

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего
образования

САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ
УНИВЕРСИТЕТ ИНФОРМАЦИОННЫХ ТЕХНОЛОГИЙ,
МЕХАНИКИ И ОПТИКИ

Кафедра систем управления и информатики

Отчет по лабораторной работе №1
«НАЗВАНИЕ РАБОТЫ»
по дисциплине «Название дисциплины»

Выполнили: студенты гр. Р4135
Фамилия И.О.,
Фамилия И.О.

Преподаватель: Фамилия И.О.,
должность каф. СУиИ

Санкт-Петербург

2017

Содержание

Введение	3
1 Примеры внутреннего «убранства»	4
1.1 Оформление доп. объектов	4
1.1.1 Вставка рисунков	4
1.1.2 Вставка таблиц	4
1.1.3 Вставка формул	4
1.2 Числовые данные ссылок	5
Заключение	6
Список использованных источников	7
Приложение А Название приложения	8

Инв. № подл.	Разраб.	Фамилия И.О.			<div>КСУИ.102.4135.001 ПЗ</div> <div> <div>Название работы</div> <div>Пояснительная записка</div> </div> <div> <div>Лит.</div> <div>Лист</div> <div>Листов</div> <div> <div></div> <div>2</div> <div>8</div> </div> <div> <div>Университет ИТМО</div> <div>Кафедра СУиИ</div> <div>гр. Р4135</div> </div> </div>
	Пров.	Фамилия И.О.			
	Н. контр.	Фамилия И.О.			
	Утв.	Фамилия И.О.			
Подп. и дата					
Взам. инв. №					
Инв. № дубл.					
Подп. и дата					

Введение

Текст введения.

Инов. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инов. № дубл.	Подп. и дата
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

1 Примеры внутреннего «убранства»

1.1 Оформление доп. объектов

1.1.1 Вставка рисунков

Пример оформления рисунка — см. ниже по тексту.

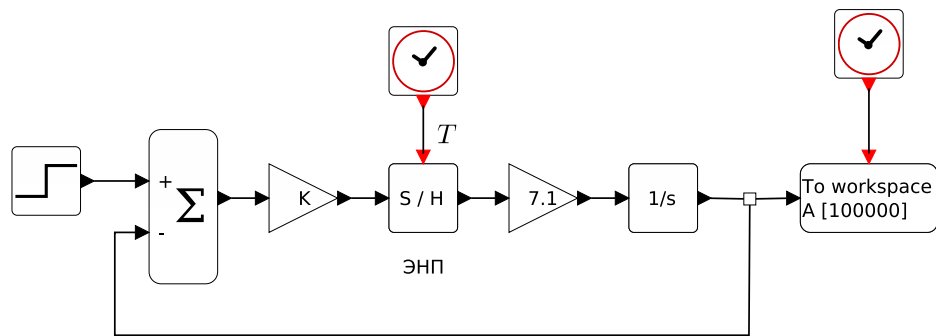


Рисунок 1.1 – Схема моделирования простенького ОУ.

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.

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

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 — [1]*.

Инов. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инов. № дубл.	Подп. и дата
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата

* Описание описания источника — см. used_books.bib.

Заключение

Текст заключения

Инв. № подл.	Подп. и дата	Взам. инв. №	Инв. № дубл.	Подп. и дата
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата
КСУИ.102.4135.001 ПЗ				
Лист				
6				

Список использованных источников

1 Cooperative Navigation using environment compliant robot formations. / P. Urcola, L. Riazuelo, M. T. Lázaro, L. Montano // IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS08). — Nice, France, 2008. — Sept 22-26. — P. 2789–2794.

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

Приложение А

(обязательное)

Текст приложения

[illegible]