

基于 XXX 的检测方法研究

研究生论文开题报告

Allenpandas

北京交通大学 · 计算机与信息技术学院

2022 年 12 月 30 日



① 课题背景

② 研究现状

③ 研究内容

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

① 课题背景

② 研究现状

③ 研究内容

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

用 Beamer 很高大上？

- 大家都会 L^AT_EX，好多学校都有自己的 Beamer 主题

用 Beamer 很高大上？

- 大家都会 \LaTeX ，好多学校都有自己的 Beamer 主题
- 中文支持请选择 \XeLaTeX 编译选项

用 Beamer 很高大上？

- 大家都会 L^AT_EX，好多学校都有自己的 Beamer 主题
- 中文支持请选择 XeL^AT_EX 编译选项
- Overleaf 项目地址位于 <https://www.overleaf.com/latex/templates/thu-beamer-theme/vwnqmqzndvwyb>，可以直接使用

用 Beamer 很高大上？

- 大家都会 L^AT_EX，好多学校都有自己的 Beamer 主题
- 中文支持请选择 XeL^AT_EX 编译选项
- Overleaf 项目地址位于 <https://www.overleaf.com/latex/templates/thu-beamer-theme/vwnqmqzndvwyb>，可以直接使用
- GitHub 项目地址位于 <https://github.com/Trinkle23897/THU-Beamer-Theme>，如果有 bug 或者 feature request 可以去里面提 issue

① 课题背景

② 研究现状

Beamer 主题分类

③ 研究内容

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

① 课题背景

② 研究现状

Beamer 主题分类

③ 研究内容

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

- 有一些 \LaTeX 自带的
- 有一些 Tsinghua 的
- 本模板来源自
<https://www.latexstudio.net/archives/4051.html>
- 但是最初的 link 已经失效了
- 这是我在 16-17 年做的一些 ppt: 戳我

① 课题背景

② 研究现状

③ 研究内容

美化主题

如何更好地做 Beamer

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

① 课题背景

② 研究现状

③ 研究内容

美化主题

如何更好地做 Beamer

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

这一份主题与原始的 THU Beamer Theme 区别在于

- 顶栏的小点变成一行而不是多行
- 中文采用楷书
- 剩下我改了啥我也忘了……我 16 年魔改的，都四年过去了 (x
- 更多该模板的功能可以参考
<https://www.latexstudio.net/archives/4051.html>
- 下面列举出了一些 Beamer 的用法，部分节选自
<https://tuna.moe/event/2018/latex/>

① 课题背景

② 研究现状

③ 研究内容

美化主题

如何更好地做 Beamer

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

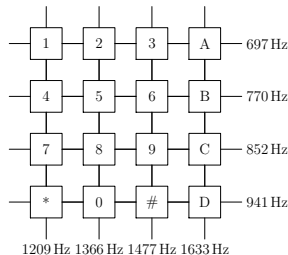
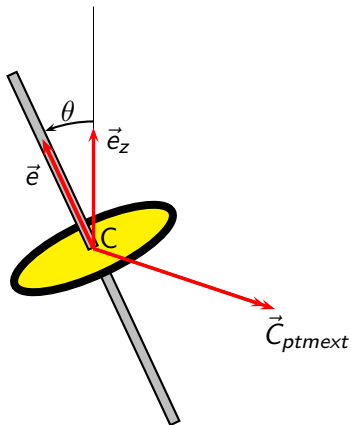
- L^AT_EX 广泛用于学术界，期刊会议论文模板

Microsoft® Word	L ^A T _E X
文字处理工具	专业排版软件
容易上手，简单直观	容易上手
所见即所得	所见即所想，所想即所得
高级功能不易掌握	进阶难，但一般用不到
处理长文档需要丰富经验	和短文档处理基本无异
花费大量时间调格式	无需担心格式，专心作者内容
公式排版差强人意	尤其擅长公式排版
二进制格式，兼容性差	文本文件，易读、稳定
付费商业许可	自由免费使用

编号多行公式

$$\begin{aligned}
 A = \lim_{n \rightarrow \infty} \Delta x & \left(a^2 + \left(a^2 + 2a\Delta x + (\Delta x)^2 \right) \right. \\
 & + \left(a^2 + 2 \cdot 2a\Delta x + 2^2 (\Delta x)^2 \right) \\
 & + \left(a^2 + 2 \cdot 3a\Delta x + 3^2 (\Delta x)^2 \right) \\
 & + \dots \\
 & \left. + \left(a^2 + 2 \cdot (n-1)a\Delta x + (n-1)^2 (\Delta x)^2 \right) \right) \\
 & = \frac{1}{3} (b^3 - a^3) \quad (2)
 \end{aligned}$$

