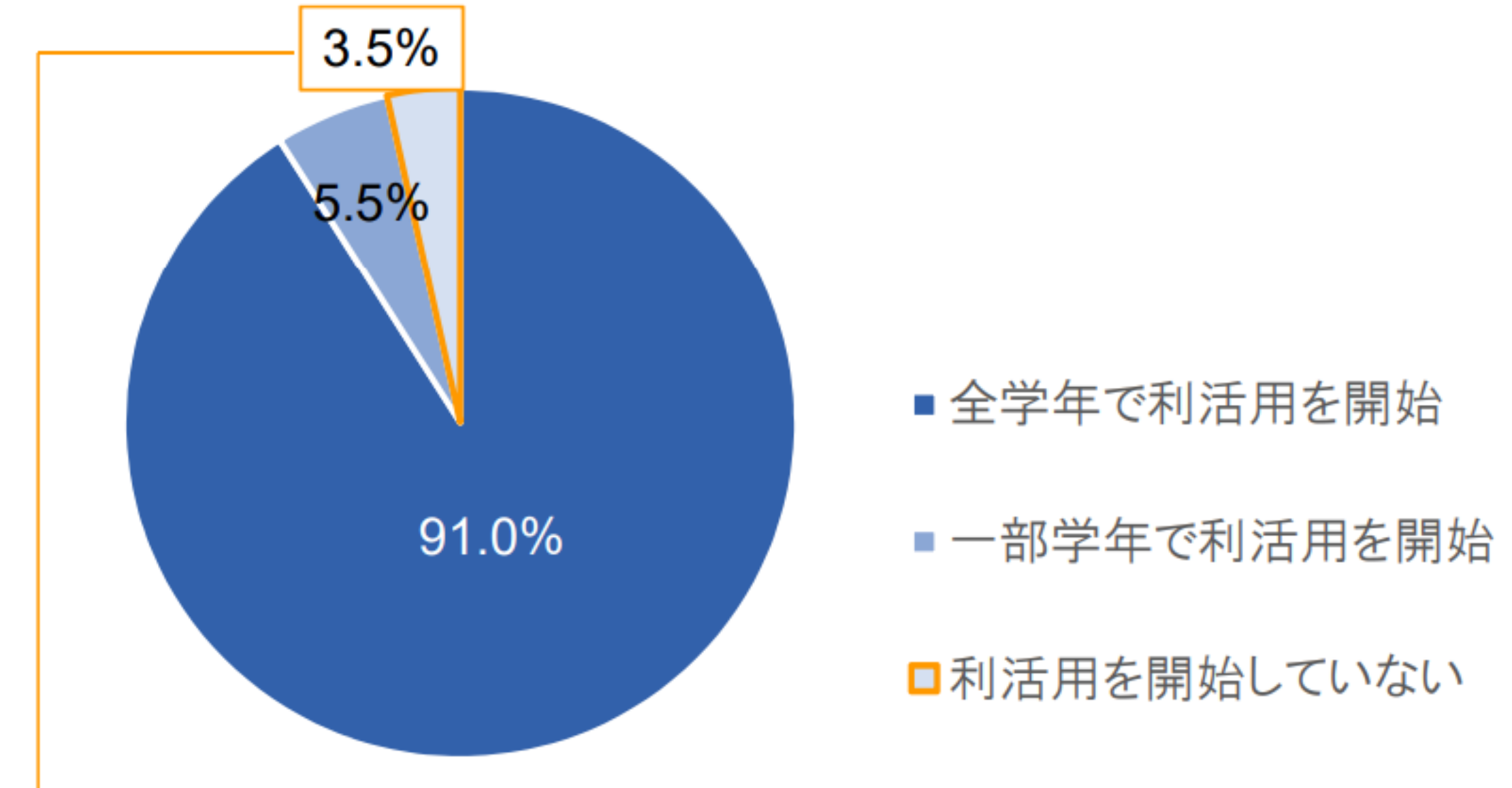
Eラーニングの普及

全国の公立の小学校等の96.1%、中学