
重定义参考文献环境
设置目录格式节的目录格式 section[0pt] *[0.5pc]. subsection[30pt] *[0.5pc]. sub-
subsection[55pt] *[0.5pc].

Hello Styles

摘要

。摘要的具体内容。摘要的具体内容。摘要的具体内容。摘要的具体内容。

关键字： 关键词 1 关键词 2 关键词 3

目录

Tex 中常用、好用的宏包	4
文献列表	10
附件表 1——XXXXXX	14
附件表 2——XXXXXX	14
附件表 3——XXXXXX	14

Tex 中常用、好用的宏包

1.listings

```

1      #include <iostream>
2      using namespace std;
3
4      int main()
5      {
6          cout<<"hello"<<endl;
7          return 0;
8      }
9

```

code1

```

1      %% 第二问求解
2      %% 三发射机代码
3      %%已知FY_00和FY_01发射机之间的夹角为a1
4      %%三架发射机其中一架未知编号求解代码
5      %%因算法特性会有多种loss值较小的情况无法精准定位，故三架发射机不可行
6      % clc;clear
7      % load location.mat
8      % disp('假设不知道编码的飞机为FY_X')
9      % angle=input('请依次输入接收机得到的信息<FY_00,FY_01> <FY_00,FY_X> <
FY_01_X> (例如[20 20 40]) ');
10     % loss_list=[];%存储每个循环总损失
11     %
12     % for i=2:9
13     %     fly_item=[1 i];
14     %     out=main_fun(angle,fly_item);
15     %     loss=loss_fun1(location,out,fly_item);
16     %     loss_list=cat(1,loss_list,loss);
17     % end
18     %     item=find(min(loss_list(:,1))==loss_list(:,1));%最小损失
19     %     disp(['未知无人机的标号为' num2str(loss_list(item,2))])
20     %     disp(['其损失loss=' num2str(loss_list(item,1))])
21
22     %% 四发射机代码
23     clc;clear
24     load location.mat
25     disp('假设不知道编码的飞机为FY_X1,FY_X2')
26     angle1=input('请依次输入接收机得到的关于FY_X1的信息<FY_00,FY_01> <FY_00,
FY_X1> <FY_01, FY_X1> (例如[20 20 40]) ');
27     angle2=input('请依次输入接收机得到的关于FY_X2的信息<FY_00,FY_01> <FY_00,
FY_X2> <FY_01,FY_X2> (例如[20 20 40]) ');
28     loss_list=[];%存储每个循环总损失
29

```

```

30     for i=2:9
31     for j=i+1:9
32     if i~=j
33     fly_item=[1 i j];
34     out1=main_fun(angle1,fly_item(1:2));
35     out2=main_fun(angle2,fly_item(1:2:3));
36     loss=loss_fun2(location,out1,out2,fly_item);
37     loss_list=cat(1,loss_list,loss);
38     end
39     end
40     end
41     item=find(min(loss_list(:,1))==loss_list(:,1));%最小损失
42     disp(['未知无人机的标号分别为 ' ' FY_0' num2str(loss_list(item,2)) ' , FY_0'
num2str(loss_list(item,3))])
43     disp(['其损失 loss=' num2str(loss_list(item,1))])
44     %至此已知全部发射机的编号，此后可用第一问模型进行求解定位
45
46

```

code1

```

1     #include <iostream>
2         using namespace std;
3
4     int main()
5     {
6         cout<<"hello"<<endl;
7         return 0;
8     }

```

第一问的 C++ 代码

```

1  %% 第二问求解
2  %% 三发射机代码
3  %已知FY_00和FY_01发射机之间的夹角为a1
4  %三架发射机其中一架未知编号求解代码
5  %因算法特性会有多种loss值较小的情况无法精准定位，故三架发射机不可行
6  % clc;clear
7  % load location.mat
8  % disp('假设不知道编码的飞机为FY_X')
9  % angle=input('请依次输入接收机得到的信息<FY_00,FY_01> <FY_00,FY_X> <FY_01,X> (例如
[20 20 40]) ');
10 % loss_list=[];%存储每个循环总损失
11 %
12 % for i=2:9
13 %     fly_item=[1 i];
14 %     out=main_fun(angle,fly_item);

