

学校代号 10532

学 号 S18100001

分 类 号 TP391

密 级 普通



湖南大学
HUNAN UNIVERSITY

硕士学位论文

第三类永动机的实现

学位申请人姓名 郭靖

培 养 单 位 信息科学与工程学院

导师姓名及职称 洪七公 教授

学 科 专 业 计算机科学与技术

研 究 方 向 第三类永动机

论文提交日期 二〇二x年x月xx日

学校代号： 10532

学 号： S18100001

密 级： 普通

湖南大学硕士学位论文

第三类永动机的实现

学位申请人姓名： 郭靖

培 养 单 位： 信息科学与工程学院

导师姓名及职称： 洪七公 教授

专 业 名 称： 计算机科学与技术

论文提交日期： 二〇二 x 年 x 月 xx 日

论文答辩日期： 二〇二 X 年 x 月 xx 日

答辩委员会主席： 待定

The Implementation of the Third Perpetual Motion Machine

By

JING Guo

B.E. (Hunan University)201x

A thesis submitted in partial satisfaction of the

requirements for the degree of

Master of engineering

in

Computer Science and Technology

in the

Graduate School

of

Hunan University

Supervisor

Professor QIGONG Hong

June, 2020

摘 要

中文摘要。

关键词：关键字 1；关键字 2；关键字 n

Abstract

Abstract in English.

Key Words: Keyword1; Keyword2; Keywordn

目 录

学位论文原创性声明和学位论文授权使用授权书	I
摘 要	II
Abstract	III
插图索引	V
附表索引	VI
第 1 章 绪 论	1
第 2 章 第二章	2
2.1 第一节	2
2.1.1 第一小节	2
2.1.2 第二小节	2
2.1.3 第三小节	2
总结与展望	4
参考文献	5
附录 A 读学位期间所发表的学术论文	6
附录 B 读学位期间所参加的科研项目	7
致 谢	8

插图索引

图 2.1 示例图表.....	2
-----------------	---

附表索引

表 2.1 示例表格.....	2
-----------------	---

第 1 章 绪 论

绪论。

第 2 章 第二章

2.1 第一节

2.1.1 第一小节

(1) 第一小小节

图 2.1。



图 2.1 示例图表

三线表 2.1。

表 2.1 示例表格

A	B	C
foo	你好	世界
bar	Hello	World

2.1.2 第二小节

2.1.3 第三小节

(1) 第一小小节

行内公式, $p = q * \frac{q}{p}$, $\begin{bmatrix} a & b & c \end{bmatrix}$ 。

单行公式。

$$e = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n \quad (2.1)$$

多行公式 2.2。

$$\begin{aligned} 1 + 1 * 2 - (2 - 1) &= 1 + 2 - 1 \\ &= 3 - 1 \\ &= 2 \end{aligned} \quad (2.2)$$

多行公式（无序号）。

$$\begin{aligned} 1 + 1 * 2 - (2 - 1) &= 1 + 2 - 1 \\ &= 3 - 1 \\ &= 2 \end{aligned}$$

(2) 第二小小节

引用 ResNet^[1]。

总结与展望

总结。

参考文献

- [1] K He, X Zhang, S Ren, et al. Deep residual learning for image recognition. In: Proc of Proceedings of the IEEE conference on computer vision and pattern recognition. 2016, 770–778

附录 A 读学位期间所发表的学术论文

1. 第三类永动机

附录 B 读学位期间所参加的科研项目

1. 第三类永动机

致 谢

致谢。