

タイトル

田中太郎

2000 年 1 月 1 日

1 はじめに

template

2 文字 (newcommand)

newcommand で新しく定義したコマンドを使用して記述する . イタリック体 *italic* で記述する .
ローマン体 roman で記述する .
イタリック体太字 ***bditalic*** で記述する .
ローマン体太字 **bdrma** で記述する . \arg_{\min} と \arg_{\max} を記述する .

$$\arg \min_x$$

$$\arg \max_x$$

3 式

式 (1) を参照する .

$$x_1 = L_1 \cos \theta_1 \tag{1}$$

4 図

図 1 を参照する .

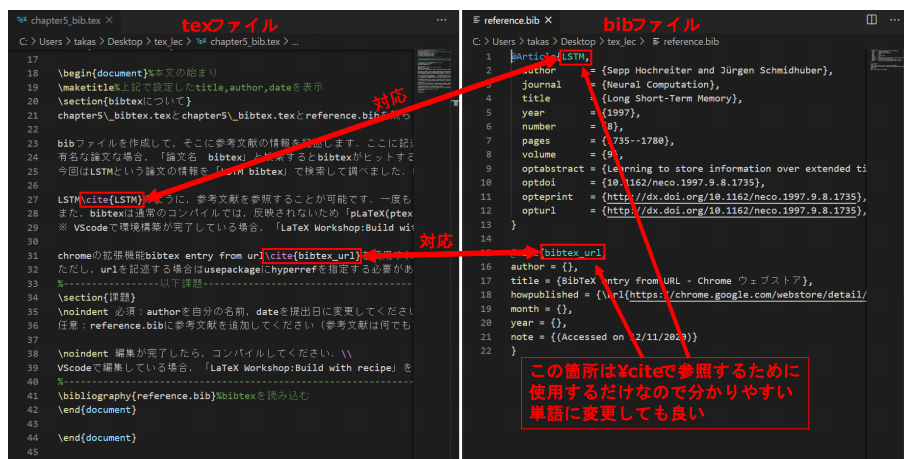


図 1 hoge

5 表

表 1 を参照する .

表 1 hoge

title1	title2
hoge1	hoge2

6 コード

コード 1 を参照する .

ソースコード 1 title

```

1 import numpy as np
2
3 # 行列A の定義
4 matA = np.array([[2.0, 5.0, 8.0],
5                  [1.0, 3.0, 6.0],
6                  [7.0, 9.0, 4.0]])
7
8 # 行列A のスカラー倍の計算
9 matAns = matA * 3
10
11 # 計算結果の表示
12 print(matAns)

```

7 注釈

論文以外の参照 (URL など) は注釈^{*1}を使うことがある .

^{*1} https://github.com/ros-simulation/gazebo_ros_demos

8 アルゴリズム

Algorithm 1 に示す .

Algorithm 1: title

```
1 for  $i = 1, \dots, n$  do
2   if  $i == 5$  then
3     OK;
4   else
5     No;
6 return A
```

9 参考文献を参照

PointNet[1] を参照する .

参考文献

- [1] R. Q. Charles, H. Su, M. Kaichun, and L. J. Guibas, “PointNet: Deep Learning on Point Sets for 3D Classification and Segmentation”, *IEEE Computer Society Conference on Computer Vision and Pattern Recognition*, pp. 77–85, 2017.