

論文の作成について (副題がある場合は括弧でくる)

1626000 未来太郎

Making Research Paper (○○○)

Taro MIRAI

When preparing the manuscript, read and observe carefully this sample as well as the instruction manual for the manuscript of the Transaction of Japan Society of Mechanical Engineers. This sample was prepared using MS-word. Character size of the English title is 14 pts of Times New Roman as well as sub-title. The name is 12 pts. The address of the first author and the abstract is 10 pts of Times New Roman. Character spacing of the abstract is narrowed by 0.2 pts preferably.

Key Words : Mechanical Engineering, Keywords List

1. 緒 言

□日本機械学会論文集執筆要綱より，原稿作成に際して主な原稿体裁をまとめた。

□本文のレイアウト（1 ページあたりの文字数）は，文字数は24 字×46 行×2 段=2208 字とする。

□□□□5□□□□10□□□□15□□□□20□□□□

□文章の区切りには全角の読点（，）と句点（。）を用いる。

□本文には，半角かな文字は使用しない。

2. 記号・単位の書き方

L : 長さ [m]

Re : レイノルズ数

t : 時間 [s]

x : 流れ方向の座標 [m]

α : 熱伝達率 [$W/(m^2 \cdot K)$]

量記号はイタリック体，単位記号はローマン体，無次元数はイタリック体で書く。

数学記号・単位記号及び量記号は，半角英数字を使用する。単位は，SI 単位を使用し，4 MPa のように書く。

3. 見出しの書き方

□3・1□節の字体はゴシック体□□2 文字空白を空け，本文を書きはじめる。

章見出しは2 行分をとって，行の中ほどに書く。ただし18 字以上は3 行分を必要とする。また，字体はゴシック体で書く。

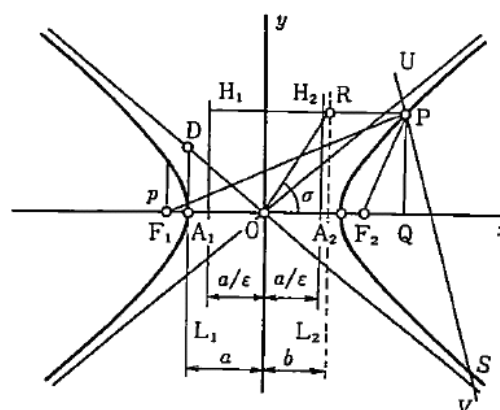


Fig. 1 Sample of clear figure

指導教員：未ロゴ次郎

Table 1 Sample of expression of values

Recommend	Not recommend
0.357	.357
3.141 6	3.141,6
3.141 6×2.5	3.141 6・2.5

Table 2 Sample of root and division

Recommend	Not recommend
$\sqrt{(x-y)}$	$\sqrt{x-y}$
$(a+b)/(c+d)$	$a+b/c+d$

Table 3 Physical properties of air at atmospheric pressure

$T [^{\circ}\text{C}]$	$\rho [\text{kg}/\text{m}^3]$	$c_p [\text{J}/(\text{kg}\cdot\text{K})]$	$\eta [\text{Pa}\cdot\text{s}]$	$\nu [\text{m}^2/\text{s}]$	$k [\text{W}/(\text{m}\cdot\text{K})]$	$a [\text{m}^2/\text{s}]$	Pr
		$\times 10^3$	$\times 10^{-5}$	$\times 10^{-5}$	$\times 10^{-2}$	$\times 10^{-5}$	
0	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
10	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
20	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
27	1.1763	1.007	1.862	1.583	2.614	2.207	0.717
30	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
40	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
50	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
60	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
70	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
80	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
90	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx
100	x.xxxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx	x.xxx

4. 図及び写真・表の作成に関して

(1) 本文中では、図1, 表1のように日本語で書く。
写真は、図として扱う。

(2) 番号・説明（キャプション）などは、図・写真
についてはその下に、表についてはその上に書く。

(3) 本文と、図・表の間は1行以上の空白を空けて、
見やすくする。

(4) 図中・表中の説明及びキャプションはすべて英
語で書く（最初の文字は大文字とする）。

(5) 図及び表が1列（片側）に収まらない場合2
列（両側）にまたがって書くことができる。

(6) 図及び表の横に空白ができて、その空白部
には本文を記入してはならない。

4. 数式の書き方

式番号は、式と同じ行に右寄せして（ ）の中に書く。
また、本文で式を引用するときは、式 (1) のように書
く。

式を書くときは、2文字分空白を空ける。また、必
要行数分を必ず使うようにして書く。3行必要とする
式を2行につめて書いたり、2行に分かれる式を1行
に収めたりしない。なお、本文と式、式相互間は1行
以上の空白を空けて、見やすくする。

