



東南大學
SOUTHEAST UNIVERSITY

SOUTHEAST UNIVERSITY

COURSE REPORT

模式识别原理课程报告

Author:

王欢

Supervisor:

杨万扣

2019 年 4 月 5 日

摘要

本文基于武汉理工大学本科生毕业论文格式 2013 版的相关要求，结合 L^AT_EX 在实际运用中的基本技巧和方法对于科技论文排版方法进行一个简略的介绍。通过参照本科生毕业论文的相关要求，实现了符合国际科技论文排版规则的具有一定美感的毕业论文模板设计。

关键词: 动力定位，船舶操纵性，控制方法，状态估计算法

Abstract

In this short article we will discuss about L^AT_EX for your dissertation

Key Words: Dynamic Positioning, Ship Manoeuvrability ,Control Algorithm, State Estimate Algorithm

目录

第 1 章 L^AT_EX 入门简介

L^AT_EX 是国际通行的格式化排版系统，在数学界和计算机科学界有着极为广泛的运用。学习 L^AT_EX 排版规则是每一个科研人员熟悉科研论文格式化写作，提高论文质量的不二之选。

1.1 编辑环境

编译环境由编辑器和编译器两个部分组成，编辑器的功能和我们常见的写字板差不多，它能够方便我们处理 T_EX 源码明确彼此之间的篇章关系，从而提高排版效率。而编译器则是将 T_EX 语言转化为计算机能够理解的二进制代码并最终呈现为我们能够阅读的 PDF 文档，他们之间相互分工共同完成排版任务。

1.1.1 编辑器

编辑器的种类非常多，有“所见即所得”的 **LyX**，也有 Linux 向的 **Emacs** 和 **Vim**，还有伪 geek 向的 **Sublime Text**，而我自己则偏爱 IDE 向的 **T_EXStudio**。它有着一些令我爱不释手的特性，如：

1. 清晰的组织结构，你可以在屏幕左侧看到他们
2. 便捷的自动补充功能，只要输入命令的一部分就能够完成撰写
3. 合理的宏包查看方式，右键菜单中可以找到宏包的文档
4. 贴心的实用工具，矩阵插入助手，表格编辑助手等

每个人都可以选择自己顺手的编辑器，如果你真的非常懒不愿意在如此多的选择中做出一个抉择那么编译器中自带的 **T_EXWorks** 也是一个不错的选择。

1.1.2 编译器

编译器一般存在于封装了宏包的各种 T_EX 发行包中，按照宏包数量的多少从几十兆字节到若干个 G 都有。按照操作系统平台的不同，比较流行的发行包有 T_EXLive, proT_EXt 和 MacT_EX. 在 Windows 平台或者 Linux 平台上常用的是 T_EXLive, 如果您需要从网络上下载请选择 ISO 镜像进行下载。国内知名大学均有镜像 FTP 下载站，通过他们你可以获得这个 3GB 左右的 ISO 包，安装它可以免去您下载各类宏包和寻找文档的麻烦。

1.2 尝试编译

1.2.1 Windows

安装并设置完毕软件环境之后，就可以尝试对于本论文进行编译工作。打开文件夹中的`thesis.tex` 文件，将默认编译器设置为 Xe \LaTeX (\TeX Studio 中依次点击 Options - Configure \TeX studio - Built - Default Compiler 内选择 Xe \LaTeX ， \TeX works 则可以选择左上角的下拉菜单在其中找到 Xe \LaTeX)，点击编译按钮就可以开始编译过程了。

正常编译结束之后，文件夹中会出现一个`thesis.pdf` 的文件同时编辑器也会自动打开该文件生成一个精美的预览。你可以对比自己编译出来的成果与本文件之间的差异，来确定编译器和编辑器是否已经设置妥当。

1.2.2 Mac OS X

在 OS X 系统下，由于系统内字体的区别，本模板会遇到一些编译上的问题。我们需要手动调整一下字体的设置，以正常编译模板，具体修改方式可以参见知乎问答。

问答的第四步可能需要一些修改，

```
cd /usr/local/texlive/2014/texmf-dist/tex/texlive/ctex
```

1.2.3 Linux

本模板在 Ubuntu 14.04 以及 12.04 长期稳定支持版上均编译通过。

1.3 简单步骤

先下载 \TeX 发行包（内含编译器和相关宏包及文档），安装这个发行包大概需要 20 分钟左右的时间，安装期间请关闭杀毒软件以保证组件的顺利注册。使用自带的编辑器或者下载 \TeX Studio，作为默认编辑器使用。打开`thesis.tex`，并设置编译器为 Xe \LaTeX 再进行一次编译。如果遇到无法编译的问题请注意以下技术细节：

