

# 机器人

张 三

(大学名, 学院名, 省名 城市名 邮政编码)

**摘要:** 这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字

**关键词:** 测试文字; 测试文字

## Robot

ZHANG San

(University, College, City postcode, China)

**Abstract:** this is xelatex

**Keywords:** test; test

## 0 引言

这是测试文字这是测试文字

这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字

## 1 概括

这是测试文字<sup>[1]</sup>, 这是测试文字这是测试文字这是测试文字

### 1.1 第一小节

这是测试文字这是测试文字

#### 1.1.1 第一小小节

这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字, 如图1所示.

测试图片

图1 测试

这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字

#### 1.1.2 第二小小节

这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字, 如表1所示.

表1 测试

M		A		
		a	b	c
B	m	1	2	3
	n	4	5	6
	p	7	8	9

表2 测试

A	B	C
a	b	c

## 2 原理

这是测试文字

### 2.1 第二小节

这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字

这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字

#### 2.1.1 第二小小节

这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字

$$G(s) = \frac{1/0.368}{0.0144s + 1} \quad (1)$$

式(1)说明了文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字这是测试文字

## 3 硬件设计

这是测试文字

### 3.1 系统组成框图

$$\|x_{k+1}^{(1)} - x_k^{(1)}\|_\lambda \leq \frac{1}{1-h_1(i)} \|x_{k+1}^{(1)}(0) - x_k^{(1)}(0)\| + \frac{h_2(i)}{1-h_1(i)} \|e_k^{(1)}\|_\lambda + \rho(Q).$$

## 4 软件设计

这是测试文字

## 5 调试

## 6 总结

这是测试文字

### (2) 参考文献 (References)

- [1] 张卫平. 开关变换器的建模与控制 [M]. 北京: 中国电力出版社, 2006-9: 15-88.