

# ああ産技大紀要フォーマットについて

中鉢 欣秀\*

## Co-creative Software Development

Yoshihide Chubachi\*

### Abstract

Abstract in English. (approx. 100 Words)

Keywords: Keywords in English. (approx. 5 Keywords)

#### 1. はじめに

本稿では産業技術大学院大学紀要のフォーマットについて記す。Tex のフォーマットを使う執筆者はこのファイルの設定を変えずに、このファイルの中身を書き換えて使うこと。

#### 2. 標題等について

##### 2.1. 原稿

原稿は、日本語もしくは英語による完全版下 (camera ready) 原稿とする。製版後の校正は原則として不可能であるため、誤字や脱字がないよう、特に念を入れて仕上げる。刷り上がりは、6 頁以上が望ましい。

##### 2.2. 標題

標題は和文ならびに英文とする。英文原稿の場合は、和文表題を記述するところに英文標題を記述し、通常の英文標題のところは削除すること。

##### 2.3. 著者名・所属

著者名も英文による原稿の場合は、通常の和文著者名のところに英文で記述し、英文著者名のところは削除すること。所属も英文で記述すること。

##### 2.4. アブストラクト・キーワード

和文ではなく英文で記述すること。アブストラクトは 100 語程度とし、キーワードは 5 つ程度とする。

##### 2.5. 標題等の割付

別紙産技大紀要カメラレディ用見本に従って、[和文標題、和文著者名、英文標題、英文著者名、英文アブストラクト、英文キーワード、所属] の割付を行う。

#### 3. 本文について

##### 3.1. 余白

天地左右余白 (マージン)・段間余白 (コラムスペース) も産技大紀要カメラレディ用見本に従う。

##### 3.2. 見出し

原稿には、大見出し、中見出しなどを設け、それらを明瞭に区分する。さらに細分を要するときは、著者の分類に委ねる。

##### 3.3. 句読点

句読点には、全角ピリオド (.), 全角コンマ (,) を用いること。

#### 4. 図・表について

##### 4.1. キャプション

図・表には、図 1, 図 2, 表 1, 表 2 のように論文全体で通し番号をつけること。表のキャプションは表の上に、図のキャプションは図の下につけること。図・表ともに配置は中央揃えにすること。英文の場合には、Fig. 1, Fig. 2, Table 1, Table 2 のように、番号をつけること。通し番号、標題は本文と同じ書体を使用すること。multicols を用いたため figure 環境, table 環境は使えない。通常の caption が使えないため、代わりに figcaption, tblcaption を用いて図と表の caption をつけること。以下に例を示す。

表 1: 表のキャプション

A	B	C
A <sub>1</sub>	B <sub>1</sub>	C <sub>1</sub>
A <sub>2</sub>	B <sub>2</sub>	C <sub>2</sub>
A <sub>3</sub>	B <sub>3</sub>	C <sub>3</sub>
A <sub>4</sub>	B <sub>4</sub>	C <sub>4</sub>

#### 4.2. 図の中の文字等

図・表は、印刷に十分耐えうるものでなければならない。刷り上がり時の文字が小さすぎないように十二分に配慮し、線の太さにも注意する。

#### 4.3. 色刷り

図・表に色刷りを必要とする場合は、別途連絡すること。ただし、製本上の都合で色刷り頁を設けることができない場合もありうる。

### 5. 参考文献について

参考文献は、通し番号とし、本文中では、当該事項または人名などの参考とする後に、[1], [2]–[4] のように記す。文章の末尾に記す必要がある場合には、句読点の前に記す。参考文献は、原則として、雑誌の場合は、著者、標題、雑誌名、巻、号、頁、年の順に記す。また、著書の場合は、著者、書名、発行所、発行年の順に記す。参考文献例を本文の最後に挙げるので参考されたい。

### 6. おわりに

本稿では産業技術大学院大学紀要のフォーマットについて記した。

#### 参考文献

- [1] S. Hutchinson, G. D. Hager and P. I. Corke, “A Tutorial on Visual Servo Control,” *IEEE Trans. Robotics and Automation*, Vol. 12, No. 5, pp. 651–670, 1996.
- [2] 吉川恒夫, “ロボット技術,” 計測と制御, Vol. 41, No. 1, pp. 17–21, 2002.
- [3] M. W. Spong, S. Hutchinson and M. Vidyasagar, *Robot Modeling and Control*, John Wiley & Sons, 2006.
- [4] 有本 卓, 新版 ロボットの力学と制御, 朝倉書店, 2002.