また、ワード数式ツールを使用する場合には、フォ
ントは Cambria Math を使用してよい。ポイント数は本

文に準じるものとするが、添え字等が小さく読みにく
くなるときは適宜拡大する。

$$\gamma(t) = \frac{j\dot{t}}{N} \quad (1)$$

$$\bar{c}(t) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^N C_i(t) \quad (2)$$

$$C_{th} = \frac{\sum_{j=0}^N C(t)}{\sqrt{\sum_{i=0}^N (l_0 - l_i)}} = \frac{b}{a} C_0 \quad (3)$$

式はなるべく片側に書くことが望ましいが、両側に
またがる場合は、読む順序に混乱を生じないように、
そのページの式の上、または下の本文全部を両方にま
たがるように書かなければならない。本見本では式(4)
は次ページの最上段に配置しているので、以下の文章
は2段組で続けることができる。

$$W_{th} = Q_1 \frac{\Delta T_0}{T_0 + \Delta T_0} = Q_2 \frac{2\Delta T_0}{T_0 + 2\Delta T_0} = Q_3 \frac{3\Delta T_0}{T_0 + 3\Delta T_0} = GL_0 \frac{\Delta T_0}{T_0} \frac{T_0 + \Delta T_0}{T_0} \left\{ \alpha^* - \frac{C_p \Delta T_0}{L_0} \left(\frac{T_0}{T_0 + \Delta T_0} \right)^2 \right\} \quad (4)$$

5. 引用文献の書き方

本文中の引用箇所には、右肩に小括弧をつけて、通し番号を付ける。例えば、新宿・渋谷^{(1)～(3)}のようにする。

引用文献は、英文の物は英文で書き、本文末尾に番号順にまとめて書く。

Web上の資料より引用する場合、例えばオンラインジャーナルなどの場合⁽⁷⁾、必要な情報が記載されたwebページなど⁽⁸⁾のようなものに関しても、それぞれ引用箇所へ文献番号と共に記載する。この時、参照日と共に記載すること。webページの場合、その永続性の問題から、必要最小限に留めることを推奨する。

6. 結 言

本会ホームページにあるテンプレートファイルのスタイルを利用すると、各々の項目の書式が自動的に利用できるのご利用ください。なお、絶対的な出来上がりのレベルを保証するものではありませんので、印刷結果が望むレベルに達しない場合には、ご使用の環境に合わせて、各自において微調整を行うなど論文集の体裁に最も近い設定を行ってください。

文 献

- (1) Y. Takeuchi, Ultraprecision Micromilling Technology (Review), *Transactions of the Japan Society of Mechanical Engineers, Series C*, Vol. 71, No.701 (2005), pp. 1-4.
- (2) 工大太郎, ロボットのしくみ, *日本機械学会論文誌A*, Vol. 108, No. 1034 (2005), pp. 1-2.
- (3) The Japan Society of Mechanical Engineers ed., *JSME Data Handbook: Heat Transfer*, (1979), p. 123, The Japan Society of Mechanical Engineers.
- (4) Ahrendt, W.R. and Taplin, J.F., *Automatic Feedback Control*, (1984), p. 12, McGraw-Hill.
- (5) M. Tsutahara, et al., A Study of SIS of Surfactant by the Finite Difference Lattice Boltzmann Method, *Proceedings of the 16th Computational Mechanics Conference*, No.03-26 (2003-11), pp. 121-122.
- (6) Y. Shibutani, Heinrich's Law resulted Pattern Dynamics-Part2-, *Proceedings of the 79th Kansai Branch Regular Meeting of the Japan Society of Mechanical Engineers*, No.04-05 (2004-3), pp. 205-206.
- (7) K. Kikuchi, M. Miura, K. Shibata, J. Yamamura, Soft Landing Condition for Stair-climbing Robot with Hopping Mechanism, *Journal of JSDE*, Vol.53, No.8 (2018), pp.605-614. (online), <<https://doi.org/10.14953/jjsde.2017.2774>>, (参照 2019-1-07)
- (8) 未来ロボティクス学科, 学科概要, <http://www.robotics.it-chiba.ac.jp/ja/subject/index.html>, (参照 2019-1-25)