校等の96.5%が、「全学年」または「一部の学年」で端末の利活用を開始

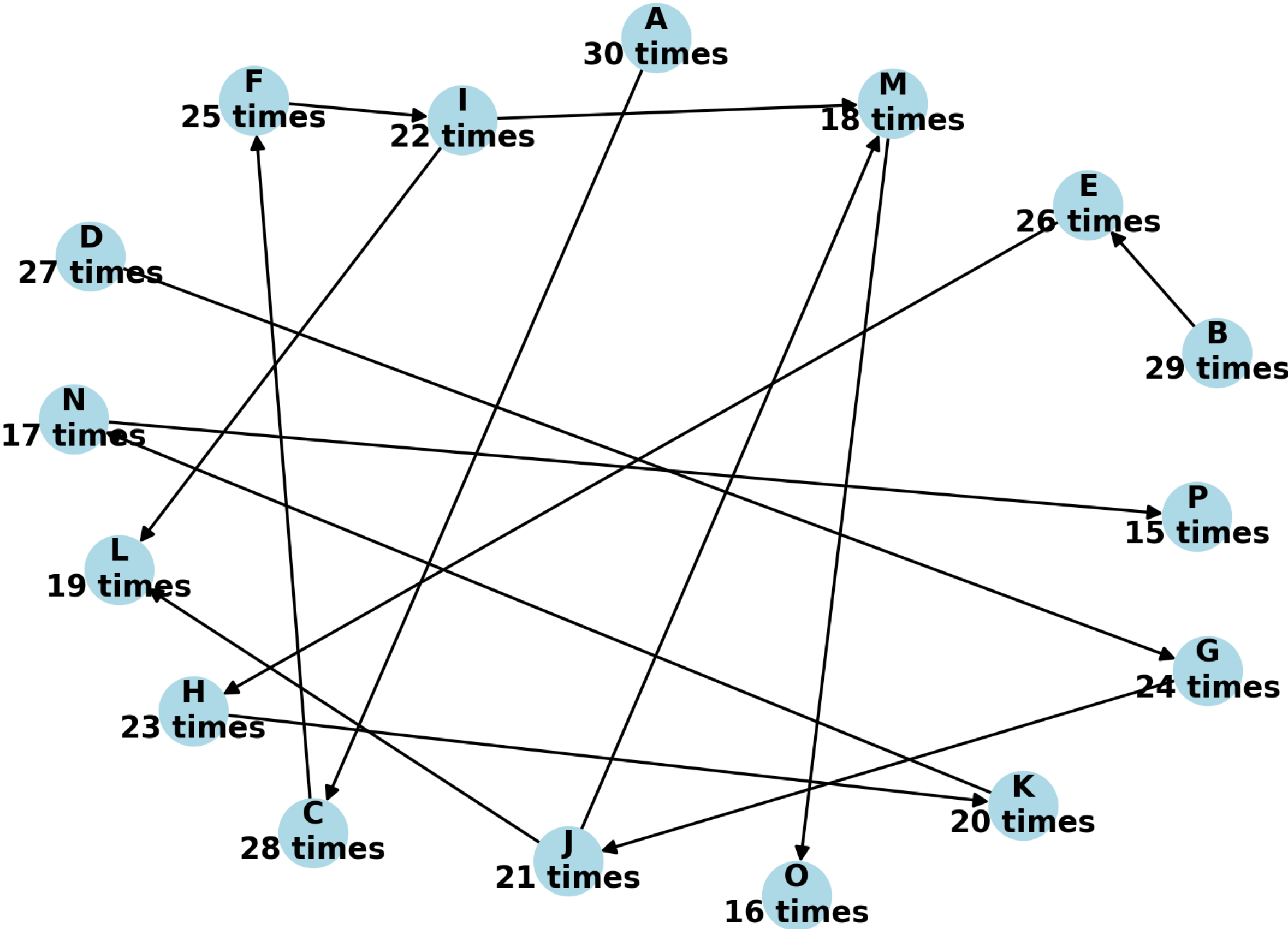
