

今井研 LaTeX サンプル

山田 太郎 * ¹

¹ 慶應義塾大学理工学部情報工学科

2020/02/24

概 要

本論文では, ...

1 序論

〇〇は△△△分野における未解決問題だ. ...

2 先行研究

先行研究としては, ... これに関連する研究もある. [1] ...

3 提案手法

***という手法を提案する.

4 実験

提案手法の有用性を検証するために, 3つの実験を行なった. ...

5 結論

本論文では, △△△分野における〇〇という問題を, XXX というアプローチで解決した, ...

*taro.yamada@ailab.ics.keio.ac.jp

参考文献

- [1] Michita Imai, Tetsuo Ono, and Hiroshi Ishiguro. Physical relation and expression: Joint attention for human-robot interaction. *IEEE Transactions on Industrial Electronics*, Vol. 50, No. 4, pp. 636–643, 2003.