

埼玉大学 大学院理工学研究科
博士前期課程 機械科学系専攻
メカノロボット工学コース

令和XX年度 修士論文

〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇〇の研究

Study on XXXXXXXXXXXX

コース長	長嶺拓夫 教授
主審査員	琴坂信哉 准教授
副審査員	程島竜一 准教授
副審査員	教授

提出日	XXXX年2月XX日
研究室	設計工学
学籍番号	
氏 名	

目次

第 1 章	序論	1
1.1	背景	1
1.2	従来研究の技術動向	2
1.3	本論文の目的	2
1.4	本論文の構成	2
第 2 章	理論と実施計画	3
2.1	理論	3
2.2	計画	3
第 3 章	実験装置や開発機械	5
3.1	全体機能とサブ機能の構造	5
3.2	〇〇機能の設計	5
3.3	××機能の開発	5
3.4	△△機能の実現	5
謝辞		7
参考文献		9

図目次

1.1	Sample figure	1
-----	-------------------------	---

表目次

1.1	Sample table	1
-----	------------------------	---

第 1 章

序論

第 1 章では、～を述べる.

1.1 背景

図の参照は Fig. 1.1 とする.

表の参照は Tab. 1.1 とする.

参考文献の参照は [1] とする.

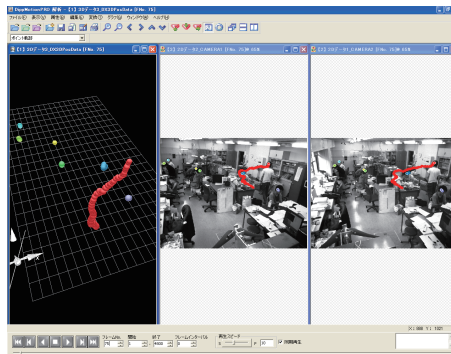


Fig. 1.1 Sample figure

Table. 1.1 Sample table

Item	Spec.	Quantity
A	high	10
B	low	100

1.2 従来研究の技術動向

1.3 本論文の目的

1.4 本論文の構成

本論文は、全 x 章から構成される。

第 2 章「理論と実施計画」では、～を述べる。第 3 章「実験装置や開発機械」では、～を述べる。第 4 章「実験」では、～を述べる。第 5 章「結論」では本論文の結論と今後の課題を述べる。

第 2 章

理論と実施計画

第 2 章では、～を述べる．

2.1 理論

2.2 計画

第 3 章

実験装置や開発機械

第 3 章では、～を述べる．

3.1 全体機能とサブ機能の構造

3.2 ○○機能の設計

3.3 ××機能の開発

3.4 △△機能の実現

第 4 章

実験

第??章では、～を述べる.

4.1 ○○の実験

4.1.1 ○○の実験目的

4.1.2 ○○の実験手順

4.1.3 ○○の実験結果

4.1.4 ○○の実験考察

4.2 ××の実験

謝辞

本論文の研究と執筆にあたりその細部に至るまで終始懇切なる御指導と御鞭撻を賜りました，埼玉大学大学院理工学研究科 ○○○○教授に謹んで深謝の意を申し上げます。

本研究を共同遂行して頂いた，○○○○氏に御礼申し上げます。

本研究に懇切なる御助言を頂いた，○○○○氏に御礼申し上げます。

研究室において常に熱心な御討論を頂きました，OB・学生の方々に感謝の意を表します。

○○○○について有益なご助言を数多く賜りました○○○○氏（○○○○株式会社），に深謝申し上げます。

参考文献

- [1] 広瀬, 米田: “実用的 4 足歩行機械の開発に向けて”, 日本ロボット学会誌, Vol.11, No.3, pp.360-365, 1993.
- [2] D. C. Kar: “Design of Statically Stable Walking Robot: A Review,” J. of Robotic Systems, Vol.20, No.11, pp.671-686, 2003.
- [3] H. Tsukagoshi, S. Hirose and K. Yoneda: “Maneuvering Operations of a Quadruped Walking Robot,” Advanced Robotics, Vol.11, No.4, pp.359-375, 1997.
- [4] 米田, 大隅, 坪内: “ここが知りたいロボット創造設計”, 講談社, 2005.
- [5] 不二越ハイドロニクスチーム: “新・知りたい油圧”, ジャパンマシニスト社, 1993.