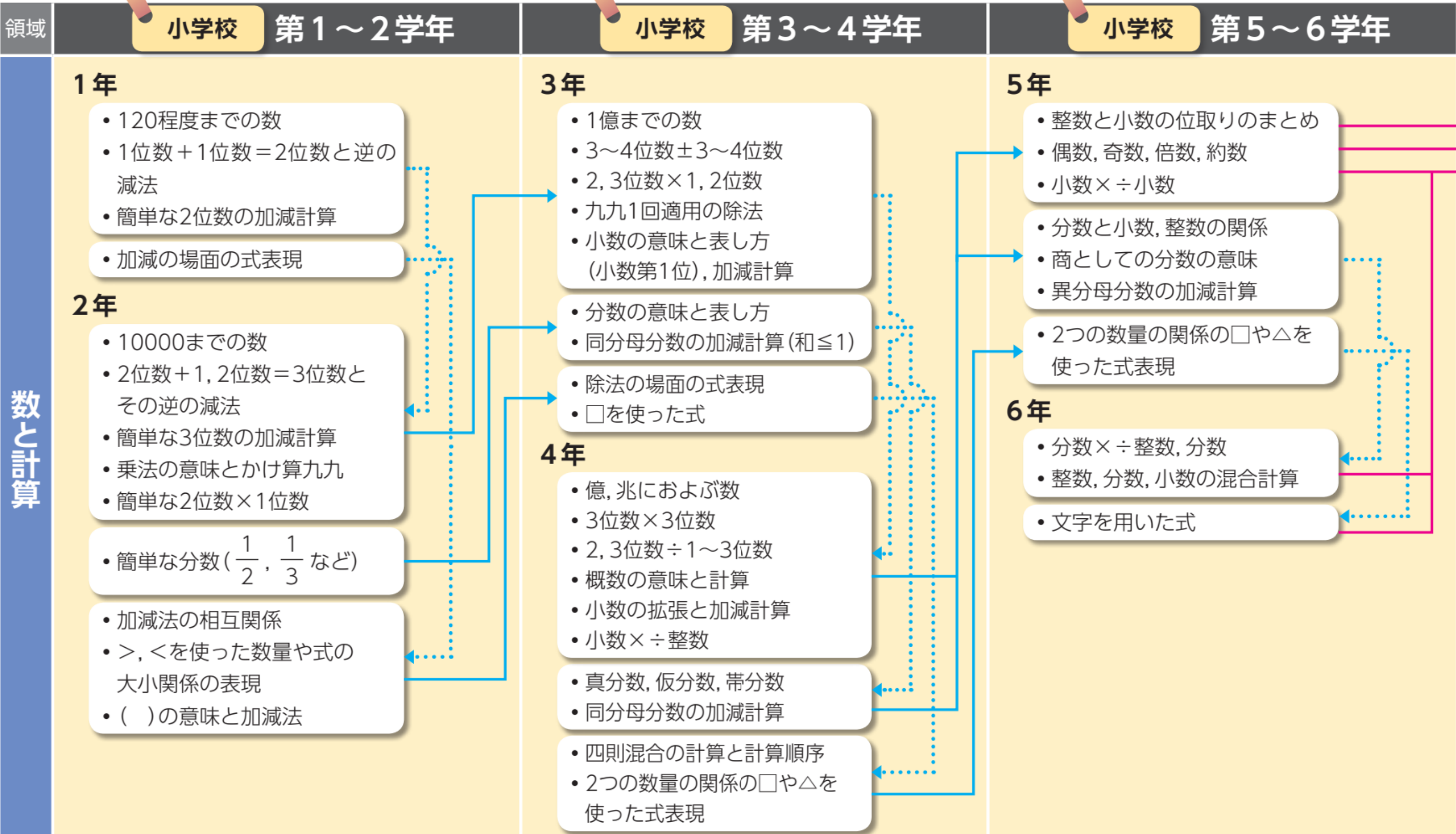
小学校等の端末の利活用開始状況（学校数）



