日本ロボット学会誌論文投稿フォーマット(邦文題名)
Macintosh/Windows 対応版

ロボット太郎*1，ロボット花子*2，邦文著者名*2

Template for Journal of RSJ

Taro Robot*1, Hanako Robot*2 and Name of Authors*2

The Robotics Society of Japan (RSJ) has designed an MS-Word template file for the Journal of Robotics Society of Japan (JRSJ). RSJ does not recommend authors to use MS-Word but it is possible to submit articles to JRSJ using this template file for review process. If you use this template, you must make the final manuscript by the text format. Note that the page charge for MS-Word manuscripts is higher than that for LaTeX ones. Also note that the typeset results in the published journal may be significantly different from the appearance of the MS-Word output.

Key Words: Robot, Manipulator, Humanoid, Feedback Control, Joint

1. 総則

(I)論文原稿は，刷り上がりイメージに準じた体裁の原稿にて提出する．以下，これを割付原稿とよぶ．(II)掲載までの期間の短縮，及び誤植や校正ミスの減少のため，掲載が決定した原稿のデータファイルを電子媒体にて提出することを推奨する．以下，これを電子原稿とよぶ．(III)論文原稿の正本は割付原稿とし，電子原稿に優先する．なお印刷版下は，日本ロボット学会（以下，本学会と記す)にて，電子原稿を利用して割付原稿に沿うように作成する[1][2].

なお，このテンプレートファイルは，３章で述べる割り付け原稿および査読のための電子投稿用原稿を作成するための助けてとして提供されている．電子投稿には，適当なソフトウェアを用いて PDF 原稿を作成の上，投稿を行うこと．また，最終原稿の提出に際しては，I.論文取扱規則の 5. 電子原稿作成方法を熟読の上，電子原稿を作成し学会に提出すること．このテンプレートにより作成された MS-Word 形式のファイル形式による電子原稿提出は，受け付けていない．上記取扱規則で述べられているように，割り付け原稿，およびプレーンテキストもしくは LaTeX により作成された電子原稿を提出すること．また，本テンプレートファイルを使用した原稿と，掲載時の体裁との間には，ページ数をはじめ，大きな差が生じる可能性があることに十分留意の上使用されたい.

原稿受付　2007 年 1 月 1 日
*1 日本ロボット大学
*2 日本ロボット技術研究所
*1 Nihon Robot University
*2 Nihon Robotics Laboratory

2. 原稿の構成内容と順序

原稿には，下記の内容を指定の順序で記載する．(I) 本体 1. 邦文題名（和文論文のみ）2. 邦文著者名(和文論文のみ) 3. 英文題名 4. 英文著者名 5. 英文要旨 6. キーワード(英語）7. 本文 8. 謝辞（ある場合のみ）9. 参考文献 10. 付録（ある場合のみ）11. 著者紹介（総合論文・学術・技術論文・解説論文のみ)

3. 割付原稿作成方法

3.1 割付原稿

割付原稿とは，著者が刷り上がりを想定して，文章や図表を割り付けて作成した原稿をいう．文章や図表の内容および分量の確認と，図表等の配置の指示が目的である．そのまま印刷に用いるカメラレディ原稿とは異なり，出版に際しては，

