



Politechnika Wroclawska

Katedra Cybernetyki i Robotyki



Tytuł prezentacji

Autorzy

Wrocław, 30 marca 2017



Plan prezentacji

- 1 Wprowadzenie
- 2 Czy robot???
- 3 Wzór i figur
- 4 Inne



Nagłówek slajdu

Przykład najprostszego slajdu z wypunktowaniem:

- tekst pierwszego punktu



Nagłówek slajdu

Przykład najprostszego slajdu z wypunktowaniem:

- tekst pierwszego punktu
- tekst drugiego punktu



Nagłówek slajdu

Przykład najprostszego slajdu z wypunktowaniem:

- tekst pierwszego punktu
- tekst drugiego punktu
- tekst kolejnego punktu



Nagłówek slajdu

Przykład najprostszego slajdu z wypunktowaniem:

- tekst pierwszego punktu
- tekst drugiego punktu
- tekst kolejnego punktu
- tekst kolejnego punktu



Nagłówek slajdu

Przykład najprostszego slajdu z wypunktowaniem:

- tekst pierwszego punktu
- tekst drugiego punktu
- tekst kolejnego punktu
- tekst kolejnego punktu
- albo slajdu nieco bardziej rozbudowanego jak pokazano dalej



Co to jest robot?

Robot

Samoczynna maszyna, która naśladuje wybrane funkcje motoryczne i intelektualne człowieka



Co to jest robot?

Robot

Samoczynna maszyna, która naśladuje wybrane funkcje motoryczne i intelektualne człowieka

Słowo robot upowszechniło się dzięki czeskiemu pisarzowi Karolowi Čapkowi i jego powieści „Rossumovi Univerzální Roboti” wydanej w 1920 roku (więcej <https://cs.wikipedia.org/wiki/R.U.R.>).



Czy robot może być niebezpieczny?

Trzy prawa robotyki

- 1 Robot nie może skrzywdzić człowieka, ani przez zaniechanie działania dopuścić, aby człowiek doznał krzywdy



Czy robot może być niebezpieczny?

Trzy prawa robotyki

- 1 Robot nie może skrzywdzić człowieka, ani przez zaniechanie działania dopuścić, aby człowiek doznał krzywdy
- 2 Robot musi być posłuszny rozkazom człowieka, chyba że stoją one w sprzeczności z Pierwszym Prawem



Czy robot może być niebezpieczny?

Trzy prawa robotyki

- 1 Robot nie może skrzywdzić człowieka, ani przez zaniechanie działania dopuścić, aby człowiek doznał krzywdy
- 2 Robot musi być posłuszny rozkazom człowieka, chyba że stoją one w sprzeczności z Pierwszym Prawem
- 3 Robot musi chronić sam siebie, jeśli tylko nie stoi to w sprzeczności z Pierwszym lub Drugim Prawem

Autorem trzech praw robotyki jest amerykański pisarz i profesor biochemii Isaac Asimov.



Jak to opisać, jak to pokazać?

Wzorem

$$\sum_{i=0}^{\infty} k_i(q) \sin(q_i)$$



Jak to opisać, jak to pokazać?

Wzorem

$$\sum_{i=0}^{\infty} k_i(q) \sin(q_i)$$

Obrazem



Gdy trzeba więcej miejsca...

...to można użyć otoczenia frame z włączoną opcją plain, to znaczy

```
\begin{frame}[plain]
```

```
...
```

```
\end{frame}
```

Gdy trzeba więcej miejsca...

...to można użyć otoczenia frame z włączoną opcją plain, to znaczy

```
\begin{frame}[plain]
```

```
...
```

```
\end{frame}
```

co daje slajd bez ozdobnych ramek jak właśnie oglądany. Oczywiście wszystkie dostępne mechanizmy funkcjonują w jego ramach normalnie, i tak:

Gdy trzeba więcej miejsca...

...to można użyć otoczenia frame z włączoną opcją plain, to znaczy

```
\begin{frame}[plain]
```

```
...
```

```
\end{frame}
```

co daje slajd bez ozdobnych ramek jak właśnie oglądany. Oczywiście wszystkie dostępne mechanizmy funkcjonują w jego ramach normalnie, i tak:

Znowu wzorem

$$\sum_{i=0}^{\infty} k_i(q) \sin(q_i)$$

Gdy trzeba więcej miejsca...

...to można użyć otoczenia frame z włączoną opcją plain, to znaczy

```
\begin{frame}[plain]
```

...

```
\end{frame}
```

co daje slajd bez ozdobnych ramek jak właśnie oglądany. Oczywiście wszystkie dostępne mechanizmy funkcjonują w jego ramach normalnie, i tak:

Znowu wzorem

$$\sum_{i=0}^{\infty} k_i(q) \sin(q_i)$$

Znowu obrazem



I duże zdjęcie z tytułem lub bez (następny slajd)



