

平成 yy 年度 修士論文

題 目

論文タイトル

english title

平成 yy 年 2 月 dd 日

徳島大学大学院 先端技術科学教育部
システム創生工学専攻 知能情報システム工学コース

学籍番号 5000370000

提出者 氏 名

主査

印

副査

印

副査

印

目 次

第 1 章 序論	1
1.1 背景と目的	1
1.2 論文構成	1
第 2 章 結論	2
謝辞	3
参考文献	4

目 次

1.1 Kinect	1
----------------------	---

表 目 次

第 1 章 序論

1.1 背景と目的

本文を書いていく. 引用するときは cite を使う [1]. cite の文字列は document.txt の参考文献の文字列と合わせる. すると自動的に番号を振ってくれる.

段落分けする場合はこのように空行を挟む.

画像を張る場合は以下のように記述する.



図 1.1 Kinect

図 oo と文中で用いる場合は ref を使用する図 1.1. 図の label と ref の文字列を合わせることで自動的に番号を振ってくれる. includegraphics の ./images/ ファイル名を変更することで表示する画像を変更できる. 使用できる画像は [.jpg .png .eps] のみ.

1.2 論文構成

論文構成を書いていく.

第 2 章 結論

結論をしっかりとく

謝辞

本研究を進めるにあたり，絶えず御指導，御教授くださいました福見稔教授，柏原考爾准教授，伊藤桃代助教，伊藤伸一助教に深く感謝すると共に厚く御礼申し上げます。また，貴重な御意見，提案を頂いた B5 研究室の皆様に深く感謝いたします。

参考文献

[1] name1, name2, "paper title", confarenceName