令和6年度卒業論文

卒論執筆に関する研究

指導教員印	提出印

指導教員 水内 郁夫 准教授

東京農工大学 工学部 機械システム工学科

> 平成 32 年度入学 12345678 山田 太郎

目 次

目 次 5

第1章	長いタ	イトルを改行する場合はこのようにしましょう (見出し用)		7
1.1	研究の	背景と目的	 	 9
1.2	従来研	究	 	 9
1.3	本論文	の構成	 	 9
第2章	図の貼	iリ方および表,式の書き方		13
2.1	図の貼	iU方	 	 15
	2.1.1	基本的な図の貼り方	 	 15
	2.1.2	fig に関連する便利コマンド	 	 16
2.2	表と式	の書き方	 	 17
	2.2.1	表の書き方	 	 17
	2.2.2	式の書き方	 	 18
謝辞				21
参考文南	‡			24

第1章

長いタイトルを改行する場合は このようにしましょう

Table 1.1: 試しに作った表

項目	数值	コメント	備考
a	10.0	こめんとしがたい	どうすべ?
b	20.0	こめんとしがたい	どうすべ?
\mathbf{c}	-100.0	こめんとしがたい	どうすべ?

研究の背景と目的 1.1

研究室が散らかっている(図2.2参照)ので、片付けるロボットが欲しい。

この図(図1.2)はなんだろう?

1.1 節ではほげほげ。

こういう研究[1]もありました。

ああいう研究[2]もありました。

bib ファイルでは、著者名 (author=) は、「苗字 名前 and 苗字 名前 and 苗字 名前」のよ うにするんですよ[3]。間は全部半角スペースですよ。

従来研究 1.2

表 1.2 に、何かの表を示す。

本論文の構成 1.3

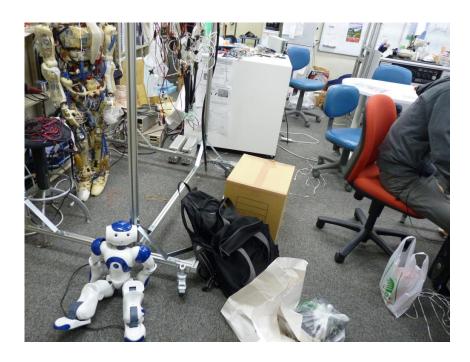


Fig. 1.1: **ある日の研究室**



Fig. 1.2: 何かの図

第2章

図の貼り方および表,式の書き方



Fig. 2.1: 図の貼り方

2.1 図の貼り方

2.1.1 基本的な図の貼り方

図を貼る際には例えば以下のようにする.図 2.1 はこのようにして貼られた図である.図に対して言及するときはこのように ref コマンドを使う. ref コマンドの引数を,図を貼った時のコマンド群中の label コマンドの引数と対応させることで,意図した図に対して ref することができるのである.

さて、先ほどの図の貼り方はちょっとめんどくさい、大体、たかが図を一枚貼るためにこんな数行使った処理をいちいち書いてられないし、ソースコードのスペース的にもたくさん消費してしまってアホみたいである。そのあたりを解決するのが、fig コマンドである。(fig コマンドはいわば自作関数で、ikuo.sty の中に定義されている。) fig コマンドを使うと、下記のように図を貼ることができる。図 2.2 は fig コマンドを使って貼った図である。そして、今、気づいただろうか。今の ref はただの ref ではなく、figref コマンドを使って ref を行ったものである。(figref コマンドも fig コマンド同様に ikuo.sty の中で定義されている。) figref コマンドを使うと、いちいち「図」とか「fig.」とかを ref コマンドの前に書く必用がなくなり、便利である。更に「図」でなく「fig.」として参照するように変更する必用が生じた時にも、ikuo.sty の中の figref コマンドの定義箇所にて変更をするだけで文書全体に変更が行われるのでとても有用であり、figref コマンドを使わないのは愚かしい行為である。



Fig. 2.2: fig コマンドを使って貼った図

2.1.2 fig に関連する便利コマンド

fig コマンドには残念ながら,図の位置を指定する引数が存在しない.fig コマンドの定義を見ると,位置指定オプションは [tbp] となっており,ページ上端,下端,まるまる 1 ページ,という優先度で位置が指定されることがわかる.どうしてもページ下端に図を貼りたいんだ,という時には figb コマンドが用意されている.図 2.3 は figb コマンドを使って貼った図である.

どうしても位置を自分で指定したい、という場合は figpos コマンドを使う. figpos コマンドは第4引数が位置指定オプションに反映されるため、下記のように使うことができる. 図 2.4 は figpos コマンドを使って貼った図である.

上記各コマンドと合わせ, 定義されている fig 関連のコマンドを以下にまとめておく.

