

タイトル

制御 工学*

Eng Title

Kougaku SEIGYO*

Abstract

Key Words: Control, Tracking

1. はじめに

計測自動制御学会の論文フォーマットである。ショートペーパーの場合は3ページまでで documentclass のコメントアウトを変更する必要がある。また、4ページ以上はこのフォーマットを用いる。引用は例えば次のように行う。文献1)もしくは²⁾。

本論文の構成は以下の通りである。～

システム G の H_2 ノルムは次式で与えられる。

$$\|G\|_2 := \sqrt{\frac{1}{\pi} \int_{-\infty}^{\infty} \text{trace}(G(j\omega) * G(j\omega)) d\omega} \quad (1)$$

次に、システム G の H_∞ ノルムは次式で与えられる。

$$\|G\|_\infty := \sup_{\omega \in R} \sigma_{\max}(G(j\omega)) \quad (2)$$

ただし、 $\sigma(\cdot)$ は最大特異値を表している。

2. 問題設定

3. 理論

数式の例は以下の通りである。

$$\dot{\xi}(t) = \bar{A}\xi(t) + \bar{B}v(t) \quad (3)$$

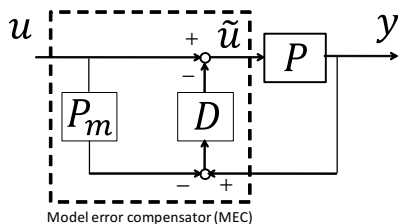


Fig. 1 Example 1

* 所属

* Eng-syozoku

$$z(t) = \bar{E}\xi(t) \quad (4)$$

$$\bar{A} = \begin{bmatrix} \bar{A}_s & 0 \\ 0 & A_m \end{bmatrix}, \bar{B} = \begin{bmatrix} \bar{B}_s & 0 \\ 0 & B_m \end{bmatrix} \quad (5)$$

$$\bar{E} = \begin{bmatrix} \bar{E}_s & 0 \end{bmatrix} \quad (6)$$

4. 数値例

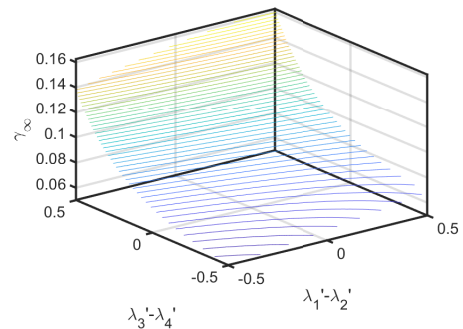


Fig. 2 Example 2

5. おわりに

【謝辞】

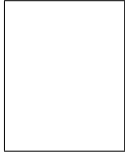
参考文献

- 1) 計測自動制御学会の論文投稿先 <https://www.editorialmanager.com/sicetr/default.aspx>
- 2) H. Okajima, H. Umei, N. Matsunaga and T. Asai: A Design Method of Compensator to Minimize Model Error, SICE Journal of Control, Measurement, and System Integration, 6-4, 267/275 (2013)

.....

[著者紹介]

制御工学 (正会員)



.....