

令和 6 年度  
修士学位論文

論文用テンプレート

〇〇所属

〇〇課程 〇〇専攻

〇〇分野

指導教員 〇〇 〇〇教授

令和〇年入学

学籍番号 82313206

氏名 八木颯仁

# 目次

第 1 章	緒言	1
第 2 章	Introduction	2
2.1	セクション	2
第 3 章	本論	4
3.1	セクション	4
3.1.1	サブセクション	4
参考文献		5

# 第 1 章 緒言

ここに諸元を書く [1]

## 第 2 章 Introduction

### 2.1 セクション

**Theorem 2.1.1.** (Shioda-Tate formula)

$$\rho(S) = 2 + \sum_{v \in R} (m_v - 1) + \text{rank}(E(K)) \quad (2.1)$$

である.

$$E_{1,s} : y^2 = x(x - 4 * s^2)(x + (s^2 - 1)^2) \quad (2.2)$$

$$\Delta_{E_{1,s}} = 256s^4(s+1)^4(s-1)^4(s^2+1)^4 \quad (2.3)$$

Table 2.1 Sample Table

s	type	$m_v$
$s = 0$	$I_4$	4
$s = \pm 1$	$I_4$	4
$s = \pm i$	$I_4$	4
$s = \infty$	$I_4$	4

$$e(\mathcal{E}_{1,s}) = 24 \quad (2.4)$$

したがって  $\mathcal{E}_{1,s}$  は K3 曲面であり.  $\rho(\mathcal{E}_{1,s}) \leq 24$  である. 2.1.1 より

$$\text{rank}(E_{1,s}) = 0 \quad (2.5)$$

$$E_{4,t} : y^2 = x(x - 4 * s^2)(x + (s^2 - 1)^2), s = \frac{2t}{t^2 - 3} \quad (2.6)$$

は

$$\left(s^2 - 1, \sqrt{-1}s(s^2 - 1)\frac{t^2 + 3}{t^2 - 3}\right) \tag{2.7}$$

を通る.

## 第 3 章 本論

### 3.1 セクション

ここに本論を書く [2] [3] [4]. Fig. 3.1 と Eq. 3.1 はに示すように, hoge である.

#### 3.1.1 サブセクション

Dummy Image

Fig. 3.1 caption

##### 3.1.1.1 サブサブセクション

色は匂へど散りぬるを 我が世誰ぞ常ならむ 有為の奥山今日越えて 浅き夢見じ酔ひもせず

A quick brown fox jumps over the lazy dog.

$$\left(\int_0^\infty \frac{\sin x}{\sqrt{x}} dx\right)^2 = \sum_{k=0}^\infty \frac{(2k)!}{2^{2k}(k!)^2} \frac{1}{2k+1} = \prod_{k=1}^\infty \frac{4k^2}{4k^2-1} = \frac{\pi}{2} \quad (3.1)$$

# 参考文献

- [1] V. Mnih, K. Kavukcuoglu, D. Silver, A. Graves, I. Antonoglou, D. Wierstra, and M. Riedmiller. Playing atari with deep reinforcement learning. arXiv preprint arXiv:1312.5602, (2013).
- [2] L. Yao, Y.-W. A. Wu, L. Yao, and Z. Z. Liao. An integrated IMU and UWB sensor based indoor positioning system. *2017 International Conference on Indoor Positioning and Indoor Navigation (IPIN)*. IEEE. 2017, pp. 1–8.
- [3] D. Ugarte. Curling and closure of graphitic networks under electron-beam irradiation. *Nature* 359.6397, pp. 707–709, (1992).
- [4] 野村篤史, 須ヶ崎聖人, 坪内孝太, 西尾信彦, 下坂正倫, et al. UWB の測定距離と直接波の減衰度を利用したデバイスフリー複数人屋内測位. 研究報告ユビキタスコンピューティングシステム (UBI) 2022.1, pp. 1–8, (2022).