华南理工大学硕士学位论文

LaTeX 模板使用说明

作者姓名

指导教师: xxx 教授

目 录

插图目录	II
表格目录	III
第一章 绪论	1
1.1 研究背景和意义	1
1.2 国内外研究现状	2
1.2.1 涵道风扇无人机	2
1.2.2 飞行控制技术	5
1.2.3 轨迹规划技术	7
1.3 本文的主要内容及章节安排	9
第二章 涵道风扇式无人机的系统建模与硬件设计	11
2.1 坐标系和姿态表示方法	11
2.2 主文件 ·····	12
2.3 章节文件	14
参考文献	16

插图目录

图 1-1	猎户座固定翼无人机	2
图 1-2	极飞 P150PRO 农业无人机	2
图 1-3	Cypher	3
图 1-4	Cypher II	3
图 1-5	GoldenEye	4
图 1-6	T-Hawk	4
图 1-7	AirMule	4
图 1-8	Airmule 内部结构	4
图 1-9	Fleye	5
图 1-10	FanTail	5
图 1-11	Odin	5
图 1-12	飞碟	5
图 1-13	都市精灵	5
图 1-14	CDF-390	5
图 2-1	本文研究所使用的 DFUAV	11
图 2-2	TeXstudio 环境	12
图 2-3	TeXstudio 编译选项	13

表格目录

第二章 涵道风扇式无人机的系统建模与硬件设计

本章的重点是对如图2-1所示的 DFUAV 进行系统建模,这将是后续进行控制器设计的基础。物体的相对运动离不开其所处的参考坐标系,因此本章将先介绍本文所使用的坐标系描述方法以及姿态表示方法。然后采用应用广泛的牛顿-欧拉方法推导出 DFUAV 的刚体运动学模型和动力学模型,得到飞行控制的刚体模型。并分析了作用在涵道上的力与力矩。



图 2-1 本文研究所使用的 DFUAV

2.1 坐标系和姿态表示方法

与很多外文杂志社不同,大部分中文期刊都不提供 LATEX 模板给投稿者使用,也很少有学校给学生提供官方的毕业论文模板。目前 github 上的大部分模板都是由学生发起的非官方模板。在此感谢 Shun Xu 以及 yecfly 等人的工作,他们的无私贡献使得华南理工大学硕博士毕业论文也可以使用 LATEX 撰写。

本模板是直接修改前人的模板得到的,更详细的介绍可到[1-2] 下载。本章仅从用户的角度简要介绍模板的使用,而尽量避免涉及 LATEX 的模板制作细节(实际上是因为本人也不会)。正如我们使用手机并不需要了解麦克斯韦方程组,使用 LATEX 写作也无需了解模板是如何制作的。

LATEX 的源代码保存在后缀名为.tex 的文件中。当编写长篇文档时,例如当编写书籍、毕业论文时,单个源文件会使修改、校对变得十分困难。将源文件分割成若干个

文件,例如将每章内容单独写在一个文件中,会大大简化修改和校对的工作。为方便,本文将 scutthesis.tex 文件称为主文件,而将 chapter 文件夹的 abstract.tex、chapter0x.tex、conclusion.tex 等文件称为章节文件。

值得注意的是,要每次编译时都更新参考文献著录,TeXstudio 软件的选项->设置中的构建并查看、编译器需要设置成如图2-2、2-3所示。此时只需在任意一个文件中点击构建并查看按钮即可编译文档。每次编译都更新参考文献会使得编译时间很长。

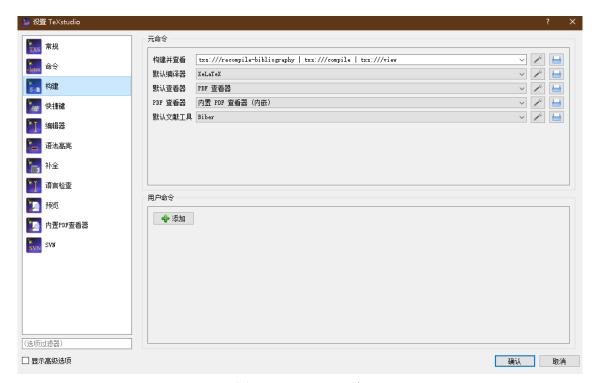


图 2-2 TeXstudio 环境

2.2 主文件

scutthesis.tex 文件相当于主函数,调用各章的内容。LATEX源代码以一个\documentclass命令作为开头,它指定了文档使用的文档类。文档类规定了LATEX源代码所要生成的文档的性质——普通文章、书籍、演示文稿、个人简历等等。

\documentclass[<options>]{<class-name>}

其中 class-name 为文档类的名称,如 LaTeX 提供的 article, book, report,可在其基础上派生的一些文档类或者有其它功能的一些文档类。LaTeX 提供的基础文档类见文献[3]。还可以自定义文档类,如华南理工大学硕博士论文文档类 scutthesis,其实现保存在后缀名为.cls 的文件中。可选参数 options 为文档类指定选项。

document 环境当中的内容是文档正文:

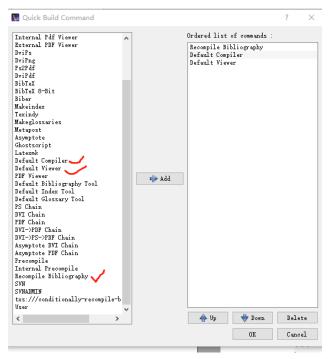


图 2-3 TeXstudio 编译选项

\begin{document} 正文内容 \end{document}

正文中包含各章节内容:

```
\include{abstract} % 中英文摘要
\tableofcontents
                 % 目录
\listoftables
             %表格目录(可选)
\listoffigures %插图目录(可选)
                 % 符号对照表(可选)
\include{symbols}
\include{abbreviation} %缩略词
\include{chapter01} % 第一章
\include{chapter02} % 第二章
\include{chapter03} % 第三章
% 自行根据需要添加章节。
\include{conclusion} % 结论
\printbibliography %参考文献著录
\include{appendix} % 附录
\include{pub} % 成果
\include{ack} % 致谢
```