```

```

15 %      loss=loss_fun1(location,out,fly_item);
16 %      loss_list=cat(1,loss_list,loss);
17 % end
18 %      item=find(min(loss_list(:,1))==loss_list(:,1));%最小损失
19 %      disp(['未知无人机的标号为' num2str(loss_list(item,2))])
20 %      disp(['其损失 loss=' num2str(loss_list(item,1))])
21
22 %% 四发射机代码
23 clc;clear
24 load location.mat
25 disp('假设不知道编码的飞机为FY_X1,FY_X2')
26 angle1=input('请依次输入接收机得到的关于FY_X1的信息<FY_00,FY_01> <FY_00,FY_X1> <
      FY_01,FY_X1> (例如[20 20 40]) ');
27 angle2=input('请依次输入接收机得到的关于FY_X2的信息<FY_00,FY_01> <FY_00,FY_X2> <
      FY_01,FY_X2> (例如[20 20 40]) ');
28 loss_list=[];%存储每个循环总损失
29
30 for i=2:9
31     for j=i+1:9
32         if i~=j
33             fly_item=[1 i j];
34             out1=main_fun(angle1,fly_item(1:2));
35             out2=main_fun(angle2,fly_item(1:2:3));
36             loss=loss_fun2(location,out1,out2,fly_item);
37             loss_list=cat(1,loss_list,loss);
38         end
39     end
40 end
41 item=find(min(loss_list(:,1))==loss_list(:,1));%最小损失
42 disp(['未知无人机的标号分别为' ' FY_0' num2str(loss_list(item,2)) ', FY_0'
num2str(loss_list(item,3))])
43 disp(['其损失 loss=' num2str(loss_list(item,1))])
44 %至此已知全部发射机的编号，此后可用第一问模型进行求解定位

