

논문 제목

저자 이름

November 5, 2024

Abstract

초록을 작성하세요. 여기서 참고문헌을 인용할 수 있습니다 [1].

1 서론

서론을 작성하세요. 여러 참고문헌을 한번에 인용할 수도 있습니다 [1, 2].

2 본론

본론을 작성하세요. 본문 중에 저자 이름을 언급하면서 인용할 수도 있습니다. Smith et al. [3]에 따르면...

3 결론

결론을 작성하세요.

4 모음

피겨, 테이블 등 자주쓰는 것들 모음

4.1 Wheel-leg part

서브섹션 명령어

표나 피겨의 위치 조정 명령어 - t: top, h: here, !: 무조건 피겨
표
수식

$$p_{wheel} = Trans_{wheel} * p_{COM} \quad (1)$$

수식을 문장 중간에 입력: p_{wheel}
여러개 인용. [1, 2]

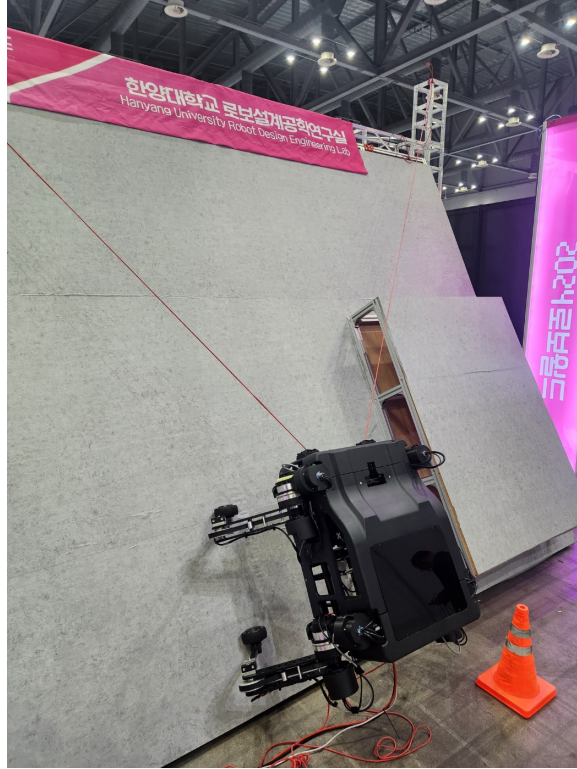


Figure 1: Types of leg configuration. (a) mammal type (b) sprwailing type

Table 1: Comparison between Sprawling Type and Mammal Type Quadruped Robots

Characteristics	Sprawling	Mammal
Center of gravity	Low	High
Static stability	High	Low
Movement speed	Low	High
Terrain adaptation	Excellent	Limited
Energy efficiency	High	Moderate
Control complexity	Simple	Complex
Obstacle clearance	Limited	Excellent
Power consumption	Low	High

References

- [1] John Smith and Paul Johnson. Example article title. *Journal of Examples*, 10(2): 100–110, 2023.
- [2] Mary Brown. *Example Book Title*. Example Publishers, 2022.
- [3] David Wilson and Sarah Miller. Example conference paper. In *Proceedings of Example Conference*, pages 200–210, 2024.