中学校等の端末の利活用開始状況（学校数）



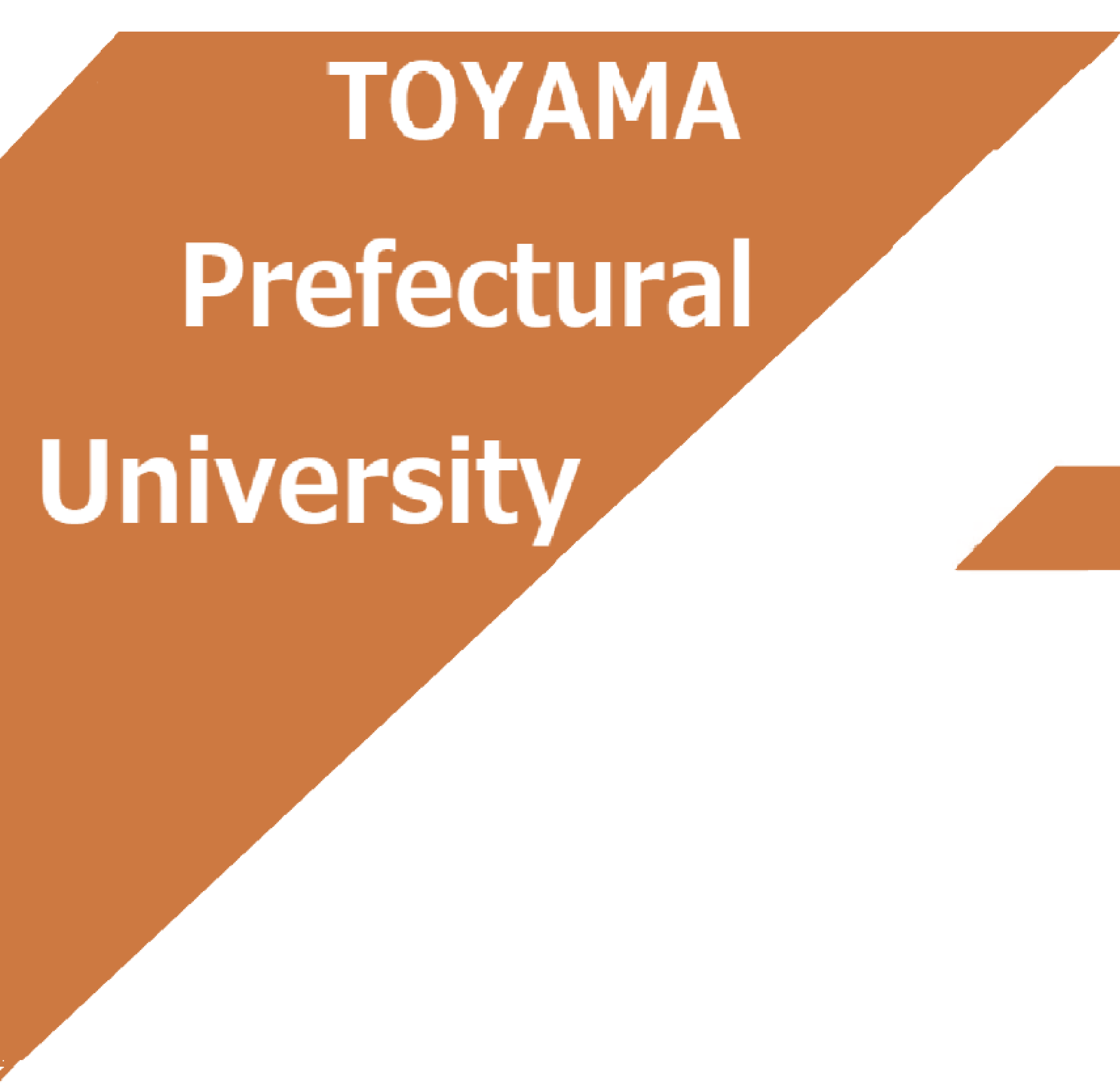
系統図



	A	B	C	D	E
1	start	route	end	Float Time	
2	A		C	-28	
3	A	C	F	-25	
4	A	C,F	I	-22	
5	A	C,F,I	L	-1	
6	A	C,F,I	M	-18	

