

Typst template

サンプル用コード

mumumu

学籍番号 12B34567

目次

1 表紙について	2
2 コードの挿入について	2
2.1 ファイルからの参照について	3
参考文献	3

1 表紙について

表紙は二種類作りました。type から選べます。

レポートを書くときに title と subtitle がどうしても欲しいので二つ用意してあります。

ソースコード 1

```
1 #maketitle(  
2   title: "Typst template",  
3   subtitle: "サンプル用コード",  
4   author: "mumumu",  
5   id: "12B34567",  
6   type: 2,  
7   abstract: [  
8     このレポートでは、Typst のテンプレートファイルの使い方について述べる。  
9   ],  
10 )
```

2 コードの挿入について

codelst を使っていて、それをラップしています コードを挿入するには基本は md と同様に ````` で囲めばできます。

ソースコード 2

```
1 #include <iostream>  
2 using namespace std;  
3  
4 int main() {  
5   cout << "Hello, World!" << endl;  
6   return 0;  
7 }
```

caption をいじりたいときは

ソースコード 3

```
1 #code(caption:"captionをいじれます",id:"captionの説明") [  
2   ```cpp  
3   #include <iostream>  
4   using namespace std;  
5  
6   int main() {  
7     cout << "Hello, World!" << endl;  
8     return 0;  
9   }  
10  ``]
```

ソースコード 4: caption をいじれます

```
1 #include <iostream>  
2 using namespace std;  
3  
4 int main() {  
5   cout << "Hello, World!" << endl;  
6   return 0;  
7 }
```

ソースコード 4 のように、ラベルで参照することもできます。

2.1 ファイルからの参照について

ソースコード 5

```
1 #code(file: read("a.cpp"), lang: "cpp")[]
```

ソースコード 6

```
1 #include <bits/stdc++.h>
2 using namespace std;
3
4 int main() {
5     cout << "Hello, World!" << endl;
6 }
```

ちなみにコードブロックの上のソースコードという表示は `indexed: false` で消せます。

以下参考文献の例

参考文献

- (1) Kimura, Shunsuke, Nakamura, Hisakazu, Yamashita, Yuh. Asymptotic stabilization of two-wheeled mobile robot via locally semiconcave generalized homogeneous control Lyapunov function. SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration. 2015, vol. 5, no. 2, pp. 122–130.
- (2) 木村駿介. 制御理論専攻の学生生活と建設会社への入社. 計測と制御. 2023, vol. 62, no. 6, pp. 342–345.
- (3) Kimura, Shunsuke, Naito, Kakuya. “Control barrier function based assist control with shifting sensor and footprint positions”. IECON2021 - 47th annual conference of the IEEE industrial electronics society. 2021.
- (4) 木村駿介, Pham, Phuc, Van. “施設管理システムと自律移動ロボットとの連携実証試験”. ロボティクス・メカトロニクス講演会講演概要集. 2020.
- (5) Khalil, Hassan K. Control of nonlinear systems, Global Edition. Pearson Education, 2002, pp.
- (6) 杉江俊治, 藤田政之. フィードバック制御入門. コロナ社, 1999, pp.
- (7) “自律型ナビゲーションロボット「AI スーツケース」実証実験 大阪・関西万博での体験予約受付を開始”. <https://www.shimz.co.jp/company/about/news-release/2025/2025004.html>, (参照 2025-05-13).