余白 25mm

日本語表題：ゴシック体・14pt（欧文 Arial・14pt）
―日本語副題：ゴシック体・12pt(欧文 Arial・12pt)―

English Title: Times New Roman, 12pt
-Englsih Subtitle: Times New Roman, 10pt-

正　新宿大五朗（機械大）　○准　渋谷　次郎（ロボメカ電機）
学　東京　学（西大）　［日本語著者名：明朝体 10pt］

Daigoro SHINJUKU, Kikai University, daig_shinj@kikai.ac.jp
Jiro SHIBUYA, Robomec Electric Corporation
Manabu TOKYO, Nishi University
[Authors' names and Affiliations: Times New Roman, 9pt]

余白 25mm 以上　　余白 25mm 以上

Papers submitted must be original, and previously unpublished. The responsibility for the contents of published articles rests solely with the authors and not the society. Copyright of the papers published belongs to the JSME (Japan Society of Mechanical Engineers). [Abstract: Times New Roman, 9pt, 100-150words]

***Key Words*:** Robot, Manipulation,… (no more than five words) [Times New Roman, 9pt]

1.　緒言（大見出し：ゴシック体・10pt・強調文字・中央寄せ）

余白 15mm

本文：明朝体・9pt（欧文 Times New Roman, 9pt）、文字間隔は 1 行 26 文字程度、行間隔は 4.2mm 程度にして下さい。

1.1 論文作成に関する注意事項を以下に示します。（中見出し：ゴシック体・9pt・強調文字・左寄せ）

・用紙サイズ：A4（210×297mm）とします。
・用紙マージン：上下 25mm。日本語表題から ***Key Words*** までの 1 段組の部分は、左右 25mm 以上空けて下さい。本文からは 2 段組とし、左右 15mm、段間は 6mm とします。
・文字のフォント、大きさ：表 1 を参照下さい。
・図の画質：300dpi 以上の画質の高いものにして下さい。
・図・表のタイトル：図のタイトルには「Fig.# English title」、表のタイトルには「Table # English title」という形式を用い、文中ではそれぞれ「図#」、「表#」という表現にして下さい。
・グラフの軸タイトル：各軸のタイトルに変数記号だけを記述するのは避けて下さい。図 1 に示すように、軸を表す語句ならびに単位を記入して下さい。
・式：以下に示すように、右寄せで番号をふり、式は中央に配置して下さい。文中では「式(1)」と表現して下さい。

$$M\ddot{r}_{str1} + F_{frk} = Mg \qquad (1)$$

・単位：SI 単位系とします。
・本文中に文献を引用する場合、引用を表す語句や文の後ろに文献番号（例えば[1]）を振って下さい。文献を主語や目的語などに用いる場合、「文献[1]では、・・」などのようにして、番号のみの表現を避けて下さい。
・連名の場合には講演発表者氏名の前に○印をつけて下さい。
・作成した論文は PDF ファイル形式に変換し、PDF ファイルのみを学会本部へ提出して下さい。PDF ファイルの提出は本講演会ホームページ記載のアップロードのページの指示に従って下さい。

※　ただし、PDF ファイルの容量は 1MB 以下、論文のページ数は 2 頁以上 4 頁以下とします。なお、印刷原稿の提出は不要ですので、郵送しないで下さい。

※　講演番号、講演会名、ページ番号は記載しないようにして下さい。

Table 1 Type size and typefaces for papers

適用場所	日本語	欧文
標準のフォント	明朝体 9 pt	Times New Roman 9 pt
日本語表題	ゴシック体 14 pt	Arial 14 pt
日本語副表題	ゴシック体 12 pt	Arial 12 pt
英語表題		Times New Roman 12 pt
英語副表題		Times New Roman 10 pt
日本語著者名	明朝体 10 pt	
英語著者名		Times New Roman 9 pt
アブストラクト・キーワード		Times New Roman 9 pt
大見出し	ゴシック体 10 pt	Arial 10 pt
中見出し	ゴシック体 9 pt	Arial 9 pt
図・表の番号・タイトル		Times New Roman 9 pt
文献	明朝体 8 pt	Times New Roman 8 pt

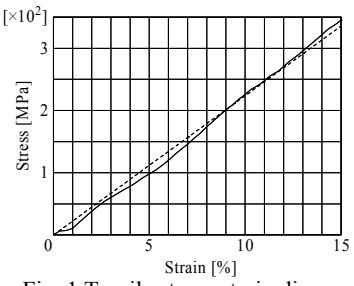

Fig. 1 Tensile stress-strain diagram

文　献

余白 15mm

[1]　新宿大五朗，渋谷次郎，東京　学，"キャスティングマニピュレーションに関する研究（第 1 報，可変長の紐状柔軟リンクを有するマニピュレータの提案とそのスイング制御法）"，機論 C 編，vol.64-626 , pp.3854-3861, 1998.
[2]　Shinjuku, D., Shibuya, J. and Tokyo, M., "Swing Motion Control of Casting Manipulation," *IEEE Control Systems*, vol.19-4, pp.56-64, 1999.

段間隔 6mm

余白 25mm