



El título del cartel

Autor 1, Autor 2 y Autor 3

Departmento de Matemáticas, Universidad de Sonora



Resumen

... (lorem ipsum)

Introducción

Nam dui ligula, fringilla a, euismod sodales, sollicitudin vel, wisi. Morbi auctor lorem non justo. Nam lacus libero, pretium at, lobortis vitae, ultricies et, tellus. Donec aliquet, tortor sed accumsan bibendum, erat ligula aliquet magna, vitae ornare odio metus a mi. Morbi ac orci et nisl hendrerit mollis. Suspendisse ut massa. ... (lorem ipsum)

Nulla malesuada porttitor diam. Donec felis erat, congue non, volutpat at, tincidunt tristique, libero. Vivamus viverra fermentum felis. Donec nonummy pellentesque ante. Phasellus adipiscing semper elit. Proin fermentum massa ac quam. Sed diam turpis, molestie vitae, placerat a, molestie nec, leo. Maecenas lacinia. Nam ipsum ligula, eleifend at, accumsan nec, suscipit a, ipsum. Morbi blandit ligula feugiat magna. Nunc eleifend consequat lorem. Sed lacinia nulla vitae enim. Pellentesque tincidunt purus vel magna. Integer non enim. Praesent euismod nunc eu purus. Donec bibendum quam in tellus. Nullam cursus pulvinar lectus. Donec et mi. Nam vulputate metus eu enim. Vestibulum pellentesque felis eu massa.

Ver los detalles en [2].

Una sección

Quisque ullamcorper placerat ipsum. Cras nibh. Morbi vel justo vitae lacus tincidunt ultrices. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. In hac habitasse platea dictumst. Integer tempus convallis augue. Etiam facilisis. Nunc elementum fermentum wisi. Aenean placerat. Ut imperdier, enim sed gravida sollicitudin, felis odio placerat quam, ac pulvinar elit purus eget enim. Nunc vitae tortor. Proin tempus nibh sit amet nisl. Vivamus quis tortor vitae risus porta vehicula.

1. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur.
2. Nullam at mi nisl. Vestibulum est purus, ultricies cursus volutpat sit amet, vestibulum eu.
3. Praesent tortor libero, vulputate quis elementum a, iaculis.
4. Ut adipiscing accumsan sapien, sit amet pretium.

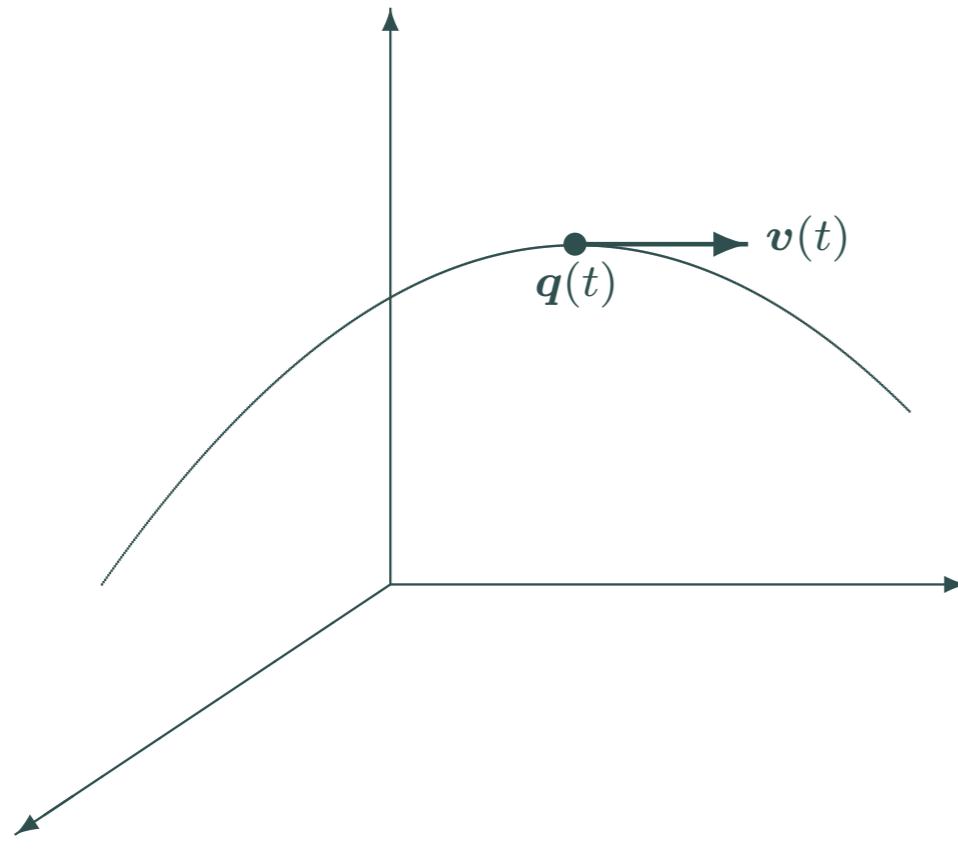


Figura 1: Trayectoria de una partícula.

