中国智能物联系统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: 中国智能物联系统会议论文集为光盘形式.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.

关键词: 论文, 格式, 电子文档

**Template for Preparation of Papers for Chinese Intelligent Networked Things Conference**

ZHANG San1, LI Si1,2, WANG Wu2

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

E-mail: ccc@amss.ac.cn

2. Harbin Institute of Technology, Harbin 150001, China

E-mail: xxx@hit.edu.cn

**Abstract:** This is the paper style requirement for the Chinese Intelligent Networked Things 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 Intelligent Networked Things Conference

[[1]](#footnote-1)

文件类型要求

中国智能物联系统会议论文集为光盘版形式.为规范论文的版面, 我们制作了中、英文MS Word模板和中、英文LaTeX模板. 请访问中国智能物联系统会议网站（http://www.inthings.org/）下载以上最新模板.

* 1. 提交论文作者须知

根据出版社编辑加工的需要，每篇论文终稿需提交Word文件和PDF文件各一份，或者Latex格式文件和PDF文件各一份.

1. 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.

* 1. 页面和字体设置

本文是一个MS Word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.表1和表2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.

表1. 页面设置

|  |  |
| --- | --- |
| 纸 张 | 21cm×29.7cm |
| 上边距（首页） | 3.0cm |
| 上边距 | 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 |

表2. 字体设置

|  |  |
| --- | --- |
| 题目 | 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, Times New Roman |
| 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） | 小二号, Times New Roman, 加粗 |
| 作者（英文） | 小四号, Times New Roman |
| 作者地址（英文）, E-mail | 小五号, Times New Roman |
| 摘要、关键词（英文） | 小五号, Times New Roman, “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 |
| 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Times New Roman |
| 参考文献 | 小五号, 宋体, 或小五号, Times New Roman, “参考文献”小四号, 黑体 |

* 1. 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.

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，Times New 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，小二号，Times New 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.

作者英文姓名为小四号，Times New Roman字体，占一行.

作者英文单位、地址、城市、邮编，小五号，Times New 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，Times New 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Times New Roman，“Abstract”、“Key Words”加粗.

以上均为单倍行距.

* 1. 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.

* 1. 正文

正文为两栏，栏间距0.7cm，栏宽8.25cm. 版面为A4纸，版芯为17.2cm×25cm. 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，段后空2磅.

* 1. 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，表格应放置在文中提到的段落后面附近.

* 1. 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. 图形应放置在文中提到的段落后面附近. 为了使图形更加清晰，请用原始图形或者照片，并将图形文件随同论文一起上传.

图 1: 图形标题

* 1. 数学公式

数学公式居中，根据需要可以添加公式编号，编号从1开始计数. 如果公式一栏放不下，可以跨栏.

 (1)

* 1. 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]”.

“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.

* 参考文献为专著时, 每条文献形式为: 著者. 书名. 出版地: 出版社, 出版年; (请参见“参考文献” [1]).
* 参考文献为期刊论文时, 每条文献形式为: 作者. 题名. 刊名, 卷 , 期, 页, 出版年; (请参见“参考文献” [2][3])
* 参考文献为书中章节时, 每条文献形式为: 作者. 题名. 书名, 析出著作作者(或主编). 出版地: 出版社, 出版年, 著作中页码; (请参见“参考文献” [4]).
* 参考文献为会议论文时, 每条文献形式为: 作者. 题名, 论文集名. 年, 页. (请参见“参考文献”[5])
1. 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、表应放置在文中提到段落下方附近处;
* 文中不需要插入页码;
* 正文中引用参考文献，一般采用上角标[2]，但当正文中对参考文献另有描述时，用正常文体排出，如“文献[8]… …”，“参见文献[16]… …”。
* 正文中的第一行不要删除，否则脚注将被删除.

请按照此规范认真准备您的论文终稿,并在投稿要求的日期内上传您的文件(MS Word文件, PDF文件)至<http://cms.amss.ac.cn>.

**参考文献**

1. 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.
2. 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.
3. D. Cheng, Controllability of Switched Bilinear Systems. *IEEE Trans. on Automatic Control*, 2005, 50(4): 511-515.
4. D. Cheng, R. Ortega, E. Panteley, On port controlled Hamiltonian systems. *Advanced Robust and Adaptive Control –Theory and Applications*, D. Cheng, Y. Sun, T. Shen, H. Ohmori, Eds. Beijing: Tsinghua University Press, 2005: 3-16.
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.

1. \*此项工作得到国家自然科学基金资助，项目批准号：00000000. [↑](#footnote-ref-1)