

平成 30 年度 修士論文

題目

タイトル

— サブタイトル —

指導教員

石川 将人 教授

大阪大学大学院 工学研究科 機械工学専攻

学籍番号 28E17076

名前

2016 年 2 月 xx 日

概要

卒業論文を L^AT_EX で書くときに参考になればと思い作りました. なぜかコンパイルできない, Word みたいな微調整ができなくて体裁が整わないなどの “L^AT_EX あるある” で, 無駄に時間を費やさないように, 本来時間を割くべきところにきちんと時間を割けるようにしましょう.

本テンプレートは使用を強要するものではありません. すでに Share フォルダ内に, 末岡先生が作られた大須賀研用のテンプレがありますのでそれを用いても構いません. あるいは自分で論文体裁を整えてもらっても構いません. 要するに論文が書ければそれでいいのです.

本テンプレートは完成度は高くありません. より多くの知識や経験を今後に生かすため, 気がついたことがあれば随時加筆修正を行ってくださいと幸いです. また, 第 ?? 章と第 ?? 章に書いてある内容なんかも参考にしてもらえればと思います.

Specification of this template

最終更新日	2018 年 12 月 3 日
本テンプレート保存場所	/knight/share/テンプレート/LaTeX/thesis_utf8
動作確認した T _E X 環境	TeX Live 2015: ptex2pdf. Mac OSX, Windows7 共に確認.

Abstract

This paper discusses ...

目次

第 1 章	緒言	1
第 2 章	基礎方程式	2
第 3 章	システム同定	3
第 4 章	力制御	4
第 5 章	切り替え制御	5
第 6 章	結言	6

図目次

表目次

第 1 章

緒言

一章ブランチの作成

第 2 章

基礎方程式

この章は HSS に従い基礎方程式の導出を行う．HSS と堺先生基礎方程式は流体の連続の式から導出する *hoge*

第 3 章

システム同定

第 4 章

力制御

この章は力制御について書く力制御の git

第 5 章

切り替え制御

第 6 章

結言