图形与分栏



LaTeX 常用命令

命令

<code>\chapter</code> 章	<code>\section</code> 节	<code>\subsection</code> 小节	<code>\paragraph</code> 带题头段落
<code>\centering</code> 居中对齐	<code>\emph</code> 强调	<code>\verb</code> 原样输出	<code>\url</code> 超链接
<code>\footnote</code> 脚注	<code>\item</code> 列表条目	<code>\caption</code> 标题	<code>\includegraphics</code> 插入图片
<code>\label</code> 标号	<code>\cite</code> 引用参考文献	<code>\ref</code> 引用图表公式等	

环境

<code>table</code> 表格	<code>figure</code> 图片	<code>equation</code> 公式
<code>itemize</code> 无编号列表	<code>enumerate</code> 编号列表	<code>description</code> 描述

LaTeX 环境命令举例

```
1 \begin{itemize}
2   \item A \item B
3   \item C
4   \begin{itemize}
5     \item C-1
6   \end{itemize}
7 \end{itemize}
```

- A
- B
- C
 - C-1

LaTeX 环境命令举例

```

1 \begin{itemize}
2   \item A \item B
3   \item C
4   \begin{itemize}
5     \item C-1
6   \end{itemize}
7 \end{itemize}

```

- A
- B
- C
 - C-1

```

1 \begin{enumerate}
2   \item 巨佬 \item 大佬
3   \item 萌新
4   \begin{itemize}
5     \item[n+e] 瑟瑟发抖
6   \end{itemize}
7 \end{enumerate}

```

- ① 巨佬
- ② 大佬
- ③ 萌新
 - n+e 瑟瑟发抖

L^AT_EX 数学公式

```
1 $V = \frac{4}{3}\pi r^3$
2
3 \[
4   V = \frac{4}{3}\pi r^3
5 \]
6
7 \begin{equation}
8   \label{eq:vsphere}
9   V = \frac{4}{3}\pi r^3
10 \end{equation}
```

$$V = \frac{4}{3}\pi r^3$$

$$V = \frac{4}{3}\pi r^3$$

$$V = \frac{4}{3}\pi r^3 \quad (3)$$

- 更多内容请看 [这里](#)

```
\begin{table}[htbp]
  \caption{编号与含义}
  \label{tab:number}
  \centering
  \begin{tabular}{cl}
    \toprule
    编号 & 含义 \\
    \midrule
    1 & 4.0 \\
    2 & 3.7 \\
    \bottomrule
  \end{tabular}
\end{table}
```

公式~(\ref{eq:vsphere}) 的
编号与含义请参见
表~\ref{tab:number}。

表 1: 编号与含义

编号	含义
1	4.0
2	3.7

公式 (3) 的编号与含义请
参见表 1。

作图

- 矢量图 eps, ps, pdf
 - METAPOST, pstricks, pgf ...
 - Xfig, Dia, Visio, Inkscape ...
 - Matlab / Excel 等保存为 pdf
- 标量图 png, jpg, tiff ...
 - 提高清晰度, 避免发虚
 - 应尽量避免使用



图 1: 这个校徽就是矢量图

① 课题背景

② 研究现状

③ 研究内容

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

- 一月：完成文献调研
- 二月：复现并评测各种 Beamer 主题美观程度
- 三、四月：美化 THU Beamer 主题
- 五月：论文撰写 [CXC⁺19]
- 参考文献 [BGH⁺22]

① 课题背景

② 研究现状

③ 研究内容

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

[BGH⁺22] Lukas Brunke, Melissa Greeff, Adam W Hall, Zhaocong Yuan, Siqi Zhou, Jacopo Panerati, and Angela P Schoellig.

Safe learning in robotics: From learning-based control to safe reinforcement learning.

Annual Review of Control, Robotics, and Autonomous Systems, 5:411–444, 2022.

[CXC⁺19] Yulong Cao, Chaowei Xiao, Benjamin Cyr, Yimeng Zhou, Won Park, Sara Rampazzi, Qi Alfred Chen, Kevin Fu, and Z Morley Mao.

Adversarial sensor attack on lidar-based perception in autonomous driving.

In *Proceedings of the 2019 ACM SIGSAC conference on computer and communications security*, pages 2267–2281, 2019.

① 课题背景

② 研究现状

③ 研究内容

④ 计划进度

⑤ 参考文献

⑥ 致谢

感谢各位的聆听