Instrukcje przygotowania rozszerzonych streszczeń dla autorów Sympozjum TMiUM

Imię1 Nazwisko11, Imię2 Nazwisko22, Imię3 Nazwisko33

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **1**Wydział Mechaniczny, Energetyki i Lotnictwa Politechnika Warszawska  Nowowiejska 24, 00-665, Warszawa  email1@pw.edu.pl | **2**Wydział Mechaniczny  Politechnika  Adres, kod, miasto  email2@address | 3 Wydział Mechatroniki  Politechnika  Adres, kod, miasto  Email3@address |

ROZSZERZONE STRESZCZENIE

1 Wprowadzenie

Niniejszy dokument prezentuje podstawowe wymogi dotyczące układu tekstu dla rozszerzonych streszczeń proponowanych do publikacji w materiałach konferencyjnych Sympozjum Teorii Maszyn i Układów Mechatronicznych (w skrócie: TMiUM) organizowanego w ramach Krajowej Konferencji Robotyki (w skrócie: KKR).

Instrukcja zawiera wytyczne przydatne przy przygotowywaniu tekstu w systemie LaTeX (plik *TMiUM\_abstrakt.tex* oraz klasa *TMiUM\_abstrakt.cls*) oraz w programie Word (plik *TMiUM\_abstrakt.docx*).

Rozszerzone streszczenie powinno przedstawiać główne idee, podkreślać wkład pracy w stan wiedzy i umożliwiać ocenę nowości wynikających z proponowanych badań. Składanie rozszerzonych streszczeń powinno odbywać się wyłącznie za pośrednictwem systemu konferencyjnego opublikowanego na stronie KKR.

2 Formatowanie dokumentu

Rozszerzone streszczenie powinno być napisane w języku polskim i nie powinno przekraczać dwóch stron formatu A4 pokazanego w niniejszej instrukcji. Tekst można przygotować w systemie LaTeX lub w programie Word postępując zgodnie z przygotowanymi zaleceniami. Finalną postać dokumentu należy nadesłać w formacie PDF, bez numeracji stron.

Rozmiar **obszaru wydruku** wynosi 180 *mm* szerokości oraz 247 *mm* wysokości (17.5 *mm* marginesu lewego i prawego oraz 15 *mm* marginesu górnego. Tekst powinien być wyjustowany. Czcionka tekstu zwykłego to Times New Roman 10 pkt. Czcionka **tytułu rozdziału** pierwszego rzędu powinna być wytłuszczona. Pozostałe elementy formatowania podsumowano w tabeli 1.

Tabela 1: Rozmiary czcionek oraz style

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| *Element* | *Word* | *LaTeX* |
| tytuł | Tytuł | \bf\large |
| lista autorów | Imię Nazwisko | \normalsize |
| afiliacja | Organizacja | \small |
| czcionka standardowa | normalny tekst | \normalsize |
| tytuł rozdziału | Rozdział | \bf\normalsize |
| podpis rysunku/tabeli | Podpis rysunku | \small |
| piśmiennictwo | [1] B. Etkin and L.D. Raid… | \normalsize |

**Wzory matematyczne** powinny być wyśrodkowane. Numeracja wzorów powinna być ciągła, zaś sam numer należy umieszczać na środku wysokości wyrażenia. Przy powołaniach na wzór (1) w tekście zasadniczym należy podawać numer w nawiasach.

|  |  |
| --- | --- |
|  | (1) |

**Tabele** umieszczane w tekście powinny być zbudowane tak jak zaprezentowano w tabeli 1. Tytuł i sama tabela powinny być wyśrodkowane.

**Rysunki** oraz podpisy pod rysunkami powinny być wyśrodkowane tak, jak pokazano na rys. 1. Rysunki powinny być numerowane w tekście według kolejności występowania. Zaleca się rozdzielczość oryginału rysunku minimum 300 dpi (punktów na cal). Przed nadesłaniem pracy należy sprawdzić jakość wydruku i kontrast na drukarce czarno-białej.

|  |
| --- |
|  |
| Rysunek 1: Mechanizm płaski |

**Piśmiennictwo** powinno zawierać wykaz cytowanych pozycji uporządkowany według kolejności cytowania w rozszerzonym streszczeniu. Odniesienia do spisu piśmiennictwa należy umieszczać w kwadratowych nawiasach, np. [1]. Styl wykazu prac podano na końcu tego dokumentu.

3 Uwagi końcowe

Zaleca się, aby rozszerzone streszczenie obejmowało wstęp zawierający przegląd stanu wiedzy, opis problemu, zastosowane metody badawcze, uzyskane wyniki oraz ich analizę. Na końcu tekstu powinno znajdować się podsumowanie, a następnie lista odniesień do piśmiennictwa.

Podziękowania

Ten rozdział nie jest numerowany i należy traktować go jako opcjonalny. W tym miejscu można umieścić informację o udzielonym wsparciu, które umożliwiło realizację pracy.

Piśmiennictwo

1. O. A. Bauchau. Flexible Multibody Dynamics. Springer, Dordrecht, 2011.
2. W. Schiehlen. Multibody system dynamics: Roots and perspectives. Multibody System Dynamics, 1:149-188, 1997.
3. A. Author. Numerical solution of multibody dynamical systems in interaction with fluid. In E. Editor and C. Coeditor, editors, Proceedings of the International Symposium on Computational Mechanics, pages 215-217. University of Mechanics, City, 2016.