卒業研究論文の原稿のサンプル

5412 小倉 太郎(指導教員:八幡 花子)

Sample of Graduation Research Paper Manuscript

1	' '	
概要: ここに概要を書く. □□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□		
キーワード 限界感度法、PID 制御		
1. はじめに	表 1 限界感度法	
	$k_{ m P}$ $T_{ m I}$ $T_{ m D}$]
	P 制御 0.5k _{Pc} — —	1
	PI 制御 0.45k _{Pc} 0.83T _c —	
	PID 制御 $0.6k_{Pc}$ $0.5T_{c}$ $0.125T_{c}$	1
		,
	表 2 00000000000000000000000000000000000	
	$oxed{k_{ m P}} oxed{T_{ m I}} oxed{T_{ m D}}$]
	P 制御 0.5k _{Pc} — —	
	PI 制御 0.45k _{Pc} 0.83T _c —	
	PID 制御 $0.6k_{Pc}$ $0.5T_c$ $0.125T_c$	
		,
	2.1.2	
2.		
$a = b + \frac{\sqrt{c+3}}{2} \tag{1}$	2.2	
2		
	•	
	3.	
r(s) $e(s)$ $p(s)$ $p(s)$		
$k_{\rm P}$ $P(s)$		
_		
図 1 フィードバック制御系		
r(s) $e(s)$ $p(s)$ $p(s)$		
$P(s) \longrightarrow P(s)$		

参考文献

- 1) 藤井, 藤吉, 鈴木, 石井: 工学部における問題解決型授業の実践と効果の検証, 日本ロボット学会誌, Vol. 31, No. 2, pp. 161-168 (2013)
- 2) P. J. Gawthrop and E. McGookin: Using LEGO in Control Education, Proceedings of 7th IFAC Symposium Advances in Control Education, pp. 31-38 (2006)
- 3) https://dev.toppers.jp/trac_user/ev3pf/wiki/
- 4) 石若, 佐藤: 無限軌道式ロボット車の倒立制御, 第 59 回 自動制御連合講演会講演論文集, pp. 1321-1325 (2016)

123456789012345678901234254行, 24文字

4

7