日本語レポートテンプレート

和田健太郎

2015年7月21日

1 はじめに

はじめに. [1]

参考文献

 $[1] \begin{tabular}{ll} Samuel R. Buss, "Introduction to Inverse Kinematics with Jacobian Transpose, Pseudoinverse and Damped Least Squares methods" \\ \end{tabular}$