

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。

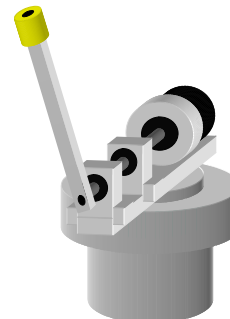


Fig. 1: furuta pendulum

2 研究室識別子

- 松永研究室 → Ma
- 劉研究室 → Li
- 大山研究室 → Os
- She 研究室 → Sh
- 三平研究室 → Sa
- 山北研究室 → Ya
- 野中研究室 → No
- 大貝研究室 → Oh
- 石川研究室 → Is
- 岩瀬研究室 → Iw
- 汐月研究室 → Si
- 畠山研究室 → Ha

- 山北研究室 東工 大作 → Ya-A
- 山北研究室 東工 大吉 → Ya-B
- 山北研究室 東工 大三郎 → Ya-C

識別子以下のアルファベットは最上級生からの順に
A,B,C... と振って下さい

x	position[m]
θ	angle[rad]

3 内容

図や表，文献引用の記載は以下のようにお願いします．
Fig.1，Tab.1，参考文献 [1]．

4 謝辭

このテンプレートは昨年度の ATACS2010 で石川研の方が作成したテンプレートを利用させて頂きました．ここでお礼を申し上げます．

参考文献

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

bibtex による文献リストを使用される方は、この AT-ACS のフォーマットにできるだけ類似した bibtex のスタイルファイルを各自用意して下さい。