相关路径设置是否正确，在 \TeX Studio 的 Options - Configure \TeX studio - Commands 中检查路径，正确的路径 [?] 形式应该类似于

```
"D:/Program Files/texlive/2013/bin/win32/latex.exe"  
-src -interaction=nonstopmode %.tex
```

第 2 章 开始撰写论文

在 \LaTeX 中论文的组织形式是严格按照结构化写作的方式展开的，章节之间层次分明，段落之间关系紧密。要做到这一点就需要熟悉结构化写作的一般过程，首先需要通过 \TeX 命令定义各章节的标题。

<code>\section{开始撰写论文}</code>	%对应为	第2章 开始撰写论文
<code>\subsection{标题与正文格式控制}</code>	%对应为	2.1 标题与正文格式的控制
<code>\subsubsection{字体的控制命令}</code>	%对应为	2.1.1 字体的控制命令

由于采用了 ctex 的 `article` 类作为论文的基本类，所以定义标题的层级最多为二级标题。当你的论文出现三级标题如 2.1.1.1 的时候，请考虑修改文章层级结构以适应格式化排版的要求。（四级标题多出现于书籍以及科技专著中，毕业论文作为文档类其出现此类三级标题的情况较为罕见）。在一个低级标题之后出现的一个高级标题会使得文档当前内容跳出作用域，通过这样的方式整个文章的整体脉络就可以很清晰地显现出来。

2.1 字体字号的控制

字体字号的处理是借助了 ctex 宏包实现的，仔细阅读该文档你能在中文格式处理方面节省许多时间。在宏包中对于处理字体和字号的方法进行详细的阐述。在我们熟知的排版系统中，形式和内容是一个密不可分的整体，两者相生相伴无法分离。从我们写下一段话，并选中这段话然后再设定字体和字号开始形式已经开始附加到我们想要表达的内容中了。但是在 \LaTeX 中，所有的内容（也就是正文及相关附录）是不包含任何关于格式的信息的。这样就做到了形式与内容的彻底分离，是 \LaTeX 区别于任何一个排版系统的根本原因。

实现内容与形式的剥离是一个痛苦的过程，我们需要摒弃我们懒惰的直觉并开始高度抽象化的思考，通过这样一个过程等到内容与形式再度统一。

2.1.1 字体

根据中文汉字支持宏包 `ctexart` 的参考文档，模板中预置的常用字体一共有五种，他们分别是：宋体，黑体，仿宋，楷书，隶书。对应的控制方式如下：

宋体	黑体	仿宋	隶书	楷书
<code>\songti</code>	<code>\heiti</code>	<code>\fangsong</code>	<code>\lishu</code>	<code>\kaishu</code>

这些字体基本满足了武汉理工大学本科生毕业论文中所要求的字体的需求。

2.1.2 字号

使用 `\zihao{4}` 命令来规定四号字体，在前面加负号表示小四 `\zihao{-4}`。

2.2 图片及表格的处理

2.2.1 在文档中加入图片

理论上 \LaTeX 可以处理各种各样的图片类型从 jpeg 到 bmp, 从 pdf 到 eps 都是可以接受的图片处理类型。选择合理的图片类型会提高论文的整体观感, 使得最终的排版效果更为优良。而其中以无损压缩格式为优先推荐, 原生 pdf 图片, 原生 eps 图片都是最优的选择。如果实在无法找到矢量图, 可以退而求其次地采用 png 图片或者 jpeg 格式的图片。

- 取人玫瑰手留余香 使用他人图片时记得标注出处和明显的引用。
- 掌握一种数据绘图软件 Python, MATLAB, Mathematica 都是不错的选择
- 探索示意图绘制的方法 指的是流程图, 二维或三维线图, 推荐 Ipe editor, TiKZ, 以及 Microsoft Visio Ink-scape

