|  |
| --- |
| 한국건설자동화로보틱스학회  연구논문 양식  [국문제목(볼드) : 글꼴선택 17P]  Title  Formatting Instructions  [영문제목(볼드) : Times New Roman 17P] |
|  |
| 김한국[[1]](#footnote-1) • 이서울[[2]](#footnote-2), \* • 홍길동[[3]](#footnote-3)  [국문 저자이름 : 글꼴선택 9P] |
| Kim, Han Guk • Lee, seo ul • Hong, gil dong  [영문 저자이름 : 글꼴선택 9P] |
|  |
| 要 旨  [국문 요지 제목 : 글꼴선택 9P, 줄간격(뒤) 1.3]  초록은 약 150단어의 한 단락으로 구성되어야 합니다. 초록은 논문의 범위, 주요 발견 사항 및 결론에 대한 간결한 설명을 제시해야 합니다.  [국문 요지 본문 : 글꼴선택 9P]  핵심용어[나눔 고딕 9P] : 논문 양식, 서론, 본론, 결론[핵심용어 본문 : 글꼴선택 9P] |
|  |
| Abstract  [영문 요지 제목 : Times New Roman 9P, 줄간격(배수) 1.3]  The abstract consists of one paragraph with about 150 words. The abstract presents a concise statement of the scope, principal findings, and conclusions of the paper.  [영문 요지 본문 : Times New Roman 9P]  Keywords[나눔 고딕 9P] : Construction, Engineering, Automation[Times New Roman 9P] |
|  |

1. 서론

[장 제목 : 글꼴선택 12.5P, 줄간격(배수) 1.6]

1.1 연구의 배경 및 목적

[절 제목 : 글꼴선택 11P, 줄간격(배수) 1.6]

1.1.1 연구의 배경

[항 제목 : 글꼴선택 10P, 줄간격(배수) 1.6]

논문의 분량은 총 4페이지 이상이며, 논문구조(예, 서론, 본론, 결론 등)는 연구 내용에 따라 자유롭게 구성할 수 있다(Kim and Lee, 2022).

[서론 본문 : 글꼴선택 9P, 들여쓰기(첫줄) 1글자]

연구가 이루어진 배경을 비롯해 연구목적과 범위, 방법 등을 명확하고 간결하게 작성하여 다른 논문의 도움 없이도 논문의 연구 배경 등을 이해 할 수 있어야 한다.

[서론 본문 : 글꼴선택 9P, 들여쓰기(첫줄) 1글자]

2. 본론

[장 제목 : 글꼴선택 12.5P, 줄간격(배수) 1.6]

2.1 연구의 배경 및 목적

[절 제목 : 글꼴선택 11P, 줄간격(배수) 1.6]

2.1.1 연구의 배경

[항 제목 : 글꼴선택 10P, 줄간격(배수) 1.6]

기본 가정, 기본 이론, 새로운 이론과 방법의 전개, 실험연구인 경우 실험의 방법과 내용을 상세히 기술하고 다른 문헌과 비교하여 본 논문의 정당성을 입증하여야 한다.

[본론 본문 : 글꼴선택 9P, 들여쓰기(첫줄) 1글자]

|  |
| --- |
| 그림 예시 (국문 혹은 영문) |
| Figure 1. Experiment results: (a)\_ (b)\_ |
| [그림 제목 : Times New Roman 8.5P, 가운데 정렬] |

|  |
| --- |
| Table 1. Experiment parameter |
| 표 예시 (국문 혹은 영문) |
| [표 제목 : Times New Roman 8.5P, 왼쪽 정렬] |

3. 결론

[장 제목 : 글꼴선택 12.5P, 줄간격(배수) 1.6]

결론에서는 주요 연구 결과를 정리하고 결론을 기술하며, 필요한 경우 향후 연구 주제를 제시한다.

[본론 본문 : 글꼴선택 9P, 들여쓰기(첫줄) 1글자]

**감사의 글**

[감사의 글 제목 : 글꼴선택 12.5P, 줄간격(배수) 1.6]

연구의 수행을 위하여 받은 재정적인 지원이나 학술적 조언을 받았을 경우에 해당 기관명, 인명 등을 기재하여 감사의 뜻을 표할 수 있으나 지나친 표현은 삼간다.

[감사의 글 내용 : 글꼴선택 9P, 들여쓰기(첫줄) 1글자]

References

[References 제목 : 글꼴선택 12.5P, 줄간격(배수) 1.6]

Bethel, J. S. and McGlone, J. C. (2000). Automated stereo photogrammetric terrain elevation extraction, Research report, ESRI, USA, pp. 213-215.

Carrión, D., Lorenz, A. and Kolbe, T. H. (2010). Estimation of the energetic rehabilitation state of buildings for the city of Berlin using a 3D City Model represented in CityGML, Proc. of 5th International Conference on 3D GeoInformation, ISPRS, Berlin, Germany, pp. 31-35.

Sugumaran, R. and Degroote, D (2010). Spatial decision support systems: principles and practices CRC Press, USA, pp. 58-64.

Tuckera, C. J., Pinzon, J. E., Brown, M. E., Slayback, D. A., Pak, E. W.Mahoney, R., Vermore, E. F. and Saleous, N. E. (2005). An extended AVHRR 8-km NDVI dataset compatible with MODIS and SPOT vegetation NDVI data, International Journal of Remote Sensing, 26(20), pp. 4485-4498.

[References 내용 : 글꼴선택 9P, 들여쓰기(둘쩃줄 이하) 1글자]

1. ⚬⚬대학교 대학원 토목공학과 박사과정(Ph. D. Student, Department of Civil Engineering, ⚬⚬ University, abs@abs.com) [↑](#footnote-ref-1)
2. 교신저자·정회원·⚬⚬대학교 토목공학과 조교수(Corresponding Author, Member, Assistant Professor, Department of Civil Engineering, ⚬⚬University, abs@abs.com) [↑](#footnote-ref-2)
3. ⚬⚬대학교 토목공학과 석사과정(Master’s Student, Department of Civil Engineering, ⚬⚬University, [abs@abs.com](mailto:abs@abs.com))

   [저자명 : 글꼴선택 8P] [↑](#footnote-ref-3)