

2019 年度卒業

卒業論文

敵対的生成ネットワークを用いた白線補完

English Title

所属	新潟大学工学部情報工学科・林隆史研究室
在籍番号	T16I273C
氏名	小松 耀人

概要

近年高齢者による事故も増え自動運転への期待も高まっているが、現在自動運転で多く使われている高精度地図が完成している道路は先進国の道路全体で1%未満に過ぎない。

そこで、完全な自動運転の実現には自車の周りの状況を把握しその情報をもとに適切な進路を選択することが不可欠である。

Abstract

English Abstract Here

目 次

1	はじめに	1
---	------	---

1 はじめに

ここから本編

参考文献

[1] サイト名

<http://google.com> (yyyy 年 mm 月 dd 日アクセス)

[2] 著者, 書籍タイトル, 出版

謝辞

本研究を進めるにあたり，ご指導を頂いた林隆史教授に厚く感謝申し上げます．また，日常の議論を通じて多くの知識や示唆を頂いた林隆史研究室の皆様に感謝いたします．