图片插入范例

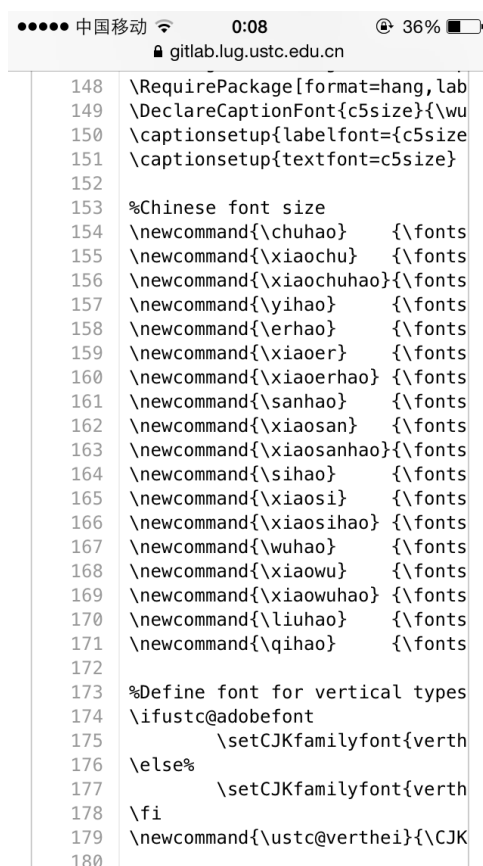


图 2.1: \LaTeX 字号错误使用范例

为了插入这样的图片, 我们使用了如下的代码:


```

\begin{figure}[thbp!]
\centering
\includegraphics[width=0.6\linewidth]{figure/IMG_1832}
\caption{\LaTeX 字号错误使用范例}
\label{fig:IMG_1832}
\end{figure}

```

其中第一行的[thbp!] 是用来规定图片位置的命令t 表示顶部，h 表示这里，b 表示底部，p 则表示“随便哪儿!”！则表示“就是这里!” 在第三行中，规定了图片的尺寸，其方式为限定尺寸宽度为 0.6 倍行线宽。最后是图片的标题和它的标号，有了它们可以很方便地引用一个图片。

在文档中，虽然我们规定了图片所安放的位置和相对应的顺序，但是图片最终在文档中所呈现的位置和代码中的还是会有差距。这是由于所有的图片实际上都是“浮动”环境，在设置了图片的大小之后实际上最终的位置还是由文字结束之后可以容纳图片的空间位置所决定的。如果文档末尾空间不足以填充图片，那么排版系统会自动先将文字填充于这个部分然后再放置我们想要的图片。图片的位置时常让我们感到困惑，如果遇到图片位置的问题可以有几个思路参考：

- 更改图片大小，或者宽度。由于大多数情况下我们需要图片等比例缩放，实际上修改宽度和修改图片大小是一样的原理。
- 新增一个新的页面，容纳过多的图片。
- 合理安排图片的数量，避免做“插图大师”。科研文章都是为了内容服务的，切莫为了字数要求，页数要求而恶意灌图。

如图 (??) 中显示了一个错误的字号显示的方法。

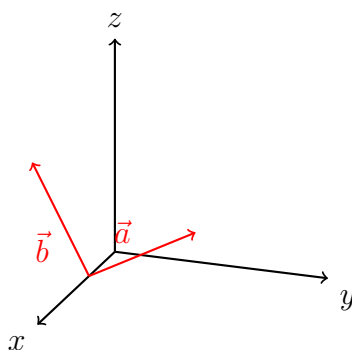


图 2.2: 三维向量旋转示意

而图 (??) 则是用 TikZ 语言做的图片，比较清晰明了。

2.2.2 在文档中加入表格

三线表的使用，见如下代码

```
\begin{table}[thbp]
\caption{状态估计算法比较}
\begin{center}
\begin{tabular}{cccc}
\hline & 卡尔曼滤波 & 神经网络滤波 & 被动无源滤波 \\
\hline 模型类型 & 线性 & 线性 & 非线性 \\
参数调校 & 大量 & 几乎没有 & 合理 \\
稳定性 & 满足全局稳定性 & 依赖于模型 & 满足子系统稳定性 \\
算法开销 & 低且可以借助硬件实现 & 高且大量依赖软件平台 & 低且可以借助硬件实现 \\
\hline
\end{tabular}
\end{center}
\label{tb:filter}
\end{table}
```

tabular 后的cccc 表示四个居中的行元素，llll 则表示四个居左的行元素，& 分割行元素，\\分割列元素，一个\hline 就是一条线。

表 2.1: 状态估计算法比较

	卡尔曼滤波	神经网络滤波	被动无源滤波
模型类型	线性	线性	非线性
参数调校	大量	几乎没有	合理
稳定性	满足全局稳定性	依赖于模型	满足子系统稳定性
算法开销	低且可以借助硬件实现	高且大量依赖软件平台	低且可以借助硬件实现