Otra sección

Fusce mauris. Vestibulum luctus nibh at lectus. Sed bibendum, nulla a faucibus semper, leo velit ultricies tellus, ac venenatis arcu wisi vel nisl. Vestibulum diam. Aliquam pellentesque, augue quis sagittis posuere, turpis lacus congue quam, in hendrerit risus eros eget felis. Maecenas eget erat in sapien mattis porttitor. Vestibulum porttitor. Nulla facilisi. Sed a turpis eu lacus commodo facilisis. Morbi fringilla, wisi in dignissim interdum, justo lectus sagittis dui, et vehicula libero dui cursus dui. Mauris tempor ligula sed lacus. Duis cursus enim ut augue. Cras ac magna. Cras nulla. Nulla egestas. Curabitur a leo. Quisque egestas wisi eget nunc. Nam feugiat lacus vel est. Curabitur consectetur.

Suspendisse vel felis. Ut lorem lorem, interdum eu, tincidunt sit amet, laoreet vitae, arcu. Aenean faucibus pede eu ante. Praesent enim elit, rutrum at, molestie non, nonummy vel, nisl. Ut lectus eros, malesuada sit amet, fermentum eu, sodales cursus, magna. Donec eu purus. Quisque vehicula, urna sed ultricies auctor, pede lorem egestas dui, et convallis elit erat sed nulla. Donec luctus. Curabitur et nunc. Aliquam dolor odio, commodo pretium, ultricies non, pharetra in, velit. Integer arcu est, nonummy in, fermentum faucibus, egestas vel, odio.



Figura 2: Nautilus.

El péndulo simple

La ecuación de movimiento para un péndulo simple, sin fricción, está dada por

$$\frac{d^2\theta}{dt^2} = -\frac{g}{l} \operatorname{sen} \theta, \quad (1)$$

donde θ denota el desplazamiento angular del péndulo, g es la aceleración debida a la fuerza de gravedad y l es la longitud de la cuerda (o alambre) que en un extremo está fija y en el otro extremo sostiene la masa del péndulo, como se ilustra en la figura.

