

INSTRUCCIONES PARA LA PRESENTACIÓN DE TRABAJOS EN TECNO2002

1. Aspectos generales

- Los autores deben enviar las instrucciones de manera exacta y deben asegurarse que todas las partes del artículo son enviadas.
- El uso de la primera persona (yo, nosotros, etc.) debe eliminarse completamente.
- El artículo puede enviarse en español o inglés.
- Presentación en papel tamaño carta, a 2 columnas, texto justificado, fuente Times Roman de 10pt, espaciado sencillo entre líneas, una línea vacía entre párrafos, 230mm x 160mm de área de texto ubicada en el centro de la página (columnas de 76mm y 8mm entre columnas). NUMERO MÁXIMO DE PAGINAS SEIS (6).
- 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). Los subtítulos deben estar en letras minúsculas e itálicas, justificados a la izquierda, indentados, numerados como 1.1, 2.1, 2.2, etc.
- 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.
- El número y título de la figura debe ir debajo de la figura, texto justificado y con líneas indentadas.
- 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.
- La calidad de los diagramas y figuras debe tal que permita su reproducción directa. No se aceptan fotocopias.
- Los vectores y matrices se deben indicar en negrilla.
- Usar el Sistema Internacional de Medidas.
- Evitar la utilización de notas de pie de página. Si se usan utilizar números arábigos consecutivos.
- 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, et al., 1989)

2. Formato

- **Título.** Máximo 10 palabras, en letras mayúsculas, negrilla, texto centrado, 33mm desde la parte superior del área de texto, 130 mm de ancho.
- **Nombre de cada autor.** 2 líneas después del título, en letra minúscula, negrilla, texto centrado, 130mm de ancho.
- **Filiación de los autores** (institución, ciudad, país, dirección, e-mail). En letra itálica, texto centrado, 2 líneas después de los nombres de los autores, 130mm de ancho.
- **Resumen (abstract).** 50-100 palabras, 4 líneas después de la filiación, 130mm de ancho, texto justificado seguido después de la palabra "abstract:".

- **Palabras claves.** Una línea después del resumen, 5-10 palabras claves preferiblemente en inglés, 130mm de ancho, texto justificado a la izquierda después de la palabra "keywords:".
- **Introducción.** Para explicar el trabajo, las aplicaciones, naturaleza y propósito del artículo.
- **Cuerpo.** Contiene el mensaje primario, la validación de las técnicas descritas.
- **Conclusiones.** Para indicar el significado de la contribución, sus limitaciones, ventajas y aplicaciones o posibles aplicaciones.
- **Reconocimientos** (opcional).
- **Referencias.**

Se ordenan alfabéticamente por el primer autor.

Formato de las referencias de revistas: apellido del autor o autores e iniciales del nombre, año de publicación entre paréntesis, título, revista (en letra itálica o subrayado), número del volumen (en negrilla), páginas.

Formato de las referencias de libros: apellido del autor o autores e iniciales del nombre, año de publicación entre paréntesis, título (en letra itálica o subrayado), editorial, lugar de publicación, números de páginas o capítulos (opcional).

Cuando la lista es muy larga escribir el primer autor y las siglas "et al."

Ejemplos:

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.

Tadmore, G. (1989). Uncertain feedback loops and robustness. *Automatica*, **27**, 1039-1042.

- **Apéndices** (opcional).