```

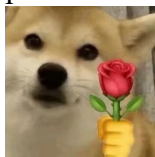
第一问的 MATLAB 代码

2.xcolor

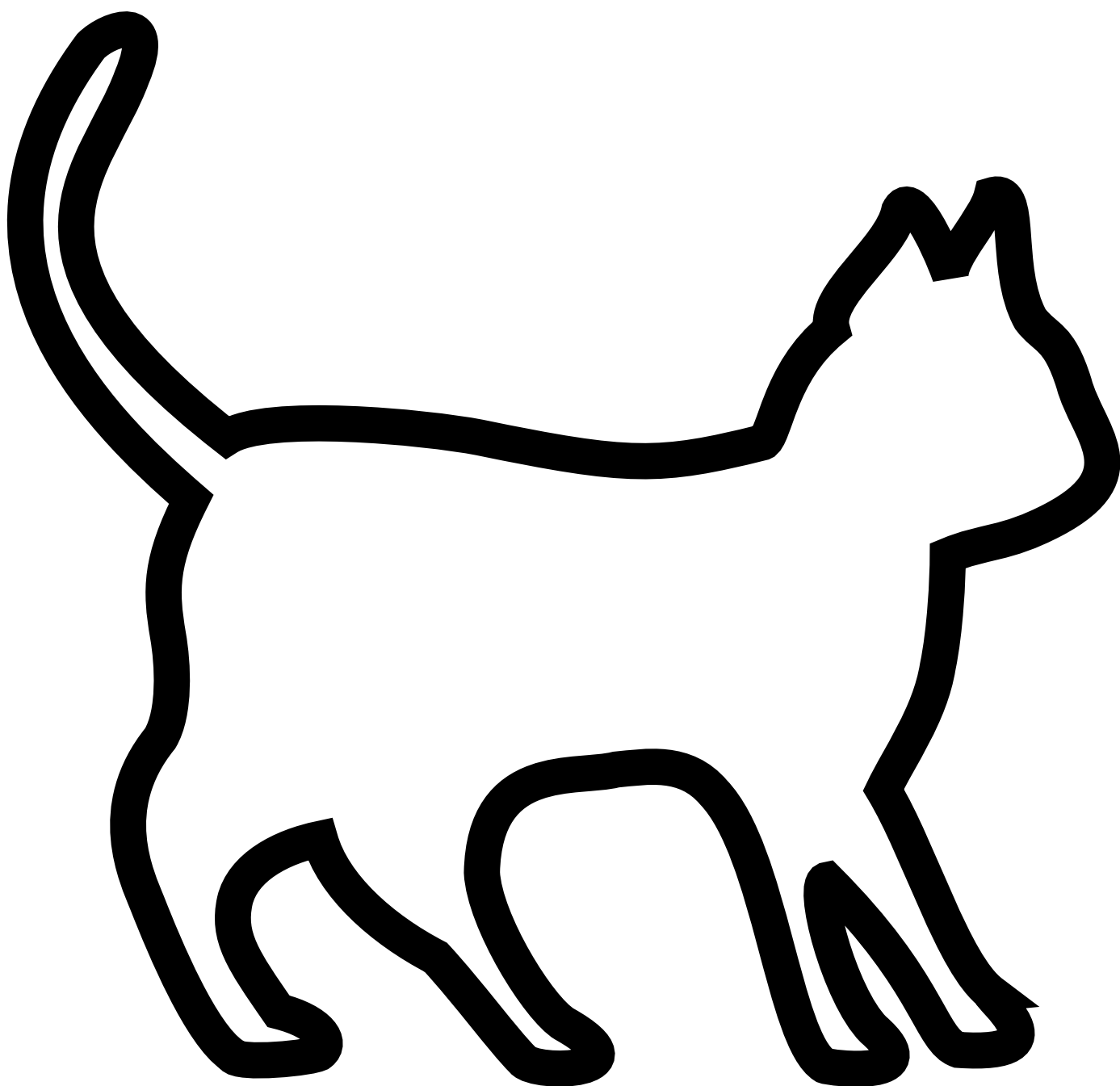
这是一段黄色的文字 修改背景颜色为紫色

文字加上蓝色边框、红色背景

3.graphics 插入图片



4.pdfpages 插入 pdf 可以指定页码



5.algorithm|algorithmic 编写伪代码

Algorithm 1 PARTITION(A, p, r)

```

1:  $i = p$ 
2: for  $j = p$  to  $r$  do
3:   if  $A[j] \leq 0$  then
4:      $swap(A[i], A[j])$ 
5:      $i = i + 1$ 
6:   end if
7: end for

```

6.amsmath|amssymb|amsfonts 特殊符号

Γ \Gamma	α \alpha	ξ \xi	F \digamma
Δ \Delta	β \beta	π \pi	ε \varepsilon
Λ \Lambda	γ \gamma	ρ \rho	\varkappa \varkappa
Φ \Phi	δ \delta	σ \sigma	φ \varphi
Π \Pi	ϵ \epsilon	τ \tau	ϖ \varpi
Ψ \Psi	ζ \zeta	υ \upsilon	ϱ \varrho
Σ \Sigma	η \eta	ϕ \phi	ς \varsigma
Θ \Theta	θ \theta	χ \chi	ϑ \vartheta
Υ \Upsilon	ι \iota	ψ \psi	μ \mu
Ξ \Xi	κ \kappa	ω \omega	ν \nu
Ω \Omega	λ \lambda		

其他字母:

\aleph \aleph	\complement \complement	\hslash \hslash	\textcircled{S} \circledS
\beth \beth	ℓ \ell	\mho \mho	\Bbbk \Bbbk
\daleth \daleth	\eth \eth	∂ \partial	\Finv \Finv
\gimel \gimel	\hbar \hbar	\wp \wp	\Game \Game
\Im \Im	\Re \Re		

各种普通符号:

$\#$ \#	\clubsuit \clubsuit	\lozenge \lozenge
$\&$ \&	\diagdown \diagdown	\measuredangle \measuredangle
\angle \angle	\diagup \diagup	∇ \nabla
\backprime \backprime	\diamondsuit \diamondsuit	\natural \natural
\bigstar \bigstar	\emptyset \emptyset	\neg \neg
\blacklozenge \blacklozenge	\exists \exists	\nexists \nexists
\blacksquare \blacksquare	\flat \flat	\prime \prime
\blacktriangle \blacktriangle	\forall \forall	\sharp \sharp
\blacktriangledown \blacktriangledown	\heartsuit \heartsuit	\spadesuit \spadesuit
\bot \bot	∞ \infty	\sphericalangle \sphericalangle
\square \square	\top \top	\triangledown \triangledown
\surd \surd	\triangle \triangle	\varnothing \varnothing

7.ulem 下划线格式拓展

内置下划线命令

This is emph.

This is uline

This is uuline

This is uwave

This is sout

This is dotuline

This is dashuline

This is not

8.mathrsfs 花体字母

\mathbb{D}

\mathcal{X}

$\mathcal{LBC} \mathcal{A} \mathcal{M}$

9.amsopn 自定义符号函数

可以在导言区自定义类似 `\sim` 和 `\lim` 等新的算符或函数；也可以在正文中用它提供的命令 `\operatorname{函数名}`，自定义临时使用的函数。举例说明：

\mathbb{X}

$\mathbb{P} \sqcup f \dashv$

文献列表

10. 页边距、页眉页脚

页眉页脚通常出现页码、姓名学号、标题等等。在上一节中，提及到页码在右上角，有时候又在中间，那如何做到统一规范，需要使用如下指令以及包。这里如果使用了此包，则对应的 `pagestyle` 要设置为 `fancy` 才能单独修改每一部分。

这里要说明，对于使用 `maketitle` 指令所在的页面，是不会出现页眉页脚的。

AAAAAA

BBBBBB

11. 列举标题

1. 第一步
2. 第二步
3. 第三步
4. 第四步
5. 第五步

假设 1 这是假设

假设 2 这是假设

假设 3 这是假设

定义 1 定义 定理

推论 1 引理

猜想

定义 2 定义

定义 3 定义

定义 4 定义

一. $\rightarrow A$

二. $\rightarrow B$

附件 A 附表 1——XXXXXX

附件 B 附表 2——XXXXXX

附件 C 附表 3——XXXXXX