

令和○年度
修士学位論文

論文タイトル

信州大学大学院総合理工学研
究科
修士課程

専攻名/繊維学専攻

分野名/機械・ロボット学分野

指導教員 ○○ ○○教授

令和○年入学

学籍番号	学籍番号
氏名	氏名

目次

要旨	1
第 1 章 本論	2
1.1 セクション	2
1.1.1 サブセクション	2
第 2 章 本論	4
2.1 セクション	4
2.1.1 サブセクション	4
参考文献	6
謝辞	7

要旨

ここに諸元を書く [1]

第 1 章 本論

1.1 セクション

ここに本論を書く [2] [3] [4]. Fig. 2.1 と Eq. 2.1 に示すように, hoge である.

1.1.1 サブセクション

Dummy Image

Fig. 1.1 caption

1.1.1.1 サブサブセクション

色は匂へど散りぬるを 我が世誰ぞ常ならむ 有為の奥山今日越えて 浅き夢見じ酔ひもせず

A quick brown fox jumps over the lazy dog.

$$\left(\int_0^\infty \frac{\sin x}{\sqrt{x}} dx\right)^2 = \sum_{k=0}^\infty \frac{(2k)!}{2^{2k}(k!)^2} \frac{1}{2k+1} = \prod_{k=1}^\infty \frac{4k^2}{4k^2-1} = \frac{\pi}{2} \quad (1.1)$$

第 2 章 本論

2.1 セクション

ここに本論を書く [2] [3] [4]. Fig. 2.1 と Eq. 2.1 に示すように, hoge である.

2.1.1 サブセクション

Dummy Image

Fig. 2.1 caption

2.1.1.1 サブサブセクション

色は匂へど散りぬるを 我が世誰ぞ常ならむ 有為の奥山今日越えて 浅き夢見じ酔ひもせず

A quick brown fox jumps over the lazy dog.

$$\left(\int_0^\infty \frac{\sin x}{\sqrt{x}} dx\right)^2 = \sum_{k=0}^\infty \frac{(2k)!}{2^{2k}(k!)^2} \frac{1}{2k+1} = \prod_{k=1}^\infty \frac{4k^2}{4k^2-1} = \frac{\pi}{2} \quad (2.1)$$

参考文献

- [1] V. Mnih, K. Kavukcuoglu, D. Silver, A. Graves, I. Antonoglou, D. Wierstra, and M. Riedmiller. Playing atari with deep reinforcement learning. arXiv preprint arXiv:1312.5602 (2013).
- [2] L. Yao, Y.-W. A. Wu, L. Yao, and Z. Z. Liao. An integrated IMU and UWB sensor based indoor positioning system. *2017 International Conference on Indoor Positioning and Indoor Navigation (IPIN)*. IEEE. 2017, pp. 1–8.
- [3] D. Ugarte. Curling and closure of graphitic networks under electron-beam irradiation. *Nature* 359.6397 (1992), pp. 707–709.
- [4] 野村篤史, 須ヶ崎聖人, 坪内孝太, 西尾信彦, 下坂正倫, et al. UWB の測定距離と直接波の減衰度を利用したデバイスフリー複数人屋内測位. 研究報告ユビキタスコンピューティングシステム (UBI) 2022.1 (2022), pp. 1–8.

謝辭

謝辭