如果遇到表格比较复杂的情况，也不必抓耳挠腮，可以使用诸如在线表格编辑器之类的小工具帮助我们完成工作。

2.3 数学公式

美观简洁的数学公式是 L^AT_EX 中的一大特点，按照数学公式的类型可以分为标号公式和不标号公式两者。不标号公式有行内公式和行间公式的两种类型分别类似于，行

内公式 $e^{i\pi} + 1 = 0$ 和

$$\frac{d\vec{G}}{dt} = \dot{G}_x \vec{i} + \dot{G}_y \vec{j} + \dot{G}_z \vec{k} + G_x \dot{\vec{i}} + G_y \dot{\vec{j}} + G_z \dot{\vec{k}}$$

，分别使用美元符号和方括号命令来表示。通常在学术论文中正文里的重要公式需要编号，编号的公式类型主要有`equation`,`align`,`split`,`eqnarray` 等类型，能够实现等式，方程组，跨行公式的显示。具体的使用方式见??

2.3.1 一个简单的例子

船舶运动中所涉及的力和速度都可以理解为矢量，按照矢量旋转的方法可以对于坐标系统进行转化。

引理 1. 存在一个旋转矩阵使得任何两个模相同的二维向量相互转换

证明. 设定向量 $\vec{X} = (a_1, b_1)$, $\vec{Y} = (a_2, b_2)$ 存在 J 使得 $XJ = Y$ 同时 $X = YJ^{-1}$, 其中

$$\sqrt{a_1^2 + b_1^2} = \sqrt{a_2^2 + b_2^2} = R$$

由线性方程组的解可知，当 $rank(A, Y) = rank(A) = 2$ 时线性方程组有唯一解，此时矩阵 J 定义为旋转矩阵，同时 J^{-1} 定义为逆旋转矩阵。□

定理 1. 平面旋转矩阵 J 只和两向量之间的夹角 θ 有关

证明. $a_1 = R\sin\alpha, b_1 = R\cos\alpha$. $a_2 = R\sin\beta, b_2 = R\cos\beta$ 展开 a_2 可以得到

$$a_2 = R\sin\beta = R\sin(\alpha + \theta) = R(\sin\alpha\cos\theta + \cos\alpha\sin\theta)$$

将 $\cos\alpha = \frac{a_1}{R}, \sin\alpha = \frac{b_1}{R}$ 代入可以得到

$$a_2 = a_1\cos\theta - b_1\sin\theta$$

同理

$$b_2 = a_1\sin\theta + b_1\cos\theta$$

转换为矩阵形式则为

$$\begin{bmatrix} a_2 \\ b_2 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \begin{bmatrix} a_1 \\ b_1 \end{bmatrix} \quad (2.1)$$

最终可以得到

$$J_c = \begin{bmatrix} \cos\theta & -\sin\theta \\ \sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \quad (2.2)$$

逆时针旋转时

$$J_{cc} = \begin{bmatrix} \cos\theta & \sin\theta \\ -\sin\theta & \cos\theta \end{bmatrix} \quad (2.3)$$

□

定理 2. 任何两个模相同的三维向量，可以通过旋转矩阵相互转化

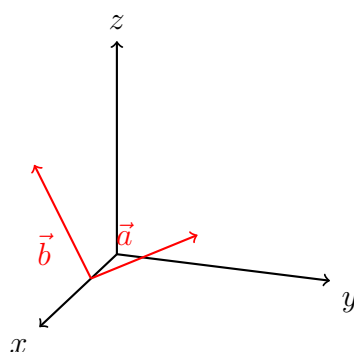


图 2.3: 三维向量旋转示意

2.4 呈列代码

采用 listing 宏包可以列代码，在控制文件导演区可以更改 listing 的设置来符合 MATLAB, Python, C++ 等不同语言的需求。

```

1  #
2  import java.util.*;
3  public class test {
4      public static void main (String[] args){
5          int day=0;
6          int month=0;
7          int year=0;
8          int sum=0;
9          int leap;
10         System.out.print("请输入年,月,日\n");
11         Scanner input = new Scanner(System.in);
12         year=input.nextInt();
13         month=input.nextInt();
14         day=input.nextInt();
15         switch(month) /*先计算某月以前月份的总天数*/
16         {
17             case 1:
18                 sum=0;break;

