

# バイオメカニズムに関する研究

(1行あけ 9pt)

生体 太郎<sup>1†</sup>, 機械 花子<sup>2</sup>

<sup>1</sup>◇◇大学△△学部, <sup>2</sup>□□株式会社,

(2行あけ: 9pt)

**要旨** このたびは、バイオメカニズム学会誌へのご寄稿をご承諾いただき、誠にありがとうございます。以下のご入稿に際しての規定、注意事項にご配慮いただき、ご執筆くださいますようお願い申し上げます。本テンプレートに上書きして原稿を作成することにより、より完成形に近いレイアウト原稿となりますので、フォント（大きさや書体）や行数・文字数、余白などを変えずにご活用ください。しかし、最終的なレイアウトとは多少の誤差が生じますので、最終的なレイアウトは著者校正時にご確認ください。なお、本学会の会員の専門分野は、理工学・医学・体育学・人類学など、非常に多岐にわたっています。このため、著者の専門領域以外の読者でも理解しやすいように用語や説明に留意していただければ幸いです。

(1行あけ: 9pt)

**キーワード**: ○○○○○, △△△△△, □□□□□, ×××××, ◇◇◇◇◇

(2行あけ: 9pt)

## 1. はじめに

原稿の長さは刷り上りの状態で下記のページ数を超過しないように配慮してください。刷り上り1ページを文字で全部を埋めた場合、2,548字（1行あたり26字×49行×2段）に相当します。本テンプレートと最終レイアウトでは多少の誤差が生じますので、最終レイアウトは著者校正時にご確認ください。

## 2. 原稿の構成

原稿は、要旨、本文、謝辞、参考文献、著者紹介、図表、英文要旨の電子ファイルで構成されます。なお、「研究」の規定ページ数の目安は6ページです。

### 2.1 要旨

「研究」の場合、和文要旨を記してください。文字数は300字程度です。

「研究」では英文要旨が必要です。2段組を1段組に改めた後、和文と同様の、表題、著者名、著者所属名、要旨、キーワード、著者代表者連絡先の各情報について英文で記してください。表題は各単語の先頭のみ大文字とし、著者名の姓は全て大文字とします。英文要旨のワード数は200ワード程度とし、キーワードは5つ程度で、小文字で表記してください。

20××年〇〇月△△日受付 ← この行は記入不要

†〒〇〇〇-△△△△ 東京都新宿区大久保 1-1-1

〇〇〇大学△△△△部□□□□□科

生体 太郎

Tel: 012-345-6789 Fax: 012-345-9876

E-mail: xxxx@xxxx.ac.jp \*掲載を希望しない項目は削除してください

## 2.2 本文

### (1) 原稿の言語

日本語での執筆を原則としますが、英語でも構いません。以下は、日本語を用いる場合の規定です。英語を用いる場合もこれに準じてください。本文のフォントは、明朝体 (9pt), Times New Roman (9pt) です。

### (2) 用語・単位・記号

文章は、できる限り当用漢字・新かなづかいを用いてください。学術用語は、文部科学省、JIS または関連学会で定めたものを用いてください。それ以外のは、慣用の学術用語および技術用語を使用してください。単位は、国際単位系(SI)に則って表記してください。量および単位を表す記号は、なるべくJISで制定されたものを用いて、必要があれば記号一覧表をつけてください。単位の記号は、50 kg, 100 mm, 30 degのように数値と単位の間半角スペースを入れてください。ただし%と℃にはスペースを入れないでください。本文中や図表内においては、単位の表記を統一してください。

### (3) 見出し

本文は、節、小節、項に区切ってください。見出し番号は全てゴシック体とし、節の見出し番号は『1., 2., …』(10.5pt)、小節の見出し番号は『1.1, 1.2, …』(9pt)、項の見出し番号は『(1), (2), …』(9pt)として、行の左端から書き、本文はこれと行を変えて書きます。節と小節の前は1行あけます。

### (4) こまどりと句読点

本文は、書きだしおよび改行後の書きだし部分を1こまあけてください。また見出し番号の次も1こまあけてください。句点は『.』、読点は『、』とし、1こまを占めます。

『。』『、』『』の表記は用いないでください。

#### (5) 脚注

本文中では、右側に\*, †, ‡, §の順に記号をつけてください。Web ページ\*の参照が必要である場合は、脚注に記述ください。次の例に従い、そのサイト管理者、URL、確認した年月日を併記してください。

\* バイオメカニズム学, <http://sobim.jp/> (2015/12/17 確認)

