

# 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

1	はじめに	1
2	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	2

## 1 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 `^X`を押すことをそれぞれ意味します。

## 2 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

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] 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.