

# Przykładowy dokument w L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>Xu

Rafał Kabaciński

8 października 2019

## Spis treści

<b>1</b>	<b>L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X w praktyce</b>	<b>1</b>
<b>2</b>	<b>Formuły matematyczne w L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>Xu</b>	<b>1</b>
<b>3</b>	<b>Tabele i rysunki</b>	<b>2</b>
<b>4</b>	<b>Kod źródłowy w dokumentach</b>	<b>2</b>

## 1 L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X w praktyce

Ten dokument służy jako przykład jak łatwo można napisać pierwszy plik w L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>Xu.

Każdy akapit, poza pierwszym, domyślnie rozpoczyna się wcięciem. Nowy akapit można rozpocząć, oddzielając go od poprzedniego dwoma znakami *enter* lub `\\`.

L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X ignoruje wiele powtarzających się „białych znaków”. Tak więc napisanie:

wyraz    wyraz

lub

wyraz                      wyraz

da taki sam efekt. Tak samo zignorowane zostanie więcej niż dwa znaki *enter*.

Zalety L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>Xa:

- ułatwi pisanie spójnych stylistycznie długich dokumentów,
- tworzenie list elementów, takich jak spis treści czy rysunków jest w nim łatwe,
- można w nim pisać listy wypunktowane.

## 2 Formuły matematyczne w L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>Xu

Wzór na odwrotną transformatę Fouriera:

$$f(x) = \lim_{T \rightarrow +\infty} \int_{-T}^T \hat{f}(\xi) e^{2\pi i x \xi} d\xi \quad (1)$$

Wzór na macierz rotacji w przestrzeni:

$$Rot_X(\alpha) = \begin{bmatrix} 1 & 0 & 0 \\ 0 & \cos \alpha & -\sin \alpha \\ 0 & \sin \alpha & \cos \alpha \end{bmatrix}$$

### 3 Tabele i rysunki

Przykładowa tabela: 1 i rysunek: 1.

Tablica 1: Przykładowa tabela

a	b	c	d
1	2	3	4



Rysunek 1: Przykładowy rysunek

### 4 Kod źródłowy w dokumentach

```
for (int i = 0; i < 10; i++)  
{  
    cout << "i=" << i << endl;  
}
```