电机与控制应用论文模板格式\*

作者甲1,2，作者乙1,2，作者丙1,2，作者丁1

(1.单位1名称，省份 城市 邮编；2.单位2名称，省份 城市 邮编）

**摘 要**：摘要内容(摘要以提供论文的内容梗概为目的，不加评论和补充解释，简明、确切地论述研究目的、原理、方法和结论，具有相对独立性。中文摘要以200字左右为宜)。

**关键词：甲；乙；丙；丁**

**中图分类号：**TMxxx（可至www.clcindex.com查询） **文献标志码：**A **文章编号：**1673-6540(20XX)XX-0000-00

**MS-Word Template for Submission to EMCA\*** Title in English

*Author A*1,2, *Author B*1,2, *Author C*1,2, *Author D*1

(1.Department/College, University, City Postal code, China;

2.Department/College, University, City Postal code, China)

**Abstract:** Content of abstract should be literal translation from the Chinese version. Passive voice and simple present tense are strongly recommended.

**Keywords: A; B; C; D**

1. 引 言（仿宋，四号）

正文应按“引言、主要研究内容与结果、结论”划分为几部分，以1.5倍行距双栏排版、五号宋体(英文用Times New Roman)书写]，在每一页的页面底端标注页码，以利于编辑、修改。

参考文献采用阿拉伯数字根据全文统一编号，在正文中引用时用右上角标标出。

引言中不要出现图、表和公式。层次标题一律用阿拉伯数字连续编号；不同层次的数字之间用小圆点相隔，末位数字不加标点符号，如“1”“1.1”等。

1. 一级标题

## 二级标题

1.1.1 三级标题

图、表、公式双栏排版不利于表达时，可采用单栏排版。正文中的图、表、公式一律采用阿拉伯数字编号，例如图1、表2、式(6)等。

1. 图表的格式说明

## 2.1 图的格式描述

1. 单幅曲线图或照片图尺寸一般以5 cm×7 cm为宜。照片图给出时，删去不必要的信息，保证图中所有的文字清晰可辨。坐标图请给出所有坐标的物理量和单位。
2. 本刊为黑白印刷，不能很好地区分颜色。如果图中涉及颜色区分问题，请修改图标、线型或放大坐标，避免影响表达。
3. 同一图中有多条曲线的，应以不同线型区分并在图中空白处用中文说明线型与曲线的对应关系或引出短线标注清楚。
4. 图中存在坐标系时，须标清横、纵坐标并给出量的单位，按如下格式标注：时间/s或*t*/s。
5. 图中物理量的符号与文中公式的表达（正/斜、上/下角等）必须一致。
6. 图、表中仅使用中文（可使用符号、数量及英文缩写词）。
7. 图（表）随文排，位于文中出现与该图（表）相关内容的正文之后。

## 2.2 图的格式示例

图在正文中的格式示例如图1所示。



（a）示例1



（b）示例2

图1 样式

## 2.3 表的格式示例

表在正文中的常用格式如表1所示。

**表1 表在正文中的常用格式**

|  |  |
| --- | --- |
| 表头不可为空 | 表头不可为空 |
| 参数名称 | 参数值 |
| 参数名称 | 参数值 |
| 参数名称 | 参数值 |

1. 公式的格式说明

## 3.1 公式的格式示例

公式不能是图片格式。以下供参考。

$T\_{e}=\frac{3}{2}p[ψ\_{f}i\_{q}+\left(L\_{d}-L\_{q}\right)i\_{d}i\_{q}]$ (1)

式中：*T*e为电磁转矩；p为极对数；$ψ\_{f}$为永磁体磁链；*iq*为交轴电流；*Ld*、*Lq*为直轴、交轴电感；*id*为交轴电流。

## 3.2 公式的格式描述

1. 使用MathType公式编辑器。公式整行右对齐，并调整公式与公式序号之间的距离，使公式部分居中显示；如公式太长需在符号处转行，转行时关系符号和运算符号应位于上行末，下行首不再重复。
2. 公式书写应规范，公式中的物理量应前后一致并能互相区分。公式中首次出现的物理量应按示例公式中的格式说明其含义，注意区分大小写、正斜体及上下角标。
3. 文中所用的物理量符号，表示矩阵和向量（矢量）的需用黑斜（粗斜）体表示，要与标量区别开。
4. 参考文献的格式说明

基本格式1（适用于期刊文献，文献类型为J）[1-3]：

[序号]责任者.题名[文献类型].来源（刊名），年，卷（期）：起始页码（或文章编号）.