```

```
19     case 2:
20         sum=31;break;
21     case 3:
22         sum=59;break;
23     case 4:
24         sum=90;break;
25     case 5:
26         sum=120;break;
27     case 6:
28         sum=151;break;
29     case 7:
30         sum=181;break;
31     case 8:
32         sum=212;break;
33     case 9:
34         sum=243;break;
35     case 10:
36         sum=273;break;
37     case 11:
38         sum=304;break;
39     case 12:
40         sum=334;break;
41     default:
42         System.out.println("data error");break;
43 }
44 sum=sum+day; /*再加上某天的天数*/
45 if(year%400==0||(year%4==0&&year%100!=0))/*判断是不是闰年*/
46     leap=1;
47 else
48     leap=0;
49 if(leap==1 && month>2)/*如果是闰年且月份大于2,总天数应该加一天*/
50     sum++;
51 System.out.println("It is the the day:"+sum);
52 }
53 }
```

第 3 章 进阶功能

3.1 文献管理

文献管理使用 BibTeX, 可以从 Google Scholar 导出外文图书期刊等信息, 从 NoteExpress 导出中文图书和期刊 [?]. 导出的信息基本格式类似于:

```
@article{
马晓丽-200,
  Author = {马晓丽},
  Title = {字体艺术的现代传承——有感于《字体设计》课程教育},
  Journal = {湖北成人教育学院学报},
  Volume = {19},
  Number = {2},
  Pages = {184-186},
  Abstract = {字体作为视觉传达设计中的一种符号文化, 起着人与文化交流沟通的作用, 是平
Keywords = {字体; 视觉传达; 现代传承; 民族文化},
  Year = {2013} }
```

如果需要引用该文献, 可以直接使用 `\cite{马晓丽-200}` 的方法进行引用。文章最后会自动根据 GBT7714-2005 规范来列出这些文献。

3.2 转为 Word

Microsoft Word is the last thing I want to use before I die. –Knuth

将本文档转化为 word 文档可以先转化为图片, 再将所有图片插入到 word 文档中。

第 4 章 已知问题和未来发展

4.1 已知问题

本模板未采用 2013 版规范的页边距设置，因为实在是办不到 2.5CM 顶部页边距加上 2.6CM 的页眉设置啊。

4.2 未来发展

武汉理工大学本科生论文的未来发展还是需要各位用户的参与，如果每一个用户都能贡献出一点关于 L^AT_EX 模板的想法和意见，我相信几年之后武汉理工大学本科生论文模板会成为其他高校学习和借鉴的例子。同学当自强，让我们一起来丰富完善这个模板，如果你有很好的建议或者意见请发送到 thesis@tsaoyu.com

4.3 官方认证

到目前为止（2019 年 4 月 5 日）没有武汉理工大学任何官方组织对于本模板的格式或者内容进行认证，这代表采用本模板进行的论文写作可能不被官方的论文系统接受。如在进行原创性（防抄袭）检测的时候，可能需要提供提供 doc 版本的论文。希望用户了解到这个潜在的风险，做好文件转换和备份的准备。本人不对任何由于使用本模板而导致的毕业论文纠纷承担任何责任！

第 5 章 已 5 未来发展

5.1 已知问题

本模板未采用 2013 版规范的页边距设置，因为实在是办不到 2.5CM 顶部页边距加上 2.6CM 的页眉设置啊。

5.2 未来发展

武汉理工大学本科生论文的未来发展还是需要各位用户的参与，如果每一个用户都能贡献出一点关于 L^AT_EX 模板的想法和意见，我相信几年之后武汉理工大学本科生论文模板会成为其他高校学习和借鉴的例子。同学当自强，让我们一起来丰富完善这个模板，如果你有很好的建议或者意见请发送到 thesis@tsaoyu.com

