**Journal of Robotics and Mechatronics**

**論文寄稿票**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| 題　名  (英文) |  | |
| 言　語 | □和文　　□英文 | |
| 投稿種別 | □一般論文　□特集号論文 （Vol. No. ）　□研究センター特集　□その他（　） | |
| 論文種別 | □総説　　□研究論文　　□開発報告　　□レター　　□ジュニアレター　　□討論 | |
| キーワード | 1) | 2) |
| 3) | 4) |
| 5) |  |
| 論文の  主張点 | □理論　　□応用　　□解説・チュートリアル　□コンセプトの提案  （査読者は論文の主張点に着目して査読を行います．） | |
| 参考文献  の確認 | 十分な数の英語論文を引用していますか？　□はい　□いいえ  （JRMの論文は無料でアクセス可能です．十分にご活用下さい．）  URLを参考文献に含めていませんか？　□含めていません　□含めています  （URLは”Supporting Online Materials“として引用して下さい．） | |
| 二重投稿とオリジナリティの確認 | 類似の原稿を他誌に投稿していませんか？　□投稿していません　□投稿しています  （JRMでは二重投稿を禁止しており，判明した場合はReject・撤回となります．）  国際会議での既発表論文と類似していませんか？  □新たなデータや知見が十分に追加されている　□内容がほとんど類似している | |
| 掲載料 | 論文採択時には掲載料が必要であることを承知していますか？　□はい　□いいえ | |
| 共同編集  解消の確認 | 2013年末日をもって，一般社団法人日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門とのJRMの共同編集は終了しています．貴論文は，日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門との共同編集ではないJRMへの掲載となります．  □了承している　□了承していない | |

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
|  | 著者名（和文） | 所属（和文） | 所在地（和文） |
|  | （ローマ字） | （英文） | （英文） |
| 1) |  |  |  |
|  |  |  |  |
| 2) |  |  |  |
|  |  |  |  |
| 3) |  |  |  |
|  |  |  |  |
| 4) |  |  |  |
|  |  |  |  |
| （欄が不足の場合は適宜追加してください） | | | |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| 連絡先：　〒 |  |  |  |  |
| 所在地 |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |
| 所属 |  |  | TEL: |  |
|  |  |  | FAX: |  |
| 担当者 |  |  | E-mail: |  |