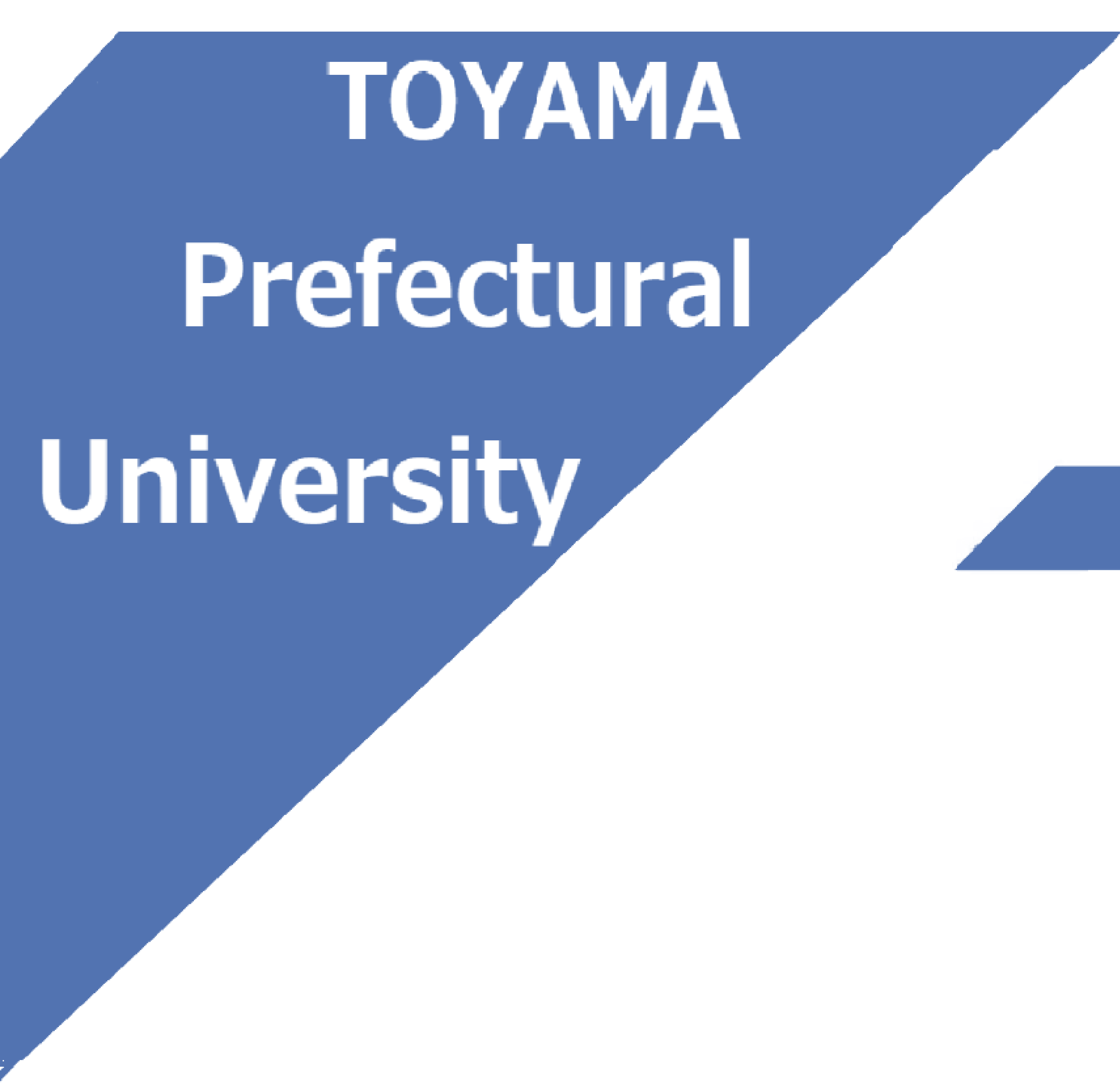
```
C:\Users\nasut\OneDrive\デスクトップ\クリティカルパス\A数と計算>python text.py
CSVファイルに経路とフロートタイムが保存されました。
最早開始時刻 (ES): {'A': 0, 'B': 0, 'C': 30, 'D': 0, 'E': 29, 'F': 58, 'G': 27, 'H': 55,
'I': 83, 'J': 51, 'K': 78, 'L': 105, 'M': 105, 'N': 98, 'O': 123, 'P': 115}
最遅開始時刻 (LS): {'A': 0, 'B': 8, 'C': 30, 'D': 33, 'E': 37, 'F': 58, 'G': 60, 'H': 63,
'I': 83, 'J': 84, 'K': 86, 'L': 123, 'M': 105, 'N': 106, 'O': 123, 'P': 123}
フロート時間 (Float): -7
クリティカルパス: ['A', 'C', 'F', 'I', 'M', 'O']
```