5.3 官方认证

到目前为止（2019 年 4 月 5 日）没有武汉理工大学任何官方组织对于本模板的格式或者内容进行认证，这代表采用本模板进行的论文写作可能不被官方的论文系统接受。如在进行原创性（防抄袭）检测的时候，可能需要提供提供 doc 版本的论文。希望用户了解到这个潜在的风险，做好文件转换和备份的准备。本人不对任何由于使用本模板而导致的毕业论文纠纷承担任何责任！

第 6 章 水方 halfhda 速度 6 未来发展

6.1 已知问题

本模板未采用 2013 版规范的页边距设置，因为实在是办不到 2.5CM 顶部页边距加上 2.6CM 的页眉设置啊。

6.2 未来发展

武汉理工大学本科生论文的未来发展还是需 [?] 要各位用户的参与，如果每一个用户都能贡献出一点关于 L^AT_EX 模板的想法和意见，我相信几年之后武汉理工大学本科生论文模板会成为其他高校学习和借鉴的例子。同学当自强，让我们一起来丰富完善这个模板，如果你有很好的建议或者意见请发送到 thesis@tsaoyu.com

6.3 官方认证

到目前为止（2019 年 4 月 5 日）没有武汉理工大学任何官方组织 [?] 对于本模板的格式或者内容进行认证，这代表采用本模板进行的论文写作可能不被官方的论文系统接受。如在进行原创性（防抄袭）检测的时候，可能需要提供提供 doc 版本的论文。希望用户了解到这个潜在的风险，做好文件转换和备份的准备。本人不对任何由于使用本模板而导致的毕业论文纠纷承担任何责任！

6.4 测试代码

foo	foo	foo	foo	foo
foo	foo	foo	foo	foo
foo	foo	foo	foo	foo
foo	foo	foo	foo	foo
foo	foo	foo	foo	foo
foo	foo	foo	foo	foo
foo	foo	foo	foo	foo
foo	foo	foo	foo	foo

Header1	Header 2	Header3	Header1	Header 2	Header3
Column1a	Column2a	Column3a	Column1a	Column2a	Column3a
Column1b	Column2b	Column3b	Column1b	Column2b	Column3b
Column1c	Column2c	Column3c	Column1c	Column2c	Column3c
Column1d	Column2d	Column3d	Column1d	Column2d	Column3d

表 6.1: kdjakjdfkajd

Header1	Header 2
Column1a	Column2a
Column1b	Column2b
Column1c	Column2c
Column1d	Column2d

表 6.2: kdjakjdfkajd

Header1	Header2	Header3
Column1a		
Column1b	Column2b	the first line the next
Column1c	Column2c	
Column1d	Column2d	

表 6.3: Symbol Table-Variables1

Symbol	Definition	Units
Variables		
N	the first lineThe number of vehicles passing a certain point on the highway	unitless
L	Lenth of cell	cell
c_i	The serial number of cell (Number i)	unitless
(r_i, c_i)	the position of cell(Number i)	unitless
r_i	The serial number of Lane(Number i)	unitless
r_{ti}	The serial number of Target Lane(Number i)	unitless
$Head(r_i, c_i)$	Front gap	cell
$Head_{side}(r_i, c_i)$	Side front gap	cell
$Back(r_i, c_i)$	Back gap	cell
$Back_{side}(r_i, c_i)$	Side back gap	cell
v_i	The current speed of car(Number i)	cell/time-step
v_{ti}	The target speed of car(Number i)	cell/time-step

表 6.4: Symbol Table-Variables2

Symbol	Definition	Units
v_{limit}	Maximum speed limit	cell/time-step
v_{mean}	Average speed	cell/time-step
\bar{v}_i	Average speed(Number i)	cell/time-step
p_{brake}	Probability of Accidental braking	unitless
p_{Lc}	Probability of Lane-Changing	unitless
θ	The percentage of self-driving car	unitless
τ	Friendliness coefficient	unitless
δ	The extent of the back car affected	unitless
λ	Expectancy of poisson-distribution	unitless
$l_{a,safe}$	Safe distance of self-driving-car	cell
$l_{n,safe}$	Safe distance of None-self-driving car	cell
NL	the number of lanes	unitless
Ω	Lane changing algorithm	unitless
ξ	Traffic flow over a period of time	cell
ξ_d	Average daily traffic volume	cell
ξ_p	Traffic flow during peak hours	cell
T	Iteration time	time-step
t	Iterative time slot	time-step
DL	the number of dedicated lane	unitless
L_{safe}	Average safe distance	cell
$L_{average}$	Average vehicle length	cell
η	Average vehicle flow efficiency	unitless

