第1章

robocon.tex のかうせい

校正科学科 nkym

2019.11.09 早朝

はじめに

table が気持ち悪い上に、幅がはみ出ちゃってるので、なんとかしたい。

1.1 修正案

この文が折り返されるところまでが contents の幅ですううううううううううううううううううううううううううううう

inside にはみ出てると、最悪 table の上からホチキス留めされます。

outside の余白は欄外脚注のためのスペースです。でもここの幅はかなり小さいので、脚注は footnote に出してください。

table の修正案をいくつか挙げるので、なんとかしてください。

ここは余 白じゃな

くて欄外

表 1.1 オリジナル。さすがにはみ出すぎ。(奇数ページ)

| 質量 <i>M</i> [kg] | 角加速度 $\ddot{q} [{ m rad/s^2}]$ | 加速度 - \dot{q} [m/s] | 最大応力 σ [Pa] | 変位 $\delta_z[{ m m}]$ | 重心の鉛直方向回 $慣性モーメント$ | |
|---------------------|---------------------------------|--------------------------|----------------------|-----------------------|----------------------|--|
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} | |

ここは余

白じゃな

くて欄外 脚注のス ペース。 この幅に抑えてください。この幅に抑えてください。この幅に抑えてください。この幅に抑えてください。この幅に抑えてください。

 \leftarrow leftest

 $\mathrm{rightest} \to$

表 1.2 オリジナル。さすがにはみ出すぎ。(偶数ページ)

| 質量 <i>M</i> [kg] | 角加速度 $\ddot{q} [\mathrm{rad/s^2}]$ | 加速度 q [m/s] | 最大応力 σ [Pa] | 変位 $\delta_z[{ m m}]$ | 重心の鉛直方向回り 慣性モーメント $I_{S_0} [\mathrm{gmm}^2]$ |
|---------------------|-------------------------------------|-----------------------|----------------------|-----------------------|--|
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

表 1.3 \small で表内の text size を小さくした。これでもまだ少しはみ出てる。

| 質量 <i>M</i> [kg] | 角加速度 $\ddot{q} [\mathrm{rad/s^2}]$ | 加速度 ġ [m/s] | 最大応力 σ [Pa] | 変位 $\delta_z[{ m m}]$ | 重心の鉛直方向回り 慣性モーメント $I_{S_0} [\mathrm{gmm}^2]$ |
|---------------------|-------------------------------------|-----------------------|----------------------|-----------------------|--|
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

表 1.4 array.sty を使用して、ソースをきれいにした。

| 質量 | 角加速度 ::[1/21 | 加速度 | 最大応力 | 変位 | 重心の鉛直方向回り 慣性モーメント |
|--------|--------------------------------|-------------------------|----------------------|-----------------------|-----------------------------|
| M [kg] | $\ddot{q} [\mathrm{rad/s^2}]$ | $\dot{q}[\mathrm{m/s}]$ | σ [Pa] | δ_z [m] | $I_{S_0} [\mathrm{gmm}^2]$ |
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

表 1.5 tabular の横幅を最大(\linewidth)にして、最後の列以外の幅指定を自動にした。tabularx.sty を使用。

| 質量 <i>M</i> [kg] | 角加速度 \ddot{q} [rad/s ²] | 加速度 ġ [m/s] | 最大応力 σ [Pa] | 変位 $\delta_z[{ m m}]$ | 重心の鉛直方向回り 慣性モーメント I_{S_0} [gmm 2] |
|---------------------|---------------------------------------|-----------------------|----------------------|-----------------------|--|
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

表 1.6 line skip を微調整。というかゼロにした。

| 質量 <i>M</i> [kg] | 角加速度 $\ddot{q} [\mathrm{rad/s^2}]$ | 加速度 ġ [m/s] | 最大応力 σ[Pa] | 変位 $\delta_z\left[ext{m} ight]$ | 重心の鉛直方向回り 慣性モーメント $I_{S_0}\left[\mathrm{gmm}^2\right]$ |
|---------------------|-------------------------------------|-----------------------|----------------------|----------------------------------|---|
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

1.1 修正案 3

表 1.7 bottom の line で揃える。

| | | | | | 重心の鉛直方向回り |
|-------------------|--------------------------------|-------------------------|----------------------|--------------------------|----------------------------|
| 質量 | 角加速度 | 加速度 | 最大応力 | 変位 | 慣性モーメント |
| $M [\mathrm{kg}]$ | $\ddot{q} [\mathrm{rad/s^2}]$ | $\dot{q}[\mathrm{m/s}]$ | σ [Pa] | $\delta_z [\mathrm{m}]$ | $I_{S_0} [\mathrm{gmm}^2]$ |
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

表 1.8 慣性モーメントのところの line skip だけをゼロに。

| 質量 <i>M</i> [kg] | 角加速度 $\ddot{q}[\mathrm{rad/s^2}]$ | 加速度 ġ [m/s] | 最大応力 σ [Pa] | 変位 $\delta_z[{ m m}]$ | 重心の鉛直方向回り 慣性モーメント $I_{S_0} [\mathrm{gmm}^2]$ |
|---------------------|-----------------------------------|-----------------------|----------------------|-----------------------|---|
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

表 1.9 bottom の line で揃える。

| 質量 | 角加速度 | 加速度 | 最大応力 | 変位 | 重心の鉛直方向回り 慣性モーメント |
|--------------------|--------------------------------|-------------------------|----------------------|--------------------------|---------------------------|
| $M [\mathrm{kg}]$ | $\ddot{q} [\mathrm{rad/s^2}]$ | $\dot{q}[\mathrm{m/s}]$ | σ [Pa] | $\delta_z [\mathrm{m}]$ | $I_{S_0}[\mathrm{gmm}^2]$ |
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

表 1.10 単位の column を揃えた。

| 質量 | 角加速度 | 加速度 | 最大応力 | 変位 | 重心の鉛直方向回り 慣性モーメント |
|-------------------|------------------------------|-------------------------|----------------------|--------------------------|-----------------------------|
| $M [\mathrm{kg}]$ | $\ddot{q}[\mathrm{rad/s^2}]$ | $\dot{q}[\mathrm{m/s}]$ | σ [Pa] | $\delta_z [\mathrm{m}]$ | $I_{S_0} [\mathrm{gmm}^2]$ |
| 1.07 | 4.25×10^{-1} | 4.25×10^{-1} | 9.28×10^{6} | 2.19×10^{-3} | 1.02×10^{8} |

個人的には、表 1.6 か 1.8 がおすすめです。