Eラーニングの普及



TOYAMA
Prefectural
University





TOYAMA
Prefectural
University



内部モデルの信頼度

条件付き確率密度関数は以下の式である。

$$p(\mathbf{x}|\mathbf{y}) = \frac{p(\mathbf{y}|\mathbf{x})p(\mathbf{x})}{p(\mathbf{y})} = \frac{p(\mathbf{x}\mathbf{y})}{\int p(\mathbf{x}\mathbf{y})d\mathbf{x}}$$

ここで, $\mathbf{x} \in \mathbb{R}^{n \times 1}$: 状態ベクトル, $\mathbf{y} \in \mathbb{R}^{l \times 1}$: 観測ベクトルである。

$$p(\mathbf{x}) = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^n |\mathbf{M}|}} \exp \left\{ -\frac{1}{2} (\mathbf{x} - \bar{\mathbf{x}})^T \mathbf{M}^{-1} (\mathbf{x} - \bar{\mathbf{x}}) \right\}$$

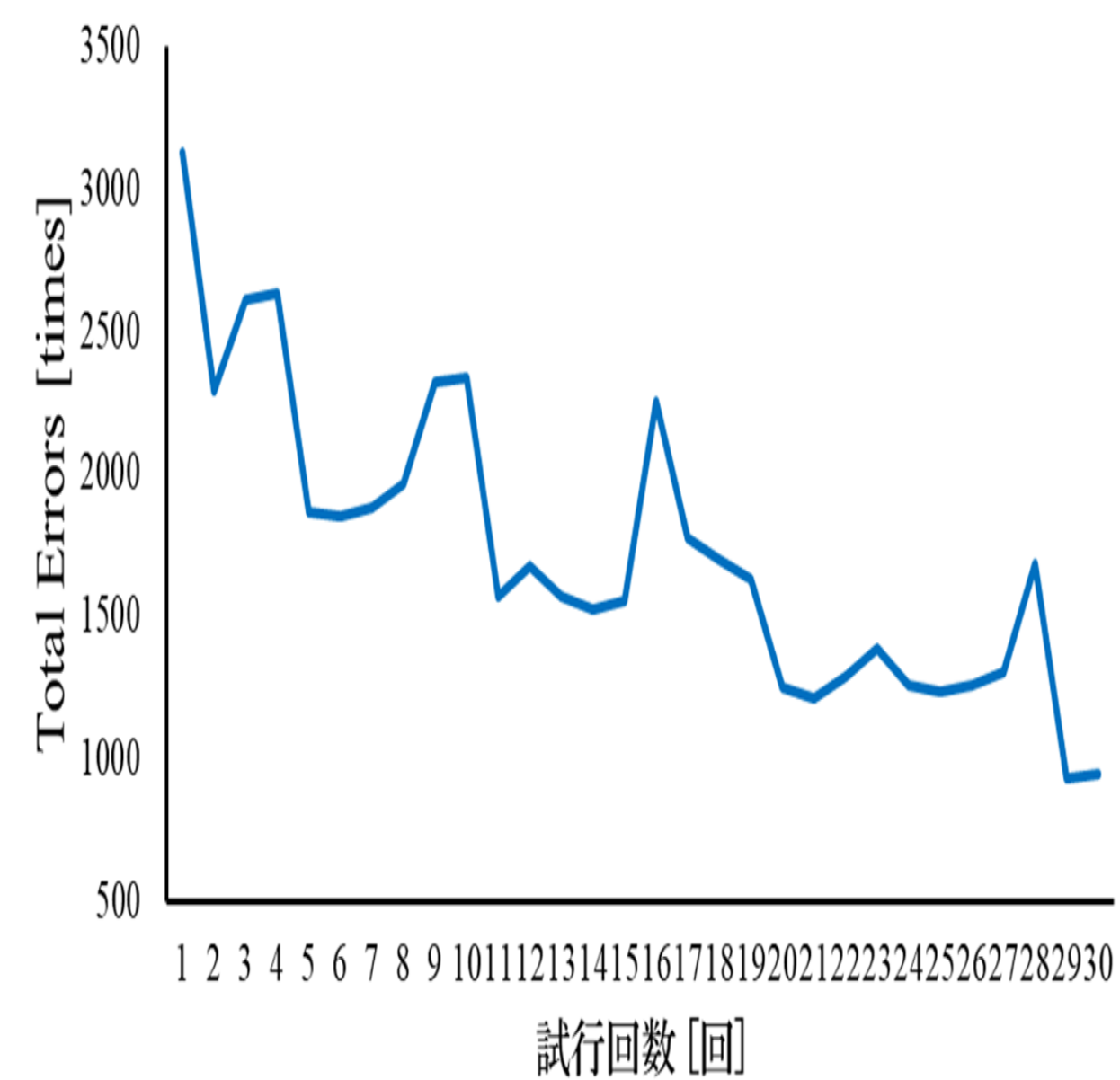
$$p(\mathbf{y}|\mathbf{x}) = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^m |\mathbf{W}|}} \exp \left\{ -\frac{1}{2} (\mathbf{y} - (\mathbf{C}\mathbf{x} + \bar{\mathbf{w}}))^T \mathbf{W}^{-1} (\mathbf{y} - (\mathbf{C}\mathbf{x} + \bar{\mathbf{w}})) \right\}$$

$$p(\mathbf{y}) = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^m |\mathbf{W} + \mathbf{C}\mathbf{M}\mathbf{C}^T|}} \exp \left\{ -\frac{1}{2} (\mathbf{y} - \bar{\mathbf{y}})^T (\mathbf{W} + \mathbf{C}\mathbf{M}\mathbf{C}^T)^{-1} (\mathbf{y} - \bar{\mathbf{y}}) \right\}$$

