

**TÍTULO DEL ARTÍCULO, EN NEGRILLA, LETRAS MAYÚSCULAS,
CENTRADO, 33mm (8 LÍNEAS) POR DEBAJO DE LA PARTE SUPERIOR
DEL ÁREA DE TEXTO, MÁXIMO 10 PALABRAS, ANCHO DE 130mm**

**Nombres de los autores, en minúsculas, negrilla, 130mm de ancho, texto
centrado**

*Filiación de los autores (institución, dirección, e-mail, ciudad), en letra itálica,
130mm de ancho, texto centrado*

Keywords: 5 palabras claves, 130 mm de ancho, texto justificado a la izquierda.

PRE-LABORATORIO

INTRODUCCIÓN

Presentación en papel tamaño carta, a 2 columnas, texto justificado, fuente Times Roman de 10pt, espaciado sencillo entre líneas, una línea vacía entre párrafos.

Los títulos de cada sección deben estar centrados, en letra mayúscula, numerados en forma consecutiva a partir de la introducción, pero sin incluir los reconocimientos, referencias y apéndices (para explicar detalles del desarrollo).

1.1. Subtítulo, numerado, justificado a la izquierda, indentado, letras itálicas o subrayadas.

Los subtítulos deben estar en letras minúsculas e itálicas, justificados a la izquierda, indentados, numerados como 1.1, 2.1, 2.2, etc.

1.2. Otro subtítulo

XXXXXX XXXXXXXX XX XXXXXXXX XXX XXXXXXXXXX XXX
XXXXXX XXXXXXXX XXXXX.

Tercer nivel. Si existe un tercer nivel de título, no numerarlo, utilizar letras itálicas o subrayadas, texto seguido.

Evitar dejar un título o subtítulo en la parte inferior de una columna.

El título de las figuras y e las tablas debe ir junto al respectivo elemento. Si es necesario, utilice líneas extras. Sin embargo, debido a las limitaciones de espacio, utilizar al máximo el área de texto.

UN TÍTULO LARGO Y CENTRADO QUE OCUPA MÁS DE UNA LÍNEA

Si este título quedara ubicado en la parte inferior de una columna, se recomienda trasladarlo a la siguiente columna adicionando saltos de línea.

Las figuras, tablas y ecuaciones deben numerarse con números arábigos. Las fotografías, esquemas y diagramas se deben referir como figuras. No usar figuras a color.

La calidad de los diagramas y figuras debe tal que permita su reproducción directa. No se aceptan fotocopias

XXXXXX XXXXXXXX XX XXXXXXXX XXX XXXXXXXXXX XXX
XXXXXX XXXXXXXX XXXXX XXXXXXXX XX XXXXXXXX
XXX XXXXXXXXXX XXX XXXXX XXXXXXX XXXXX XXXXXXX
XXXXXXXXXX XX XXXXXXXX XXX XXXXXXXXXX XXX XXXXX
XXXXXX XXXXX XXXXXXX XXXXXXXXXX XX XXXXXXX XXX
XXXXXXXXXXX XXX XXXXXXX XXXXXXX XXXXXXX XXXXXXX
XXXXXXXXXX XX XXXXXXXX XXX XXXXXXXXXX XXX XXXXX
XXXXXXXX XXXXX XXXXXXX.

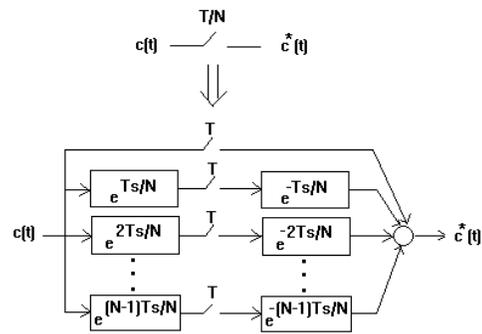


Fig. 1. El número y título de la figura debe ir debajo de la figura, texto justificado y líneas indentadas.

Cuando se hace referencia a una publicación dentro del texto, encerrar en paréntesis el nombre del autor y al año de la publicación. Ejemplos: (Smith, 1991), (Smith et al., 1990a). Ejemplo de una lista: (Smith, 1990; Smith and Jones, 1992; Bloggs, at al., 1989).

Tabla X. Las tablas deben tener un título sobre ellas, subrayado y texto centrado. Dejar una línea entre el título y la tabla y la figura y su título

| | | | |
|--------|--------|--------|--------|
| XXXXXX | XXXXXX | XXXXXX | XXXXX |
| XXXX | XXX | XXXXX | X |
| XXX | XXX | XX | X |
| XXXXX | XX | XXX | XXXXXX |
| XXX | X | X | XX |

Usar el Sistema Internacional de Medidas.

Evitar la utilización de notas de pie de página. Si se usan utilizar números arábigos consecutivos.

Los vectores y matrices se deben indicar en negrilla.

Las ecuaciones deben estar centradas y numeradas consecutivamente, comenzando desde 1.

$$C(z) = \sum_{n=0}^{N_2-1} z^{-n} \sum_{k=0}^{N_1-1} Z \left\{ e^{-\frac{nTs}{N_2}} G(s) e^{-\frac{kTs}{N_1}} R(s) \right\} \quad (1)$$

El trabajo preliminar debe contener los siguientes elementos:

Introducción. Para explicar el trabajo, las aplicaciones, naturaleza y propósito de la práctica.

Marco Teórico. Contiene los fundamentos teóricos utilizados para el desarrollo de la práctica.

REFERENCIAS

- Ikeda, M. and Siljak, D.D. (1992). Robust stabilization of nonlinear systems via state feedback. In: *Robust Control Systems and Applications, Control and Dynamic Systems*, Ed C.T. Leondes, Vol. 51, pp. 1-30. Academic Press, New York.
- Ogata, K. (1987). *Discrete-Time Control Systems*. Prentice-Hall, Englewood Cliffs, NJ.
- Tadmor, G. (1989). Uncertain feedback loops and robustness. *Automatica*, **27**, 1039-1042.

APENDICE

Debe contener la asignación planteada en la sección de pre-laboratorio de la práctica. Debe ser escrito, al igual que todo el cuerpo del informe, en el mismo formato (a computadora o letra de máquina).