**附录3** 《中国家禽》增刊投稿指南[[1]](#footnote-1)

宋体，5号，注意标点

黑体，3号，不超过20字

作者11，作者22，作者31，……

宋体，5号，逗号分隔

(1. 单位全称，城市 邮编；2. 单位全称，城市 邮编)

 摘要：摘要是对文章中心思想的简要概括，一般应说明文章的研究目的、研究方法、结果和最终结论等。摘要字数一般为300—500字左右；摘要中一般不用图、表、公式等。“摘要”二字用五号黑体，内容用小五号楷体，首行缩进2字符。“关键词”字体格式与摘要相同，各关键词间用分号（；）分隔，最后一个词后不打标点符号。

 关键词：关键词1；关键词2；关键词3；……

**英文摘要文题（仅研究性文章提供）**

ZHANG San1，LI Siwu2，ZHOU Wangshi1，…

(1. Department, Tsinghua University, Beijing 100084, China；

2. Department, University, City Postcode, Country)

 **Abstract:** 要求与中文意思对应，语言流利，信息具体。

 **Key words:** key word 1; key word 2; key word 3；……

该段为引言。引言起码应交代该文所关注问题的背景和研究目的，一般400－600字。

1.几点要求

1.1 篇幅和字体

 论著、研究报告不超过6000字；研究简报、文献综述不超过4500字；经验总结以1500字为好，不超过3000字。一般采用三级标题（1……；1.1……；1.1.1……；），标题号与后面文字空1字符。每级标题简明扼要，左顶格，独占一行，末尾不加标点。三级以下标题不独占一行，与后文接排，末尾加标点。一级标题-5号黑体，二级标题-5号楷体，三级标题-5号仿宋体。正文5号宋体。……

1.2 首页注释

 首页注释以插入脚注形式录入，包括第一作者简介、通讯作者信息，若有基金项目应注明基金项目名称和项目编号。

1.3 图表要求

 表格一律用三线表，即上下两条反线（粗线），表头下一条正线（细线），表头栏目若为多层次时可加辅助线。

1.3.1 图表文字

 表格中各栏目单位相同时，将单位写于表题右侧并置于圆括号内；单位不同时分别注于各栏目中。图表内容连续重复时不可使用“同上”等字样或符号代替；表内有整段文字时，起行处空一格，回行顶格，最后不用标点符号。表格名称小五号黑体，正文小五宋体，表格位于解释文字之后。

表1 三线表示例

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| *x*/cm | *I*/mA | *v*/(m·s-1) | *h*/m | *p*/MPa |
| 10 | 30 | 2.5 | 4 | 110 |
| 12 | 34 | 3.0 | 5 | 111 |

 数据来源：《某某统计》

页面底部脚注，有项目基金可注明。联系方式建议写全。脚注符号为“空格”

1.3.2 图表注释

 表图应分别统一编排序号，表图需在表的上方、图的下方排印表号、表名，或图号、图名。用表格或图时，文中不要再重复其数据，图表内容和注释字体为小五宋体。图表的解释性正文文字位于图表之上。

图1 图形示例

1.4 参考文献格式

除英文外其他语种的参考文献要列出其相应的英文；作者姓名均“姓前名后”， 西方作者姓名的名字部分缩写，大写首字母且不加缩写点；作者不超过3人的姓名均列出，用“，”隔开，超过3人的余者写在第三作者后写“等”或“et al.”。研究类论文的引文不少于6条。参考文献采用顺序编码制，著录顺序按在论文中所引用文献出现的先后顺序编号，在正文引用相应位置右上角用[ ]加序号标出。参考文献用WORD编号列表创建。主要的参考文献著录格式如下。

表2 文献录入格式参考

|  |  |
| --- | --- |
|  文献类别 | 著 录 格 式 |
| 专著译著文集 | 作者. 书名 [M]. 出版地: 出版者, 出版年.原作者. 译著名 [M]. 译者，译. 出版地: 出版者, 出版年.作者. 文集名 [C]. 出版地: 出版者, 出版年. |
| 期刊析出文章 | 作者. 文题 [J]. 刊名, 年, 卷（期）: 起始页码－终止页码. |
| 文集析出文章 | 作者. 文题 [C]// 编者. 文集名. 出版地: 出版者, 出版年：起始页码－终止页码.　 |
| 学位论文 | 作者. 文题 [D]. 所在城市：保存单位, 发布年份. |
| 专利文献 | 申请者. 专利名: 国名, 专利号 [P]. 发布日期.  |
| 技术标准 | 技术标准代号. 技术标准名称 [S]. 地名: 责任单位, 发布年份. |
| 科技报告 | 作者. 文题, 报告代码及编号 [R]. 地名: 责任单位, 发布年份. |
| 报纸析出文章 | 作者. 文题 [N]. 报纸名, 出版日期 (版次). |
| 文献的网络版 | 作者. 题名 [EB/OL].（更新日期）. http://………… |

参考文献：

1. 张昆, 冯立群,等. 机器人柔性手腕的球面齿轮设计研究[J]. 清华大学学报（自然科学版），1994，34(2)：1-7.
2. ZHANG Kun, FENG Liqun, YU Changyu, et al. The research of the design of spherical gear transmission used in flexible wrist of robots [J]. J Tsinghua Univ （Sci and Tech），1994, 34(2): 1-7. （in Chinese）
3. 郑开青. 通讯系统模拟及软件[D]. 北京: 清华大学，1987.
4. ZHENG Kaiqing. Simulation of Communication System and Its Software [D]. Beijing: Tsinghua University, 1987. （in Chinese）
5. PETROWSKI A. A clearing procedure as a niching method for genetic algorithms [C] // Proc 3rd IEEE Conf Evolutionary Computation. Piscataway, NJ: IEEE Press, 1996：798-803.
1. 基金项目：注明基金项目名称，项目编号；

作者简介：张三（1983—），性别，职称/学位，研究方向，联系方式（电话，E-mail）；

通讯作者：周王世（1976—），性别，职称/学位，研究方向，联系方式（电话， E-mail）。 [↑](#footnote-ref-1)