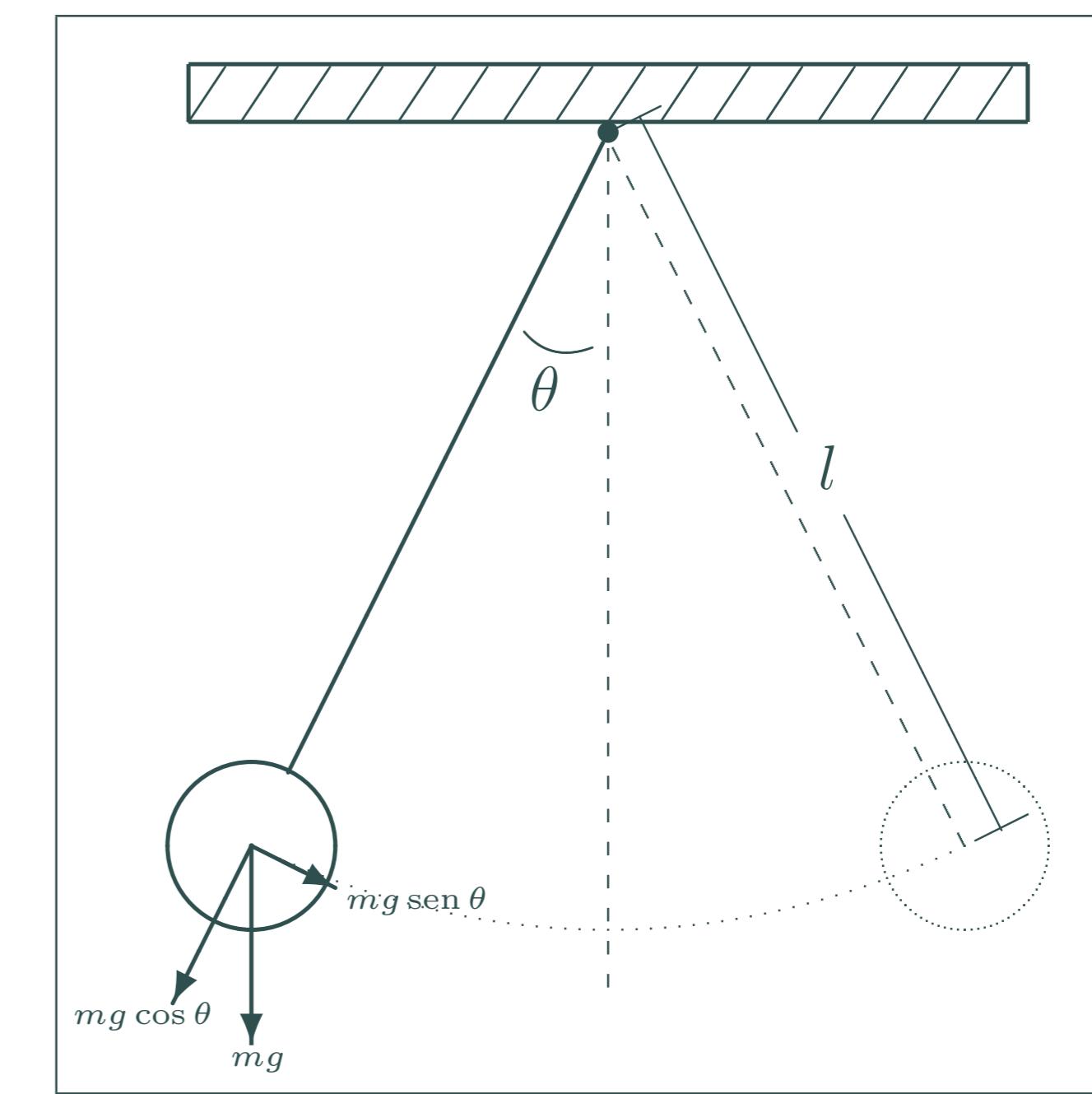


Figura 3: Péndulo simple.

Si normalizamos la gravedad g y la longitud del péndulo l a 1 y no tomamos en cuenta las unidades de estas magnitudes, el cambio de variable $x_2 = \theta$, la ecuación (1) se escribe como:

$$\ddot{x}_2 = -\operatorname{sen} x_2, \quad (2)$$

por lo que introduciendo una nueva variable, $x_1 = \dot{x}_2$, la ecuación (1), se escribe como:

$$\begin{aligned} \dot{x}_1 &= -\operatorname{sen} x_2, \\ \dot{x}_2 &= x_1. \end{aligned} \quad (3)$$

Es fácil verificar que el sistema (3), (4) es Hamiltoniano.

Resultados

Donec faucibus purus at tortor egestas eu fermentum dolor facilisis. Maecenas tempor dui eu neque fringilla rutrum. Mauris lobortis nisl accumsan. Aenean vitae risus ante.

Phasellus imperdier, tortor vitae congue bibendum, felis enim sagittis lorem, et volutpat ante orci sagittis mi. Morbi rutrum laoreet semper. Morbi accumsan enim nec tortor consectetur non commodo nisi sollicitudin. Proin sollicitudin. Pellentesque eget orci eros. Fusce ultricies, tellus et pellentesque fringilla, ante massa luctus libero, quis tristique purus urna nec nibh.

Nulla ut porttitor enim. Suspendisse venenatis dui eget eros gravida tempor. Mauris feugiat elit et augue placerat ultrices. Morbi accumsan enim nec tortor consectetur non commodo. Pellentesque condimentum dui. Etiam sagittis purus non tellus tempor volutpat. Donec et dui non massa tristique adipiscing. Quisque vestibulum eros eu. Phasellus imperdier, tortor vitae congue bibendum, felis enim sagittis lorem, et volutpat ante orci sagittis mi. Morbi rutrum laoreet semper. Morbi accumsan enim nec tortor consectetur non commodo nisi sollicitudin. Los resultados han sido publicados en [1].

Conclusiones

Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Donec odio elit, dictum in, hendrerit sit amet, egestas sed, leo. Praesent feugiat sapien aliquet odio. Integer vitae justo. Aliquam vestibulum fringilla lorem. Sed neque lectus, consectetur at, consectetur sed, eleifend ac, lectus. Nulla facilisi. Pellentesque eget lectus. Proin eu metus. Sed porttitor. In hac habitasse platea dictumst. Suspendisse eu lectus. Ut mi mi, lacinia sit amet, placerat et, mollis vitae, dui. Sed ante tellus, tristique ut, iaculis eu, malesuada ac, dui. Mauris nibh leo, facilisis non, adipiscing quis, ultrices a, dui.

- Pellentesque eget orci eros. Fusce ultricies, tellus et pellentesque fringilla, ante massa luctus libero, quis tristique purus urna nec nibh. Phasellus fermentum rutrum elementum. Nam quis justo lectus.
- Vestibulum sem ante, hendrerit a gravida ac, blandit quis magna.
- Donec sem metus, facilisis at condimentum eget, vehicula ut massa. Morbi consequat, diam sed convallis tincidunt, arcu nunc.
- Nunc at convallis urna. Ius ante. Pellentesque condimentum dui. Etiam sagittis purus non tellus tempor volutpat. Donec et dui non massa tristique adipiscing.

Referencias

[1] Al-Khwarizmi. *Algebra*. al-Mamoun, Bagdad, primera edición, 830.

[2] Euclides de Alejandría. *Los Elementos*. Desconocido, Alejandría, primera edición, 330 a. C.

Agradecimientos

Etiam fermentum, arcu ut grava fringilla, dolor arcu laoreet justo, ut imperdier urna arcu a arcu. Donec nec ante a dui tempus consectetur. Cras nisi turpis, dapibus sit amet mattis sed, laoreet.