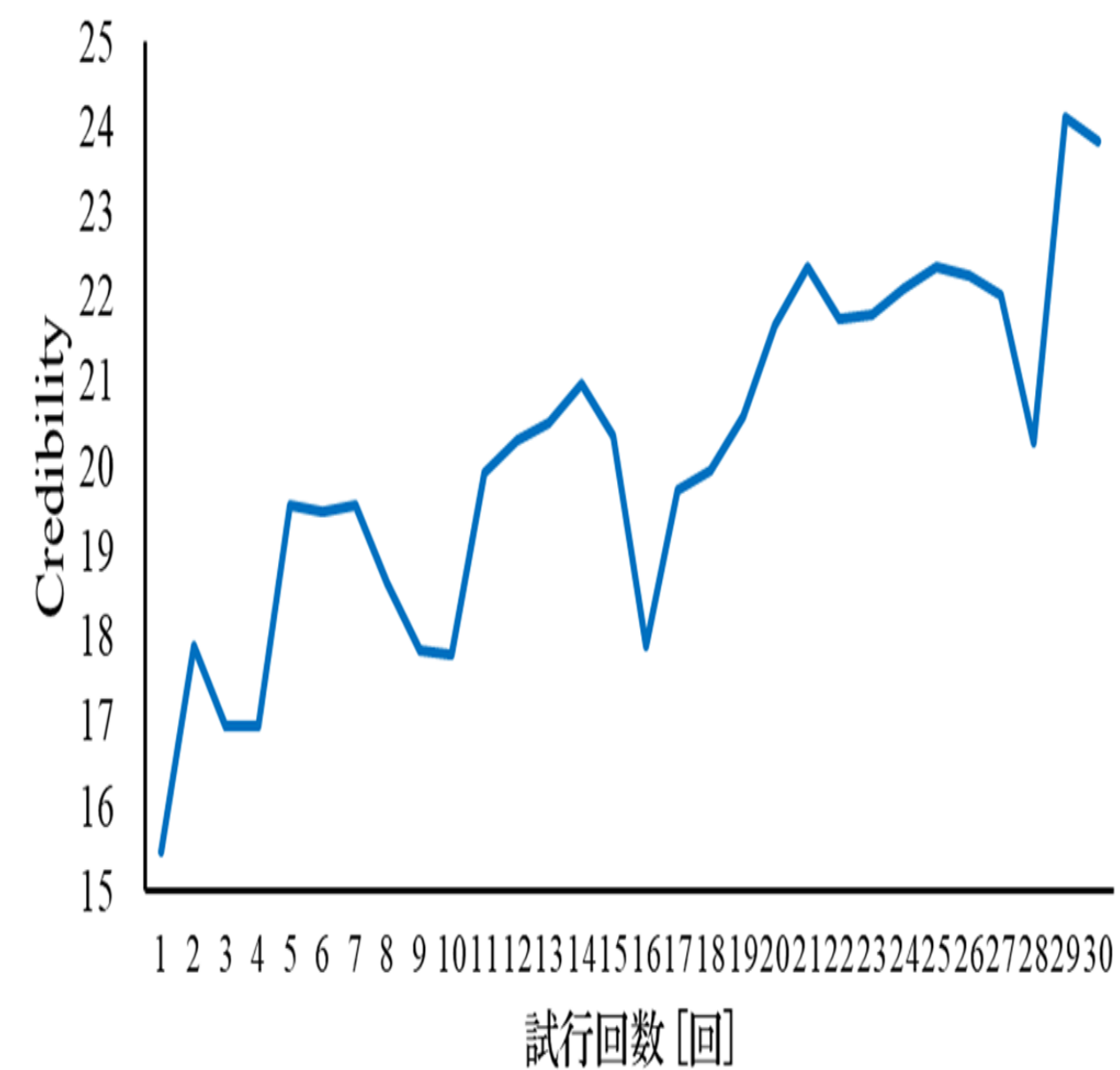
ここで, $\bar{\mathbf{x}} \in \mathbb{R}^{n \times 1}$: \mathbf{x} の予測値, $\bar{\mathbf{y}} \in \mathbb{R}^{l \times 1}$: \mathbf{y} の予測値, $\bar{\mathbf{w}} \in \mathbb{R}^{p \times 1}$: 観測ノイズ,
 $\mathbf{W} \in \mathbb{R}^{n \times n}$: 共分散, $\mathbf{C} \in \mathbb{R}^{n \times p}$: 観測行列, $\mathbf{M} \in \mathbb{R}^{m \times m}$: 共分散行列である。
 条件付き確率密度関数に内部モデルの信頼度 β を考慮すると

$$p(\mathbf{x}|\mathbf{y})^\beta = \frac{1}{\sqrt{(2\pi)^n \left| \frac{\mathbf{P}}{\beta} \right|}} \exp \left[-\frac{1}{2} (\mathbf{x} - \mathbf{z})^T \left(\frac{\mathbf{P}}{\beta} \right)^{-1} (\mathbf{x} - \mathbf{z}) \right]$$

$$\mathbf{z} = \bar{\mathbf{x}} + \mathbf{P}\mathbf{C}^T \mathbf{W}^{-1} (\mathbf{y} - \bar{\mathbf{y}}), \quad \beta = \frac{|\mathbf{P}_k|}{|\mathbf{P}|}$$



(a) 誤差の回数



(b) 内部モデルの信頼度の評価値