

Содержание

Введение	2
1 Примеры внутреннего «убранства»	3
1.1 Оформление доп. объектов	3
1.1.1 Вставка рисунков	3
1.1.2 Вставка таблиц	3
1.1.3 Вставка формул	3
1.2 Числовые данные ссылок	4
Заключение	5
Список использованных источников	6
Приложение А Название приложения	7

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата									
					КСУИ.102.4135.001 ПЗ								
					Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата				
					Разраб.	Ватрушкин Н. Ю.				Название работы Пояснительная записка			
					Пров.								
					Н. контр.					Лит. Лист Листов 1 7			
					Утв.								
										Университет ИТМО Кафедра СУиИ гр. R4235			

Введение

Текст введения.

[illegible]

1 Примеры внутреннего «убранства»

1.1 Оформление доп. объектов

1.1.1 Вставка рисунков

Пример оформления рисунка — см. ниже по тексту.

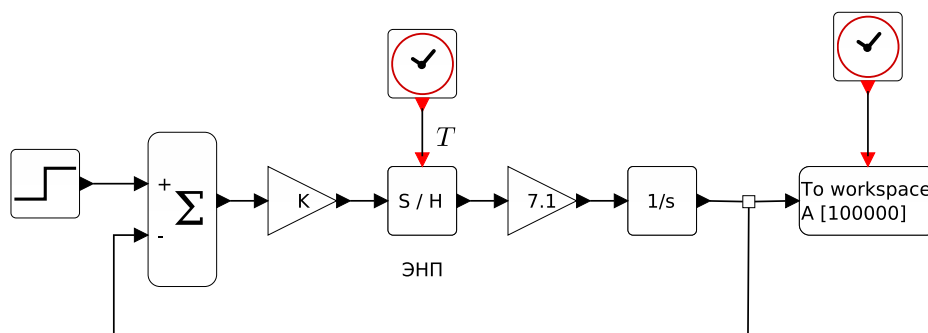


Рисунок 1.1 – Схема моделирования простенького ОУ.

1.1.2 Вставка таблиц

Пример оформления таблицы — см. ниже по тексту.

Таблица 1.1 – Параметры Денавита-Хартенберга.

Звено	a_i	α_i	d_i	θ_i
1	0	$\pi/2$	l_1	$\varphi_1 + \pi/2$
2	l_2	π	$s_1 - 2r$	$\varphi_2 - \pi/2$
3	l_3	$-\pi/2$	$s_2 - 2r$	$-\varphi_3$
4	l_4	$-\pi/2$	$s_3 - 2r$	$-\varphi_4$
5	l_5	$-\pi/2$	$s_4 - 2r$	$-\varphi_5$
6	l_6	$-\pi/2$	$s_5 - 2r$	$-\varphi_6$

1.1.3 Вставка формул

Пример оформления формулы:

$$W(s) = \frac{T_m s + 1}{T_m s^2 + T_e s + 1} \quad (1.1)$$

где T_m — первая постоянная, а T_e — вторая.

1.2 Числовые данные ссылок

Ссылка на раздел — 1. Ссылка на подраздел — 1.1. Ссылка на что-то меньшее подраздела — 1.1.1. Ссылка на приложение — А. Ссылка на рисунок — 1.1. Ссылка на таблицу — 1.1. Ссылка на формулу — (1.1). Ссылка на источник — [?]*.

* Описание описания источника — см. used_books.bib.

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата
КСУИ.102.4135.001 ПЗ				Лист
				4

Заключение

Текст заключения

[illegible]

Список использованных источников

- 1 The Encyclopedia of Human-Computer Interaction / Mads Soegaard, Rikke Friis Dam — The Interaction Design Foundation, 2nd Ed.
- 2 Adrian A. Canutescu, Roland L. Dunbrack, Cyclic coordinate descent: a robotics algorithm for protein loop closure, *Protein Science* 12 (5) (2003) 963–972.
- 3 Buss S. R. Introduction to inverse kinematics with jacobian transpose, pseudoinverse and damped least squares methods // *IEEE Journal of Robotics and Automation*. – 2004. – T. 17. – No. 1-19. – C. 16.
- 4 A. Balestrino, G. De Maria, and L. Sciavicco. Robust control of robotic manipulators. In *Proceedings of the 9th IFAC World Congress*, volume 5, pages 2435–2440, 1984.
- 5 W. A. Wolovich and H. Elliott. A computational technique for inverse kinematics. *The 23rd IEEE Conference on Decision and Control*, 23:1359–1363, December 1984.
- 6 Samuel R. Buss and Jin-Su Kim. Selectively damped least squares for inverse kinematics. *Journal of Graphics Tools*, 10(3):37–49, 2005.
- 7 Alexandre N. Pechev. Inverse kinematics without matrix inversion. In *Proceedings of the 2008 IEEE International Conference on Robotics and Automation*, pages 2005–2012, Pasadena, CA, USA, May 19-23 2008.
- 8 R. Fletcher. *Practical methods of optimization*; (2nd Ed.). Wiley-Interscience, New York, NY, USA, 1987.
- 9 Kwan W. Chin, B. R. von Kinsky, and A. Marriott. Closed-form and generalized inverse kinematics solutions for the analysis of human motion. volume 5, pages 1911–1914, 1997.
- 10 Steven M. LaValle. *Planning Algorithms*. Cambridge University Press, New York, NY, USA, 2006.
- 11 Li-Chun Tommy Wang and Chih Cheng Chen. A combined optimization method for solving the inverse kinematics problems of mechanical manipulators. *IEEE Transactions on Robotics and Automation*, 7(4):489–499, 1991.
- 12 Andreas Aristidou and Joan Lasenby. FABRIK: a fast, iterative solver for the inverse kinematics problem. Submitted to *Graphical Models*, 2010.

[illegible]

Приложение А
(обязательное)
Название приложения

Текст приложения

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата	КСУИ.102.4135.001 ПЗ					Лист
										7
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата						