

中国控制会议论文电子文档格式要求

张三¹, 李四^{1,2}, 王五²

1. 中国科学院数学与系统科学研究院, 北京 100190

E-mail: ccc@amss.ac.cn

2. 哈尔滨工业大学系统仿真研究中心, 哈尔滨 150001

E-mail: xxx@hit.edu.cn

摘要: 中国控制会议论文集采用光盘版和纸质版两种形式. 为了提高论文集质量, 我们为论文排版制定了统一规范. 请按照此规范提供论文的最终版本. 注意: 中文文章必须同时提供英文摘要和关键词.

关键词: 论文, 格式, 电子文档

Template for Preparation of Papers for Chinese Control Conference

ZHANG San¹, LI Si^{1,2}, WANG Wu²

1. Academy of Mathematics and Systems Science, Chinese Academy of Sciences, Beijing 100190, P. R. China

E-mail: ccc@amss.ac.cn

2. Harbin Institute of Technology, Harbin 150001, P. R. China

E-mail: xxx@hit.edu.cn

Abstract: This is the paper style requirement for the Chinese Control Conference. The writers of papers should and must provide normalized electronic documents in order for readers to search and read papers conveniently.

Key Words: Paper, Instruction, Chinese Control Conference

1 文件类型要求

中国控制会议论文集将采用光盘版和纸质版两种形式. 为规范论文的版面, 特制作此模板—中文 \LaTeX 模板, 同时我们也制作了英文 \LaTeX 模板和中、英文 MS Word 模板. 下载电子模板请登陆中国控制会议论文管理系统 <http://cms.amss.ac.cn/support>.

1.1 提交论文作者须知

根据出版社编辑加工的需要, 每篇论文需提交 Word 文件和 PDF 文件各一份, 或者 Latex 格式文件和 PDF 文件各一份 (Latex 格式及 MS Word 英文版请见另外模板). 如果论文中有图, 请同时提交图形文件, 将论文及图形文件打包成一个压缩文件 (.zip 或 .rar 文件) 上传.

2 版面要求

论文排版在 A4 纸张上, 版芯为 176mm×255mm. 版面居中. 这里给出论文版面的详细规范及其说明.

2.1 页面和字体设置

本文是一个 \LaTeX 中文模板, 您可以直接使用此模板, 也可以按照要求建立自己的模板. 下面两个列表分别给出页面设置和字体设置, 请以此作为自己设置模板的规范.

2.2 题目及摘要

题目为单栏, 栏宽 17.6cm, 小二号黑体, 段前空 18 磅, 段后空 12 磅.

表 1: 页面设置

纸张	(21×29.7)cm
上边距 (首页)	3.0cm
上边距 (其他)	2.0cm
下边距	2.2cm
左边距	1.7cm
右边距	1.7cm
栏宽	8.45cm
栏间距	0.7cm
版面宽	17.6cm
版面高	25.5cm

作者小四号仿宋体占一行. 当作者为不同单位时, 用罗马数字作为上标标注.

作者单位、所在城市、邮编为小五号宋体占一行, 段前空 6 磅.

Email 地址小五号, Roman 体. 当有多个单位时, 按照作者的标注顺序, 列出单位等信息, 字体格式如前所述.

中文摘要, 关键词为单栏小页面, 栏宽 16.2cm, 居中. 摘要、关键词小五号宋体, “摘要”、“关键词”两词顶头, 小五号黑体. 摘要段后空 2 磅.

中文论文同时需要提供英文摘要等信息. 英文题目为单栏, 栏宽 17.6cm, 四号, Roman 字体, 加粗. 段前空 18 磅, 段后空 12 磅. 每个单词的第一个字母大写, 其它字符均为小写. 作者英文姓名为五号, Times New

表 2: 字体设置

标题	小二号, 黑体, 距上边距 3.0cm
作者	小四号, 仿宋体
作者地址	小五号, 宋体
Email	小五号, Roman 字体
摘要、关键词	小五号, 宋体; “摘要”、“关键词”两词小五号, 黑体
题目 (英文)	四号, Roman 字体, 加粗
作者 (英文)	五号, Roman 字体
作者地址 (英文), Email	小五号, Roman 字体
摘要、关键词 (英文)	小五号, Roman 字体, “Abstract”, “Key Words”加粗
一级标题	小四号, 黑体
二级及二级以下标题	五号, 黑体
一级标题 (英文)	小四号, Roman 字体, 加粗
二级及二级以下标题 (英文)	五号, Roman 字体, 加粗
正文字体	五号, 宋体
图、表标题	小五号, 宋体
表内文字	小五号, 宋体
脚注	8 磅, 宋体或 Roman 体
参考文献	小五号, 宋体, 或小五号, Roman 字体, “参考文献”同一级标题

Roman 字体, 占一行.

作者英文单位、地址、城市、邮编, 小五号, Roman 字体, 占一行, 段前空 6 磅. 单位中每个单词的第一个字符大写, 后面字符小写.

Email 地址小五号, Roman 体.

英文摘要、关键词为单栏小页面, 栏宽 16.2cm, 居中. 字体为小五号 Roman 体, “Abstract”, “Key Words”加粗.

以上均为单倍行距.

