Template CN

author

2023年4月13日

中文模板

1 公式案例

$$\begin{cases}
F_{total} = F_0 \sum_{k=0}^{\infty} \frac{1}{6k+1} g(k) \cos[(6k+1)p\omega_r t - (6k+1)p\theta] \\
F_0 = \frac{6\sqrt{2}NI}{\pi p} \\
g(k) = \sin\frac{(6k+1)\pi}{2} \sin\frac{(6k+1)\pi}{6}
\end{cases} \tag{1}$$

$$u = Ri + p\psi \tag{2}$$

$$T_{dq}u = T_{dq}RT_{dq}^{-1}T_{dq}i + T_{dq}p\psi$$
 (3)

$$T_{dq}u = T_{dq}RT_{dq}^{-1}T_{dq}i + T_{dq}[pLi + p\psi_m]$$

$$(4)$$

$$T_{dq}u = T_{dq}RT_{dq}^{-1}T_{dq}i + T_{dq}pLi + T_{dq}p\psi_m$$
 (5)

$$T_{dq}u = T_{dq}RT_{dq}^{-1}T_{dq}i + T_{dq}\frac{Li}{dt} + T_{dq}\frac{\psi_m}{dt}$$
(6)

$$T_{dq}u = T_{dq}RT_{dq}^{-1}T_{dq}i + T_{dq}\frac{LT_{dq}^{-1}T_{dq}i}{dt} + T_{dq}\frac{\psi_m}{dt}$$

$$(7)$$

$$(T_{dq}u) = (T_{dq}RT_{dq}^{-1})(T_{dq}i) + T_{dq}\frac{LT_{dq}^{-1}(T_{dq}i)}{dt} + T_{dq}\frac{\psi_m}{dt}$$
(8)

$$u_{dq} = Ri_{dq} + T_{dq}L\frac{T_{dq}^{-1}i_{dq}}{dt} + T_{dq}\frac{\psi_m}{dt}$$
(9)

$$u_{dq} = Ri_{dq} + T_{dq}L\frac{T_{dq}^{-1}}{dt}i_{dq} + T_{dq}LT_{dq}^{-1}\frac{i_{dq}}{dt} + T_{dq}\frac{\psi_m}{dt}$$

$$(10)$$

2 数学花体字 2

2 数学花体字

 \mathcal{R}

 \mathbb{R}

 \mathscr{R}

R

参考文献 A 附录