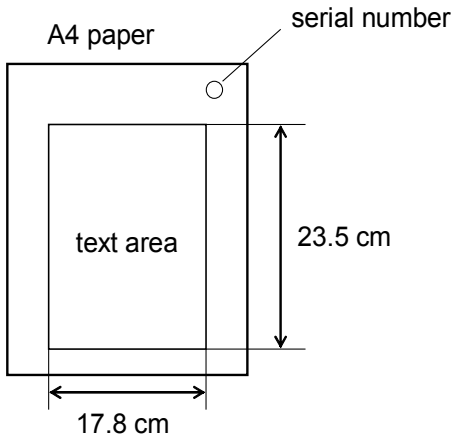

Fig. 1 Text Area

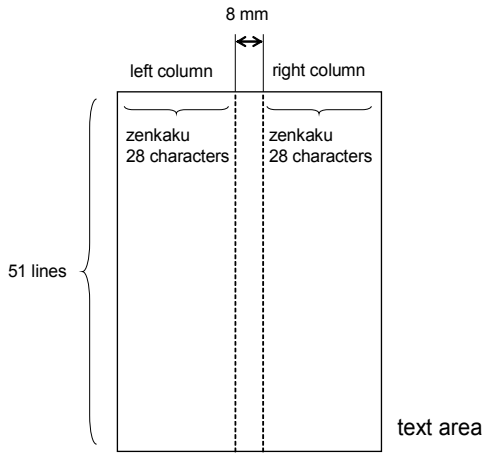

Fig. 2 Text Layout

別途印刷版下を本学会にて作成する．よって，印字の書体・大きさ・品質や配置の厳密性などは要求されない．（切貼りやコピーなどを用いて作成しても，なんら問題はない．ただし，色は黒とする．）

3.2 原稿1 ページの寸法と分量

1）原稿の用紙はA4 判用紙を縦長に用いる．このうち，文章および図表を配置できる有効領域は，縦 23.5［cm］× 横 17.8[cm]（Fig. 1)．(この大きさが，刷り上がりの1 ページの寸法に相当する．）

2）有効領域に記載できる分量は，和文本文における割付に換算して，全角28[字］×51[行］× 2[段］とする(Fig. 2)．本要領「3.4 本体の体裁」で定める割付体裁の寸法は，これを基準に用いる．3）文章および図表は，必ず有効領域内に割付配置し，余白に原稿本体の通し番号を記入する．

3.3 表記上の注意

1)和文文章は，口語体文章とする．また，常用漢字を用い，仮名遣いなどは現代表記法に準拠する．（常用漢字表・現代仮名遣いの要領・送り仮名の付け方，などを目安とする．例えば，「現代国語表記辞典」(三省堂)や日本ロボット学会のホームページに掲載されている用字・用語表等を参照．）

2）句読点は，全角文字の『．』(ピリオド)と『，』(コンマ)を用いる．「。」「、」は，使用しない．

3）欧字は，半角文字を原則とする．

4）単位系は，SI 単位系が望ましい．また，単位の記号は，[kg］[m］のように［ ］で囲む．

5）文字はプリンタあるいはタイプライタの利用が望ましい．手書きでも可とするが，和文においては楷書，英文においては活字体とする．

3.4 本体の体裁

1）邦文題名は，1ページ目の上の4行目から2行分の幅を1行として，中央揃えで記載する．ただし，題名が24字以上の場合は，4行分の幅を2行として中央揃えで記載する．

2）邦文著者名は，邦文題名から1行あけて中央揃えで記載する．名前の後には，著者所属を 参照するために上付で *1 *2 と 番号を付記する．

3）英文題名は，邦文著者名から1行あけて中央揃えで記載する．改行を要する場合は，3行分をとる．

4）英文著者名は，英文題名から1行あけて中央揃えで記載する．なお，著者が複数の場合，最後の著者名とその直前の著者名の間はandで区切り，それ以外の著者名はコンマで区切る．

5）英文要旨は200語(研究速報に限り100 語)以内とし，英文著者名から1行あけて記載する．用紙の有効領域の内側左右約1.2[cm]を余白とし，1段組とする．行末をそろえる必要はない．また，行末にかかる一つの単語をハイフンで切り，次の行頭に続けることはしない．

6）キーワードは，英文要旨から1行あけて，Key Words:の文字列に続き，英文で5語句程度を記載する．なお，記載幅は，英文要旨と同一とする．

7）投稿に関わる脚注(原稿受付日，著者の所属，発表状況)記載欄を，1ページ目左段の最下 行より3行確保する．著者所属が複数の場合は，増加数分の行を追加する．なお，記入は本学会が行なう．