表 6.5: Detailed configuration

Index	value	Index	value
NL	1/2/3	θ	[0,1]
L	1000cell	λ	{0.1,0.25,0.5,10}
τ	[0,1]	v_{limit}	10cell/time-step
Ω	CCL/NCL/ACL/ FCL	DL	0/1/2/3

表 6.6: 中文表

项目	取值	项目	取值
NL	1/2/3	θ	[0,1]
L	1000cell	λ	{0.1,0.25,0.5,10}
τ	[0,1]	v_{limit}	10cell/time-step
Ω	CCL/NCL/ACL/ FCL	DL	0/1/2/3

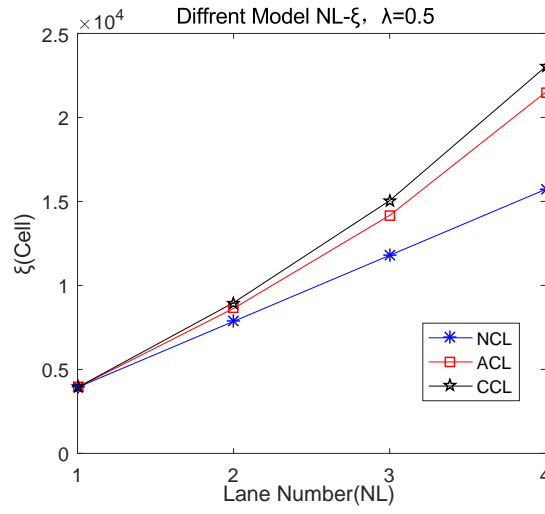


图 6.1: a picture

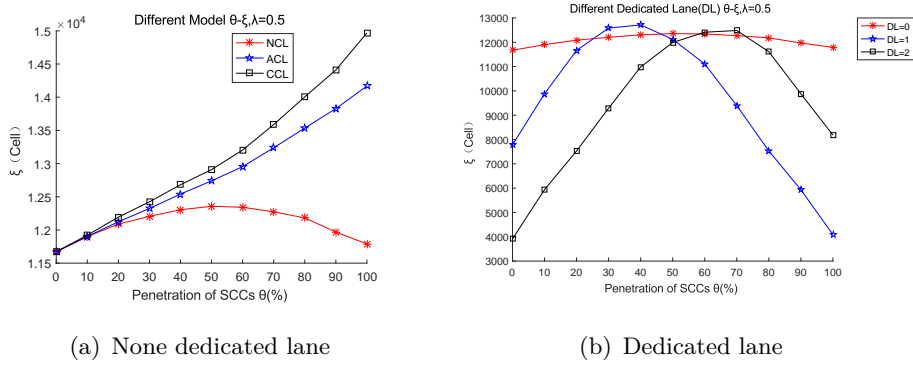


图 6.2: Simulation Results for NCL,ACL,and CCL

定理 1. for $i>0$, $i++$.

引理 1. T_{EX} .

引理 2. T_EX .

引理 3. T_EX .

定理 2. *for $i>0, i++$.*

证明. The proof of theorem. □

$$\sum_{i=1}^n X_i^2 \sum_{i=1}^n X_i Y_i \frac{1}{n} \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2 \quad (6.1)$$

$$\begin{aligned} & \frac{\delta y}{\delta x} \\ &= \lim_{\delta x \rightarrow 0} \\ &= \sum_{i=1}^n X_i Y_i \oint_S x dx \\ &= \sum_{i=1}^n (X_i - \bar{X})^2 \end{aligned} \quad (6.2)$$

$$\begin{pmatrix} a_1 & & 0 \\ & \ddots & \\ 0 & & a_n \end{pmatrix} \begin{pmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} a_{11} & \cdots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{m1} & \cdots & a_{mn} \end{pmatrix}$$

