

第〇〇回制御部門マルチシンポジウムサンプル原稿

〇制御 太郎 (計測大学)

Sample Manuscript for the 〇〇th Multi-Symposium on Control Systems

*T. Seigyo (Keisoku University)

Abstract— This document describes guidelines to prepare acceptable manuscripts for the upcoming SICE conference. All manuscripts should be prepared in Portable Document Format (PDF) and should be uploaded to the conference's online submission system, no later than the prespecified deadline.

Key Words: Electronic paper submission, manuscript format, L^AT_EX

1 はじめに

第〇回制御部門マルチシンポジウムでは、原稿をPDFでご用意いただき、シンポジウムホームページ¹⁾からアップロードしていただきます。原稿提出締め切りに遅れないようご提出ください。使用言語は日本語または英語です。講演申込時に指定した著者、題目等は原則として変更することができませんのでご注意ください。

2 テンプレートファイル

シンポジウムホームページ¹⁾からテンプレートファイルをダウンロードします。pLaTeX2.09 または pLaTeX2e を使用される場合は、sample_utf8.zip (UTF8 版)、sample_euc.zip (EUC 版)、または sample_sjis.zip (SJIS 版) のいずれかをダウンロードして解凍してください。sample.tex をコンパイルするとこの文書が生成されます。Microsoft Word を使用される場合は sample.doc をご利用ください。それ以外のワードプロセッサをご使用の方は、本サンプルと体裁がなるべく近くなるよう原稿を作成ください。

3 原稿の体裁

電子投稿システムでは以下の条件を満たすファイルのみアップロード可能です。

- ファイルタイプ: PDF version 1.3 以上
- ファイルサイズ: 5M バイト以下
- ページ数: 8 ページ以内
- 用紙サイズ: A4 (US Letter は不可)

3.1 全体の体裁

縦 250 mm, 横 170 mm の枠内に収まるようにしてください。余白は、上 20 mm, 下 27 mm, 左 20 mm, 右 20 mm とします。活字の大きさは、日本語タイトル 16 ポイント、著者名、英文タイトルと著者名 12 ポイント、章タイトル 11 ポイント、節タイトル 10 ポイント、本文の活字 10 ポイントを目安としてください。原稿は、

- 邦文題名
- 邦文著者名 (登壇者に〇印) と著者所属
- 英文題目
- 英文著者名 (登壇者に*印) と英文著者所属

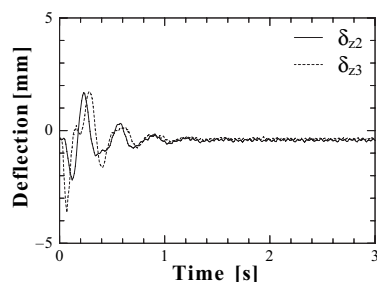


Fig. 1: A sample figure.

- 英文アブストラクト (100 ワード程度)
- 本文、参考文献

の順に書いてください。英文アブストラクトまでを 1 段組、本文・参考文献を 2 段組にしてください。

3.2 図と表

図と表は、Fig. 1, Table 1 のように番号を振り (Fig. 1 参照)、図説、図中の説明文は英文で記入してください。本文で引用する場合も「Fig. 1 に示す」などのように Fig. と Table を使用してください。

図や表中の文字が小さくなりすぎないように、線が細くなりすぎないように気をつけてください。また図の画質が落ちないように注意してください。特に Microsoft Word などでは JPEG 画像を貼り付けると、一度圧縮されている画像が再圧縮されるので画質が劣化するようです。画質の良い (圧縮率の低い) 画像フォーマットを選ぶなど、各自ご配慮ください。

3.3 参考文献

文献の引用は本文中に²⁾のように書き、本文の最後にまとめて記述します。次のフォーマットを推奨します。

(a) 雑誌論文の場合

番号) 著者: 論文題目, 雑誌名, 巻 (太字) -号, 始ページ/終ページ (年)

(b) 単行本の場合

番号) 著者: 書名, 始ページ/終ページ, 発行所 (発行年)

参考文献

1) <https://mscs2025.sice-ctrl.jp/>

2) 計測太郎, 制御次郎: 計測と制御の明るい未来を目指して, 第 12 回計測自動制御学会制御部門大会予稿集, 1/4 (2012)