- fig図を貼るときに使う一番基本的なコマンド. 位置指定は [tbp] となる.
- twofigs
 2枚の図を立てに並べて貼るときに使うコマンド.キャプションは1つだけつき,ラベルは最初の図のファイル名になる.位置指定は[tbp]となる.
- figthroug複数段組の文書中で、段組をぶちぬいて図を貼るときに使うコマンド。

• figb

ページ下端に図を貼るときに使うコマンド.

• figpos

任意の位置を指定して図を貼るときに使うコマンド.

doublefig

2 枚の図を横に並べて貼るときに使うコマンド. キャプションは 1 つだけつき , ラベルは最初の図のファイル名になる. 位置指定は [tb] となる.

• doublefigt

doublefig コマンドと同様だが、ページ上端に図を貼るとき専用のコマンド. 具体的には図の上側にスペースを入れずに貼ることができる.

● doublefigb doublefig コマンドと同様だが,ページ下端に図を貼るとき専用のコマンド.

• doublefigthrough

double fig コマンドと同様だが,複数段組の文章中で段組をぶちぬいて図を貼るときに使うコマンド.位置指定は [t] となる.

• triplefig

3 枚の図を横に並べて貼るときに使うコマンド . キャプションは 1 つだけ表示され , ラベルは最初の図のファイル名になる . 位置指定は [tbp] となる .

• triplefigthrough

triplefig コマンドと同様だが、複数段組の文章中で段組をぶちぬいて図を貼るときに使うコマンド.位置指定は[tbp]となる.

2.2 表と式の書き方

2.2.1 表の書き方

表を書くときには以下のようにする. 表 2.2.1 は最も基本的な表の書き方の例である. ソースコードを見ればわかる通り,この中では label コマンドが使われているのだが,より便利なコマンドとして tablabel が用意されている. tablabel コマンドは表に対するラベルである

Table 2.1: 各人データ

-	10010 2.1.		
名前	身長 [cm]	体重 [kg]	備考
Y.M	1800	60	
Y.M	170	10	
Y.M	170	60	はげ

Table 2.2: 各人データ

名前	身長 [cm]	体重 [kg]	備考
Y.M	1800	60	
Y.M	170	10	
Y.M	170	60	はげ

という情報をを自動的に付与してくれるため,これを用いることで図や式に対するラベルと ごっちゃになるという問題を防ぐことができる.同様のコマンドとして figlabel(図に対する ラベル),equlabel(式に対するラベル),chaplabel(章に対するラベル),seclabel(節に対する ラベル),subseclabel(小節に対するラベル) などが存在するので使うと良い.2.1 節において用いた fig だとか twofig だとかいった便利コマンドにおいてはその中で figlabel が使用されている.

tablabel コマンドを用いた表は以下のようになる.表 2.2.1 のように tablabel を用いて表を書くと,tabref コマンドを使うのが便利になる.tabref コマンドは figref コマンドのように自動で「図」とか「table」とかをつけてくれる便利コマンドである.

表に関しては特にこれ以上ローカルなコマンドとかないので,あとは研究室 wiki を見るなりネットで情報探すなりして自分の書きたい表を書けるようになってください.

2.2.2 式の書き方

式は例えば以下のように書く.

$$hoge = hage \tag{2.1}$$

式に関してここで述べるべきことは表に関するそれとほぼ同様であり, つまり equlabel および equref を使うべきであるという点のみである. 式 (2.1) は equlabel を使ってラベル付さ

れており、本文章冒頭の ref は equref を用いて行われている.式の書き方に関するそれ以外の情報は研究室 wiki なりネット上で情報探すなりしてください.



Fig. 2.3: figb コマンドを使って貼った図



Fig. 2.4: figpos コマンドを使って貼った図

謝辞

謝辞 23

ここに謝辞を書く。まだ書いてないうちは、\include{thanks}をコメントアウトしておきましょう。

- %% \addcontentsline{toc}{chapter}{謝辞}
- %% \markboth{謝辞}{謝辞}
- %% \include{thanks}

emacs の人は、M-x comment-region ですね。コメント解除は、C-u M-x comment-region ですね。



参考文献 27

[1] 水内郁夫. 柔軟性可変な脊椎構造を有する多自由度全身行動ロボットシステム. PhD thesis, 東京大学, 2001.

- [2] 本堂貴敏, 水内郁夫. ばねの研究. 日本ばね学会誌, Vol. 72, No. 3, pp. 350-355, 2011.
- [3] 水内郁夫, 本堂貴敏, 伊藤達也, Tomáš Kozák, 朝岡忠, 恒岡佑哉, 尾形将平, 山本奈都美. 全身に直列弾性要素を組み込んだヒューマノイド Baneoid. 第 33 回日本ロボット学会学 術講演会講演論文集, 2015.