$$\begin{cases} ad \\ adf \\ adfa \end{cases}$$

$$p_{Lc,i} = f(\delta_j, \tau) = \begin{cases} 1, \delta_j = 0 \\ 0, \delta_j = 1 \\ \max(-\frac{\tau}{1-\tau} \cdot \delta_j + 1, 0), otherwise \end{cases} \quad (6.3)$$

$$P_t(n) = \frac{\lambda^n}{n!} e^{-\lambda} (n > 0) \quad (6.4)$$

The λ indicates the number of vehicles per unit time t. Let $\lambda = \alpha t$, and α represents the average arrival rate of the vehicle. The Poisson distribution formula (4.1) can be transformed into:

$$p_n(t) = \frac{(\alpha t)^n}{n!} e^{-\alpha t} (t > 0) \quad (6.5)$$

- 我的号哈佛的
- 马上量很大
- 撒考核法开始的恢复

- 好的卡焦点科技几点开始
- 阿发达
- 看了就烦对哦

参考文献

- [1] 谢琪. 字体艺术变化的设计与实现 [J]. 微型计算机, 1996, 16(6): 11–13.
- [2] 刘运来. 浅谈字体艺术在封面设计中的应用——从民国时期书刊封面字体设计说开去 [J]. 中国编辑, 2011(4): 43–48.
- [3] MARTIN A, PRZYBOCKI M. The NIST 1999 speaker recognition evaluation — an overview[J]. Digital Signal Processing, 2000, 10: 1–18.
- [4] 吴昉, 张页. 聆听字体之声——由阿拉伯字体艺术浅议字体设计课程教学改良 [J]. 艺术教育, 2013(2): 18–19.

致谢

感谢父母为我提供的良好的衣食条件，让我有精力投入到这项没有经济回报的项目中去。感谢徐海祥老师为我定制的论文题目，这个题目让我有兴趣制作这个模板。感谢武汉理工大学博士与硕士论文作者 Hu,Weiyi，我在本模板制作的过程中参考了前辈的思路的方法。我研究过的模板还包括：上海交通大学，清华大学，哈尔滨工业大学，以及中国科技大学。其中论文引用格式 GBT7714-2005-BibTeX-Style 是上海财经大学的 Haixing Hu 作品，本模板离不开这些有益的资源的支持。同样感谢正在使用这个模板的你，相信通过你们的使用和传播，这个模板会变得越来越完善。

A 第一附录

表 A.1: Symbol Table-Constants

Symbol	Definition	Units
Constants		
<i>DL</i>	Expectancy of poisson-distribution	unitless
<i>NCL</i>	Never- Change-Lane	unitless
<i>CCL</i>	Cooperative-Change-Lane	unitless
<i>ACL</i>	Aggressive-Change-Lane	unitless
<i>FCL</i>	Friendly-Change-Lane	unitless
<i>SCC</i>	Self-driving-Cooperative-Car	unitless
<i>NSC</i>	None-Self-drive-Car	unitless

B 第二附录

Simulation Code

```

1  import java.util.*;
2  public class test {
3      public static void main (String[] args){
4          int day=0;
5          int month=0;
6          int year=0;
7          int sum=0;
8          int leap;
9          System.out.print("请输入年,月,日\n");
10         Scanner input = new Scanner(System.in);
11         year=input.nextInt();
12         month=input.nextInt();
13         day=input.nextInt();
14         switch(month) /*先计算某月以前月份的总天数*/
15         {
16             case 1:
17                 sum=0;break;
18             case 2:
19                 sum=31;break;
20             case 3:
21                 sum=59;break;
22             case 4:
23                 sum=90;break;
24             case 5:
25                 sum=120;break;

```

```
26     case 6:
27         sum=151;break;
28     case 7:
29         sum=181;break;
30     case 8:
31         sum=212;break;
32     case 9:
33         sum=243;break;
34     case 10:
35         sum=273;break;
36     case 11:
37         sum=304;break;
38     case 12:
39         sum=334;break;
40     default:
41         System.out.println("data error");break;
42 }
43 sum=sum+day; /*再加上某天的天数*/
44 if(year%400==0||(year%4==0&&year%100!=0))/*判断是不是闰年*/
45     leap=1;
46 else
47     leap=0;
48 if(leap==1 && month>2)/*如果是闰年且月份大于2,总天数应该加一天*/
49     sum++;
50 System.out.println("It is the the day:"+sum);
51 }
52 }
```