其中%之后的内容为注释,...表示省略其他代码,仅保留论文内容主体部分。\include{xxx}指令用于包含 xxx.tex 文件的内容,各章节的内容主要在 xxx.tex 中保存。在\documentclass 和\begin{document} 之间的位置称为导言区。在导言区中一般会使用\usepackage 调用宏包,以及会进行对文档的全局设置。本模板的导言区除调用所需的

宏包外,还进行了页眉页脚的设置。有的模板会把所有调用宏包的指令放到一个.sty 宏包文件中,页面的设置放在文档类文件.cls 文件中。因本人时间有限,就不做整理,欢迎有志之士加入完善。使用本模板并不需要了解导言区的指令,在需要时额外添加即可(要注意宏包冲突)。特别地,\includeonly{xxx} 指令用于使文档仅编译 xxx.tex 文件的内容,这就是分章节包含(include)的好处,可大大减少编译时间。

将封面打印保存为 thesis_cover.pdf 文件,硕士使用 master_cover.docx,博士使用 doctor_cover.doc。如果有更新版本的封面,可自行替换。文档类默认是博士论文,下面 指令将控制添加封面与否:

\documentclass[unicode,master,pdfcover]{scutthesis} % 使用pdf文件封面的 硕士模板 \documentclass[unicode,master]{scutthesis} % 不使用pdf文件封面的 硕士模板 \documentclass[unicode,pdfcover]{scutthesis} % 使用pdf文件封面的博士模板 \documentclass[unicode]{scutthesis} % 不使用pdf文件封面的博士模板

不使用 thesis_cover.pdf 文件指定的封面时,将使用草稿封面。草稿封面也可以减少编译时间,因此可以在最终提交论文时再使用论文封面。草稿封面用以下指令设置:

2.3 章节文件

chapter 文件夹的章节文件如 chapter0x.tex 等,其内容由\chapter{章名} 开头。新建一章可新建一个文件并由\chapter{新建章名} 开头填写内容即可。节及小节分别用\section{新建节名}、\subsection{新建小节名} 命令。

正文的的书写和 txt 文本文件的书写类似。IsTeX 源代码中,空格键和 Tab 键输入的空白字符视为"空格"。连续的若干个空白字符视为一个空格。一行开头的空格忽略不计。行末的回车视为一个空格;但连续两个回车,也就是空行,会将文字分段。多个空行被视为一个空行。也可以在行末使用\par 命令分段。在本模板中,英文之间的空格被保留,中文之间的空格被忽略。特别地,摘要,附录,结论等两个字的大纲级别为章的章名,中间使用空格隔开。对此论文撰写规范并没有明文要求,只是为了美观。也可以全部不加空格。一般情况下,在文本文字中添加空格使用\quad 命令,但由于文献[4] 所述原因,直接使用\quad 命令会报警,因而使用\texorpdfstring{\quad}{}, 其中最后一个

{} 里面可以加一个空格,不影响使用。目录二字之间添加空格在 scutthesis.cls 文件 317 行设置。

正文本环境中使用公式,即行内公式,需要用两个 \$ 包围,如源码: \$a+b=c\$ 显示为 a+b=c。使用其他字符可自行百度或阅读参考文献。再次提醒,使用 \LaTeX 撰写论文不需要研究其原理,在达到某种效果(图文显示、公式显示效果)时百度或查书寻找其代码即可。

综上,论文撰写只需要将自己的文本(包含行内公式)放到相应的章节处,并添加 行间公式、图表环境并填写图表即可。行间公式、图表将在下一章介绍。

参考文献

- [1] Alwintsui Overview[EB/OL]. GitHub. https://github.com/alwintsui.
- [2] Yecfly Overview[EB/OL]. GitHub. https://github.com/yecfly.
- [3] 一份其实很短的 LaTeX 入门文档[EB/OL]. 始终. https://liam.page/2014/09/08/latex-introduction/index.html.
- [4] 莲枝专栏—关于 Hyperref 的二三事 LaTeX 科技排版工作室[EB/OL]. https://www.latexstudio.net/archives/4800.html.
- [5] Fan W, Xiang C, Xu B. Modelling, Attitude Controller Design and Flight Experiments of a Novel Micro-Ducted-Fan Aircraft[J]. Advances in Mechanical Engineering, 2018, 10(3).
- [6] Hassanalian M, Abdelkefi A. Classifications, Applications, and Design Challenges of Drones: A Review[J]. Progress in Aerospace Sciences, 2017, 91: 99-131.
- [7] Manzoor T, Xia Y, Zhai D H, et al. Trajectory Tracking Control of a VTOL Unmanned Aerial Vehicle Using Offset-Free Tracking MPC[J]. Chinese Journal of Aeronautics, 2020.
- [8] Pflimlin J M, Binetti P, Trouchet D, et al. Aerodynamic Modeling and Practical Attitude Stabilization of a Ducted Fan Uav[C]//2007 European Control Conference (ECC). Kos, Greece: IEEE, 2007: 4023-4029.
- [9] Pflimlin J M, Soueres P, Hamel T. Position Control of a Ducted Fan VTOL UAV in Crosswind[J]. International Journal of Control, 2007, 80(5): 666-683.
- [10] Smeur E J J, de Croon G C H E, Chu Q. Cascaded Incremental Nonlinear Dynamic Inversion for MAV Disturbance Rejection[J]. Control Engineering Practice, 2018, 73: 79-90.