

東京大学大学院 工学系研究科 航空宇宙工学専攻  
修士論文

# 宇宙機ドッキングシステムの耐故障制御

37-226332 加藤 嵩大

指導教員: カーン・サミール 准教授

2023 年 11 月 27 日 提出

# 概要

近年の宇宙ってほんますごい

# 目次

概要 .....	i
1 序論 .....	1
1.1 L <sup>A</sup> T <sub>E</sub> X はオワコンだ .....	1
1.1.1 L <sup>A</sup> T <sub>E</sub> X はコンパイルが遅い .....	1
1.2 Typst は優秀だ .....	1
1.2.1 エレガントに書ける .....	1
2 先行研究 .....	2
参考文献 .....	3

# 第 1 章

## 序論

今日はいい天気ですね [1] ですよ.

### 1.1 L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X はオワコンだ

#### 1.1.1 L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X はコンパイルが遅い

### 1.2 Typst は優秀だ

#### 1.2.1 エレガントに書ける

# 第 1 章

## 先行研究

## 第 1 章

## 参考文献

- [1] T.-Y. Lee and J.-K. Shim, “Forward kinematics of the general 6–6 Stewart platform using algebraic elimination”, *Mechanism and Machine Theory*, no. 9, pp. 1073–1085, 2001, doi: [https://doi.org/10.1016/S0094-114X\(01\)00034-9](https://doi.org/10.1016/S0094-114X(01)00034-9).