

Univ Lab name

1 はじめに

\abstract{100words abstract}にアブストラクトを英語、100ワード程度で記述してください。

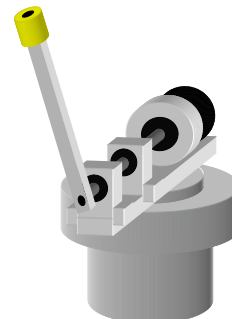


Fig. 1: furuta pendulum

Tab. 1: variables

| | |
|----------|-------------|
| x | position[m] |
| θ | angle[rad] |

2 研究室識別子

研究室の識別子は以下のようにお願いします。

- 野中研究室 →No
- 釜道研究室 →Ka
- 岩瀬研究室 →Iw
- 三平研究室 →Sa
- 山北研究室 →Ya
- 汐月研究室 →Si
- 松永研究室 →Ma
- 石川研究室 (東京電機大学) →Is
- 大貝研究室 →Og
- 大山研究室 →Oy
- 大須賀・石川研究室 →Os
- 畠山研究室 →Ha
- 鈴木研究室 →Su

個人の識別子は、HP に上がっている名簿より各自確認して下さい。

参考文献

- [1] R.E.Kalman:"When Is a Linear Control System Optimal ?",ASME,1964

3 内容

A4, 4~6 ページに収まるようにしてください. 図はカラーでも, 白黒でも構いません. 見えるようにしてください. Fig.1, Tab.1, 参考文献 [1].