

令和XX年度 学士論文

題目 XXXにおけるoooのaaaに関する  
研究-XXXにおいてoooをaaaする  
場合について-

指導教員 oo 教授

福岡大学 工学部 電子情報工学科

TL060000 福大 太郎

平成31年12月13日

## 概要

# 目 次

概要	1
第 1 章 序論	3
第 2 章 結論	4
第 3 章 Dumy の章	5
参考文献	7

## 第1章 序論

## 第2章 結論

## 第3章 Dumy の章

次に、 $\infty$  についての説明を図 3.1 に示す。 $\infty$  に関しては「 $\infty$ 」や「 $\infty$ 」という手法がある [1][2]。

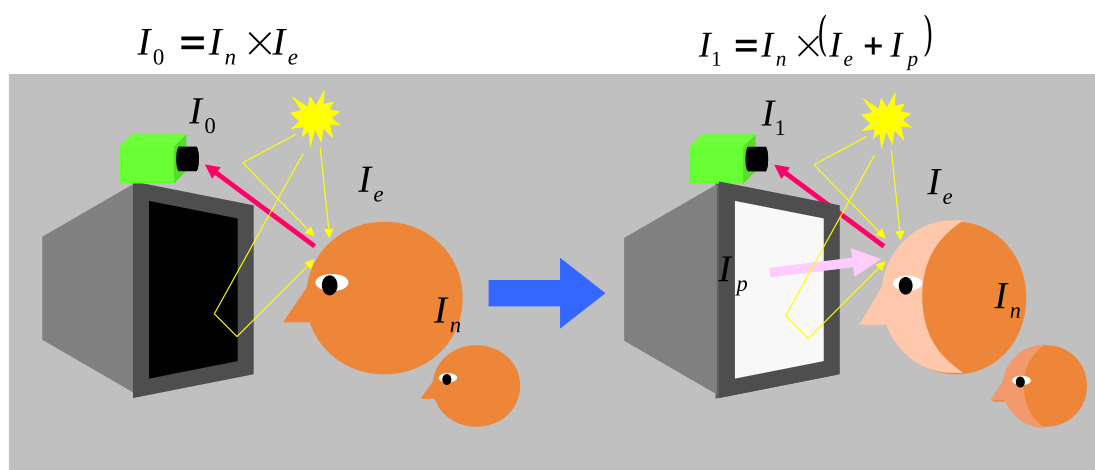


図 3.1: ダミー図

次に、fancy ページスタイルの効果を確認するためにページ替えを行う。

ここがページ替えを行われたページである。ページ上に章題が表示されている。

## 参考文献

- [1] 福大太郎、福大次郎. サンプル解析に基づく移動ロボットの位置認識. 電子情報通信学会論文誌, J80-D-II(6):1502–1511, 1997.
- [2] Taro Fukudai and Saburo Fukudai. Active navigation vision based on eigenspace analysis. In Proc. IROS'97, pages 1018–1023, 9 1997.