8）本文は，キーワードから1行空けて書く．1段当たり全角28 字分の幅で，2段組とする．

9）章見出しは，2行どり・中央揃えとする．ただし，22字以上は改行を要するので，3行どりとする．

10）節・項の見出しは，行の左より1文字分下げる．文章は，次の行からはじめる．

11）数式の取り扱いについては，本要領「3.5 数式の取扱」に従う．

12）図表の取り扱いについては，本要領「3.6 図表の取扱」に従う．

13）本文中での参考文献引用の明記は，[1］[2]...と通し番号を付し，上付にはしない．

14）参考文献リストは，参考文献という見出しを中央揃えで記したのち，番号順に下記のように記載する．

3.5 数式の取扱

1）数式は，原則として行の中央に置く．

2）必要とする行数は，本誌既掲載の例を参考とする．

3）式番は数式の右側に半角数字でふり，( ) で囲む．

4）本文中で式を指示する場合は，式(1)などとする．なお，複数の式を同時に指示する場合は，式(1)(2)などとする．

$$\tau = J^T f \tag{1}$$

3.6 図表の取扱

1）図表は，本文記述の近くに割り付ける．

2）図表が1段の幅に収まらない場合は，2段の幅に渡り記載することができる．

3）図表の横に余白ができても，その余白部に本文を記入してはならない．

4）図表と本文，あるいは図表相互の間は，1行以上の間隔を

Table 1 Page Charge

		LaTeX manuscripts	Non-LaTeX manuscripts
Standard pages	When the first author is an RSJ member	15,000 yen/page	20,000 yen/page
	Otherwise	20,000 yen/page	25,000 yen/page
Extra pages	When the first author is an RSJ member	30,000 yen/page	35,000 yen/page
	Otherwise	40,000 yen/page	45,000 yen/page

空ける．
5) 図表は，本要領「4. 付属体作成方法」に従ってオリジナルを作成し，64%(長さ比)に縮小したものを貼付する．
6) 図番はFig. 1 Fig. 2 … とふる．図題は，図の下に図番に続けて記載する．なお，図中の説明及び図題はともに英文とする．
7) 表番は，Table 1 Table 2 … とふる．表題は，表の上に表番に続けて記載する．なお，表中の説明及び表題はともに英文とする．
8) 本文中での図あるいは表の指示は，Fig. 1 あるいはTable 2 などとする．
9) 図題あるいは表題が1行に収まる場合は，中央揃えとする．1行に収まらない場合は，

Fig.9 An example of a long caption which requires two lines description

のようにする．
10) 写真は，図として扱う．

参考文献

[1] 著者:書名．引用ページ,出版社,発行年．(和文の例)
[2] Author(s): Book Title. pp. XX-YY, publisher, year. (英文の例)
[3] 著者:“題名”,掲載誌名,巻,号,ページ,発行年．(和文の例)
[4] Author(s): “Title,” Name of Journal, vol. W, no. X, (英文の例) pp. YYY-ZZZ, year.
[5] 高橋,吉田,坪内,木下:“論文原稿作成の手引”,日本 ロボット学会誌, vol. 11, no. 7, pp. 88-99,1993.
[6] K. Yoshida, T. Tsubouchi and G. Kinoshita: “Instruction of making your manuscript,” J. of the Robotics Society of Japan, vol. 11, no. 7, pp. 88-99, 1993.
[7] 吉田,坪内:“論文作成のしおり”,日本ロボット学会第 11 回学術講演会予稿集,pp. 1-5,1993.
[8] K. Takahashi and G. Kinoshita: Guide Lines for Writing Your Paper. pp. 6-10, The Robotics Society Press, 1994.
[9] H. Asama: “Fundamental writing,” Proc. of Int. Conf. Technical Writing, Tokyo, Japan, Apr. 1994, pp. 2001-2006.

ロボット太郎（Taro Robot）
1901年1月1日生．1985年日本ロボット大学大学院博士課程修了．博士（工学）．1996年より日本ロボット技術研究所研究員．2000年より日本ロボット大学工学部機械工学科助教授．現在に至る．ヒューマノイドロボットの運動軌道生成に興味を持ち，ロボットハンド，ロボット機構の力学と制御に関する研究を行っている．IEEE，日本機械学会会員．
（日本ロボット学会正会員）

ロボット花子（Hanako Robot）
1901年1月1日生．1985年日本ロボット大学大学院博士課程修了．博士（工学）．1996年より日本ロボット技術研究所研究員．現在に至る．ヒューマノイドロボットの運動軌道生成に興味を持ち，ロボットハンド，ロボット機構の力学と制御に関する研究を行っている．IEEE，日本機械学会会員．
（日本ロボット学会正会員）