2.3 标题

标题居左、顶头. 节号用阿拉伯数字 1, 2, ...连续地排, 下一级标题的节号要包含上一级标题的节号, 用“:”分隔, 格式如上行.

一级标题中文为小四号黑体, 英文为小四号 Times New Roman 体加粗. 英文标题大写. 段前、后各空 6 磅.

二级及二级以下标题中文为 5 号黑体, 英文为五号 Times New Roman 体加粗. 英文标题首字母大写, 其它小写. 段前、后各空 6 磅.

以上均为单倍行距.

2.4 正文

正文为两栏, 栏间距 0.7cm, 栏宽 8.45cm. 版面为 A4 纸, 版芯为 17.6cm×25.5cm. 正文采用五号宋体, 正文中的英文为五号 Times New Roman 体. 段头空两个

中文字, 单倍行距.

2.5 表格

表的标题位于表上方, 居中, 小五号宋体, 段前、后各空 6 磅. 表的序号用阿拉伯数字. 表中文字为中文小五号宋体或者英文小五号 Times New Roman 体. 表格上、下边框为双线, 左、右无边框, 表内用单线分隔. 如果一栏内放不下表格, 可以跨栏, 表格最好放置在文中提到的段落后面.

2.6 图

图的标题位于图的下方, 居中, 小五号宋体, 段前、后各空 6 磅. 图的序号用阿拉伯数字. 图形尽可能放置在文中提到的段落后面. 为了使图形更加清晰, 请用原始图或者照片, 并将图形文件随同论文一起上传.

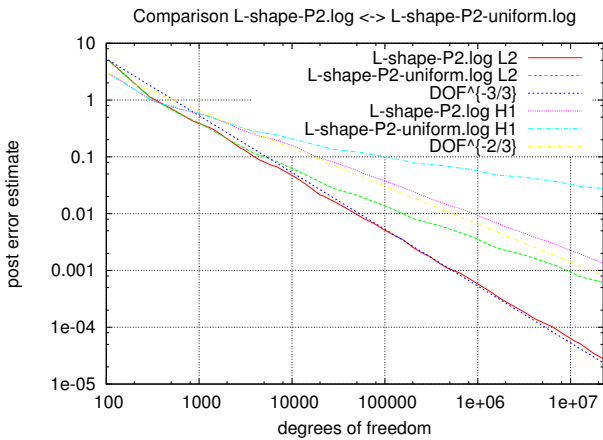


图 1: The Caption

2.7 数学公式

数学公式居中, 根据需要可以添加公式编号. 如果公式一栏放不下, 可以跨栏.

$$\lambda_{1,2} = 0.5 \left[c_{11} + c_{12} \sqrt{(c_{11} + c_{12})^2 + 4c_{12}c_{21}} \right] \quad (1)$$

2.8 参考文献

参考文献按照文中出现的顺序排列. 排列序号为方括号中插入阿拉伯数字, 例如“[1-5]”.

“参考文献”四个字为小四号黑体, 居左顶头, 占一行. 段前空 6 磅, 段后空 6 磅.

中文参考文献为小五号宋体, 英文参考文献为小五号 Times New Roman 体. 段头不空, 悬挂式缩进 0.7cm, 单倍行距, 段后空 2 磅.

参考文献为期刊论文时, 每篇论文包括作者、题名、刊名、卷、期、页、出版年信息; 参考文献为专著时, 每本专著包括著者、书名、版本、出版地、出版者、出版年信息. 具体形式可参见本文中参考文献样例.

3 注意事项

- 标题不要落在页面的底部;
- 文中要保持行距一致;
- 图、表最好放置在文中提到的段落附近;
- 文中不需要插入页码

- 为使最后一页两栏对齐，将命令 `\balance` 放在当两栏不对齐时位于最后一页左栏的文本中的任何一个位置(太早或太晚都不起作用)，参考 `balance` 宏包的说明。
- 如果希望在正文中插入跨栏内容，则需要在 `\documentclass` 命令中加入 `usemulticol` 选项，然后用命令 `\singlecolumn{内容}` 插入跨栏内容，参看后面说明形式的示例。该选项利用 `multicol` 宏包实现单双栏切换，缺点是有脚注的页面的底部对不齐。

请按照此规范认真准备您的论文，并在投稿要求的日期内上传您的文件 (Latex 文件, PDF 文件, 如果有的话还包括图形文件) 至 <http://cms.amss.ac.cn>.

参考文献

- [1] D. Cheng, Controllability of switched bilinear systems, *IEEE Trans. on Automatic Control*, 50(4): 511–515, 2005.
- [2] D. Cheng, R. Ortega, and E. Panteley, On port controlled hamiltonian systems, in *Advanced Robust and Adaptive Control — Theory and Applications*, D. Cheng, Y. Sun, T. Shen, and H. Ohmori, Eds. Beijing: Tsinghua University Press, 2005: 3–16.
- [3] 洪奕光, 程代展. 非线性系统的分析与控制. 北京: 科学出版社, 2005.
- [4] 孙轶民, 郭雷. 关于平面仿射非线性系统的全局渐近能控性, *中国科学 (E辑)*, 35(8): 830–839, 2005.
- [5] 赵延龙, 张纪峰. 基于多值传感器的线性离散系统的鲁棒辨识, *第二十四届中国控制会议论文集*, 2005: 274–278.