基本格式2（适用于会议论文文献，文献类型为C）[4-5]：

[序号]责任者.题名[文献类型]//来源（会议名称），年：起始页码.

基本格式3（适用于专著、标准、学位论文、报告文献，文献类型分别为M、S、D、R）[6-10]：

[序号]责任者.题名[文献类型].出版（发表/报告）地（城市名）：出版（学位授予/报告发布）机构，年份：起止页码（非必需）.

1. 不属于上述任一类型的文献，请暂在文献类型标识处留空。
2. 来源于网络的文献，除责任者（作者）和文献题名外，还请给出具体网页的完整路径。所提供的文献信息应准确、可检索。
3. 所引文献为中文文献的，请同时用中英文给出，确属无法查到文献原始英文信息的只用中文给出；其他语种的文献请用英文给出，非英文的外文文献在英文内容末尾加括号注明原语种，如（in Japanese）。
4. 作者人数达4名及以上的，姓名给至第三作者，其后加“等”或“et al”。英文文献作者姓名请用姓前名后的格式，名用首字母缩写。
5. 结 语

为了利于稿件审阅，请在文末提供“创新点说明”，简要说明主要创新性成果。

**参考文献**

示例

1. 时维国, 桑尧尧. 基于电压电流混合模型的新型磁链观测器[J]. 电机与控制应用, 2019, 46(7): 14. SHI Weiguo, SANG Yaoyao. Novel flux observer based on voltage-current hybrid model [J]. Electric Machines & Control Application, 2019, 46(7): 14.
2. PREINDL M, SCHALTZ E. Sensorless model predictive direct current control using novel second-order PLL observer for PMSM drive systems[J]. IEEE Transactions on Industrial Electronics, 2011, 58(9): 4087.
3. 李东亮, 缪仲翠, 王志浩, 等. 基于模型预测的多电机弱磁同步控制策略研究[J]. 电机与控制应用, 2019, 44(11): 7. LI Dongliang, MIAO Zhongcui, WANG Zhihao, et al. Synchronous flux weakening control of multi-motor system based on model prediction [J]. Electric Machines & Control Application, 2019, 46(11): 7.
4. CARPIUC S, LAZAR C. Lyapunov-based constrained explicit current predictive control in permanent magnet synchronous machine drives[C]//2014 International Symposium on Power Electronics, Electrical Drives, Automation and Motion, 2014.
5. LIU B, CHEN T, SONG W. The essential relationship between deadbeat predictive control and continuous-control-set model predictive control for PWM converters[C]//2018 International Power Electronics Conference (IPEC-Niigata 2018-ECCE Asia), 2018: 1872.
6. 汤蕴璆. 电机学[M]. 4版. 北京: 机械工业出版社, 2011. TANG Yunqiu. Electric machinery [M]. 4th ed. Beijing: China Machine Press, 2011.
7. 李有法, 李晓勤. 数值计算方法[M]. 2版. 北京:高等教育出版社, 2005: 128-133.
8. MAGNI L, RAIMONDO D M, ALLGOWER F. Nonlinear model predictive control[M]. Berlin: Springer, 2009: 345-369.
9. 国防科学技术工业委员会. 中频、双频发电机通用规范: GJB 1213—1991[S]. 北京: 中国标准出版社, 1992.
10. 孙伟. 永磁同步电动机无位置传感器控制与高性能运行策略的研究[D]. 杭州: 浙江大学, 2017. SUN Wei. Study of PMSM position sensorless control and high-performance operation strategy [D]. Hangzhou: Zhejiang University, 2017.