Unix 計算機利用ガイド.

松林昭 北野雅大(9章) 2024年4月12日.

目次

| 第1章 | はじめに・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ | 1 |
|-------|---|---|
| 第2章 | 本論・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ | 1 |
| 2.1 | セクション・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ | 1 |
| 2.1.1 | サブセクション・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・・ | 1 |
| 参考文献 | | 1 |

第1章 はじめに

この章では、当研究室の計算機を利用する方法・注意等を簡単にまとめています。表1は現在の当研究室の計算機の一覧です。

Linux は Unix ではありませんが、本文書が扱う範囲で両者の区別が必要になることはないので、以後 Unix 系 OS の総称として Unix という言葉を使用します.

原則として、キーストロークは Emacs 風に表記します.例えば、RET は Enter、S-a は Shift を押しながら a、C-SPC は Ctrl を押しながら Space、M-x は左 Alt を押しながら 1 x を押すことをそれぞれ意味します.

第2章 本論

2.1 セクション

ここに本論を書く[1][2][3]. Fig. 2.1 と Eq. 2.1 はに示すように, hoge である.

2.1.1 サブセクション

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.

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

Dummy Image

Fig. 2.1 caption

参考文献

- [1] 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.
- [2] D. Ugarte. Curling and closure of graphitic networks under electron-beam irradiation. Nature 359.6397 (1992), pp. 707–709.
- [3] 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.