#### (6) 文字指定

物理量を表す英字はイタリック体とし、その他の英字(単位: kg など、関数(著者の定義でない)・演算子: sin, det など、一般用語、固有名詞)は立体としてください。

#### (7) 数式

数式は改行して2行取りとします。式は行に対してセンタリングし、式の右に(1)のように数字を括弧で囲んで式番号としてつけ、本文中では「式(1)」のように引用してください。分数式を本文中に入れるときは、 $a/b$ ,  $(a+b)/(c+d)$ のように1行に書いてください。

### 3. 図表

採録決定後に、この原稿に貼り付ける図表とは別に、下記の原図を電子メールに添付して提出してください。図表は一つずつ、線画(ベクトルデータ)の場合にはPDF, EPSあるいはPowerPoint形式で、画像(ビットイメージ)の場合にはJPEGあるいはTIFF形式で保存し、ファイル名を図1, 表2などの通し番号にして保存してください。図表中の文章は原則として和文とします。

図表は、原図を組版ソフトウェアで配置してオフセット印刷します。原図がカラーでも白黒印刷になります。写真は図に含めます。写真は濃淡のはっきりしたものとし、画素数は刷り上り寸法1インチあたり350画素(350画素で刷り上がり2.54 cmになります)以上が望ましいです。

他者に著作権が帰属する資料を引用の範囲を越えて†使用するときには、著者がその許可申請手続きを行ってください。図表を引用・転載する場合には、引用・転載元の情報を図表の説明に記載してください。



図1 図の見本(バイオメカニズム学会のロゴ)  
図表の説明文はここに記入します。(8pt)

\* バイオメカニズム学会, <http://sobim.jp> (2015/12/17 確認)

† 日本医書出版協会  
<http://www.medbooks.or.jp/copyright/forauthor/quot.php>  
(2015/12/31 確認)

### 4. 参考文献

本文中での参考文献は、引用箇所の右肩に番号を1のように記入します。複数の場合は連続2件までは1<sup>2)</sup>, 3件以上は1<sup>3)</sup>のように記入してください。詳細は、下記の参考文献例に則って記載してください。また、文献のカンマ、ピリオド、コロンは和文の場合には全角とします。英文の場合は半角とし、後ろに半角スペースを入れてください。共著者名や雑誌名は省略せず全て記載してください。なお、原則として参考文献にWeb ページのURLを用いることは認めません。

DOI (Digital Object Identifier) が付与された文献をリストする場合には、DOI を付与してください。

表1 表の見本

表の説明文はここに記入します。(8pt)

	あ	い
a	1	2
b	3	4

(1行あけ: 9pt)

#### 謝辞

謝辞を記載する場合は、本文の最後、参考文献の前に書いてください。謝辞の前には章番号は記さないでください。

(1行あけ: 9pt)

#### 参考文献

- 1) 日本太郎, 石英硝子: 人工の手の機構と運動, バイオメカニズム学会誌, 2(1), 10-15, (1993).
- 2) Nihon, T. and Tokyo, J.: Biomechanics of joints, Journal of Biomechanics, 3(1), 20-25, (1994).
- 3) 東京太郎: バイオメカニズム入門, 50-70, 日本出版, (1985).
- 4) Yamaguchi, G. T.: Dynamic modeling of musculo-skeletal motion, 158-159, Kluwer Academic Publisher, (2001).
- 5) 鳥居鎮夫: 衝動行動, 中村嘉太郎, 坂田英夫(編): 脳の科学II, 123-145, 朝倉書店, (2000).
- 6) Camuri, A., Morasso, P. and Zacca, R.: Dance and movement, In: Morasso, P., Garozzo, N. and Tagliasco, V. (Eds): Human Movement Understanding, 85-124, North-Holland, (2002).
- 7) 日本太郎, 石英硝子: 人工の手の機構と運動, 〇〇学会誌, 2(1), 10-15, (2014). DOI:10.14923/transinfj.2014JDP0001
- 8) Nihon, T. and Tokyo, J.: Biomechanics of joints, Journal of Biomechanics, 3(1), 20-25, (1994). DOI: 10.1016/j.jbiomech.1994.11.002

(2行あけ: 9pt)

生体 太郎(せいたい たろう)

1984年筑羽大学大学院工学研究科博士課程修了。工学博士。1985年筑羽大学工学部機械システム工学科助手。現在、製品科学大学理工学部機械工学科教授。主として電動義手、

多関節型ロボットの研究開発に従事. 精密工学会, 計測自動制御学会, 日本ME学会, 日本ロボット学会の会員.  
(バイオメカニズム学会正会員)

