

学校代号 10532

学 号 S18100001

分 类 号 TP391

密 级 普通



湖南大学
HUNAN UNIVERSITY

硕士学位论文

第三类永动机的实现

学位申请人姓名 郭靖

培 养 单 位 信息科学与工程学院

导师姓名及职称 洪七公 教授

学 科 专 业 计算机科学与技术

研 究 方 向 第三类永动机

论文提交日期 二〇二 x 年 x 月 xx 日

学校代号： 10532
学 号： S18100001
密 级： 普通

湖南大学硕士学位论文

第三类永动机的实现

学位申请人姓名： 郭靖
培 养 单 位： 信息科学与工程学院
导师姓名及职称： 洪七公 教授
专 业 名 称： 计算机科学与技术
论文提交日期： 二〇二 x 年 x 月 xx 日
论文答辩日期： 二〇二 X 年 x 月 xx 日
答辩委员会主席： 待定

The Implementation of the Third Perpetual Motion Machine

By

JING Guo

B.E. (Hunan University)201x

A thesis submitted in partial satisfaction of the

requirements for the degree of

Master of engineering

in

Computer Science and Technology

in the

Graduate School

of

Hunan University

Supervisor

Professor QIGONG Hong

June, 2020

湖 南 大 学

学位论文原创性声明

本人郑重声明：所呈交的论文是本人在导师的指导下独立进行研究所取得的研究成果。除了文中特别加以标注引用的内容外，本论文不包含任何其他个人或集体已经发表或撰写的成果作品。对本文的研究做出重要贡献的个人和集体，均已在文中以明确方式标明。本人完全意识到本声明的法律后果由本人承担。

作者签名：日期：年 月 日

学位论文版权使用授权书

本学位论文作者完全了解学校有关保留、使用学位论文的规定，同意学校保留并向国家有关部门或机构送交论文的复印件和电子版，允许论文被查阅和借阅。本人授权湖南大学可以将本学位论文的全部或部分内容编入有关数据库进行检索，可以采用影印、缩印或扫描等复制手段保存和汇编本学位论文。

本学位论文属于

- 1、保密 ☐，在_____年解密后适用本授权书。
- 2、不保密 ☐。

（请在以上相应方框内打“√”）

作者签名：日期：年 月 日
导师签名：日期：年 月 日

摘 要

中文摘要。

关键词：关键字 1；关键字 2；关键字 n

Abstract

英文摘要。

Key Words: Keyword1; Keyword2; Keywordn

目 录

学位论文原创性声明和学位论文版权使用授权书	I
摘 要	II
Abstract	III
插图索引	V
附表索引	VI
第 1 章 绪 论	1
第 2 章 第二章	2
2.1 第一节	2
2.1.1 第一小节	2
2.1.2 第二小节	2
2.1.3 第三小节	2
第 3 章 第三章	4
3.1 第一节	4
3.1.1 第一小节	4
3.1.2 第二小节	4
3.1.3 第三小节	4
总结与展望	6
参考文献	7
附录 A 读学位期间所发表的学术论文	8
附录 B 读学位期间所参加的科研项目	9
致 谢	10

插图索引

图 2.1 示例图表.....	2
图 3.1 示例图表.....	4

附表索引

表 2.1	示例表格	2
表 3.1	示例表格	4

第 1 章 绪 论

绪论。

第 2 章 第二章

2.1 第一节

2.1.1 第一小节

(1) 第一小小节

图 2.1。



图 2.1 示例图表

三线表 2.1。

表 2.1 示例表格

A	B	C
foo	你好	世界
bar	Hello	World

2.1.2 第二小节

2.1.3 第三小节

(1) 第一小小节

行内公式, $p = q * \frac{q}{p}$, $\begin{bmatrix} a & b & c \end{bmatrix}$ 。

单行公式。

$$e = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n \quad (2.1)$$

多行公式 3.2。

$$\begin{aligned} 1 + 1 * 2 - (2 - 1) &= 1 + 2 - 1 \\ &= 3 - 1 \\ &= 2 \end{aligned} \quad (2.2)$$

多行公式（无序号）。

$$\begin{aligned} 1 + 1 * 2 - (2 - 1) &= 1 + 2 - 1 \\ &= 3 - 1 \\ &= 2 \end{aligned}$$

(2) 第二小小节

引用 ResNet^[1]。

第 3 章 第三章

3.1 第一节

3.1.1 第一小节

(1) 第一小小节

图 3.1。



图 3.1 示例图表

三线表 3.1。

表 3.1 示例表格

A	B	C
foo	你好	世界
bar	Hello	World

3.1.2 第二小节

3.1.3 第三小节

(1) 第一小小节

行内公式, $p = q * \frac{q}{p}$, $\begin{bmatrix} a & b & c \end{bmatrix}$ 。

单行公式。

$$e = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n \quad (3.1)$$

多行公式 3.2。

$$\begin{aligned} 1 + 1 * 2 - (2 - 1) &= 1 + 2 - 1 \\ &= 3 - 1 \\ &= 2 \end{aligned} \quad (3.2)$$

多行公式（无序号）。

$$\begin{aligned} 1 + 1 * 2 - (2 - 1) &= 1 + 2 - 1 \\ &= 3 - 1 \\ &= 2 \end{aligned}$$

(2) 第二小小节

引用 ResNet^[1]。

总结与展望

总结。

参考文献

- [1] He K, Zhang X, Ren S, et al. Deep residual learning for image recognition. In: Proc of Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition. 2016, 770–778

附录 A 读学位期间所发表的学术论文

1. 第三类永动机

附录 B 读学位期间所参加的科研项目

1. 第三类永动机

致 谢

致谢。