

The Young Man The Station: a LaTeX article template

Emilio Pisanty¹*

¹ICFO – The Institute of Photonic Sciences

*author@email.com

2 February 2017

The Young Man The Station is a LaTeX template built on top of the standard article class, and built on the notion that not all LaTeX-formatted papers need to use Computer Modern, be in two columns, or generally share the same old and tired look. The name of the template is a variation of a standard garden-path sentence [1].

© Emilio Pisanty (2016), available under the MIT license.

1 Introduction

This is a paragraph with some text at the start of the article. This is just a sample but it has some mathematics like $x = y^2 + A_{\text{eff}}$ and something else like $\hat{V}_L = \sum_j \mathbf{r}_j^k$. Then it just starts repeating itself. This is a paragraph with some text at the start of the article. Then it just starts repeating itself. This is just a sample but it has some mathematics like $\chi = a_d \xi \zeta / \lambda = m_{\text{eff}} d^2 / (\hbar^2 \lambda)$ and something else like $r = |\vec{x}_A - \vec{x}_B| = \sqrt{(x_A - x_B)^2 + (y_A - y_B)^2}$ or $d(p + A(t))^*$. Then it just starts repeating itself.

This is another paragraph with more text just to show paragraph breaks. This is really just filler text but to be honest including a whole paragraph of Lorem Ipsum here seemed a bit too much. So instead here is a bit of filler text to flesh out the paragraph a bit.

2 Here are some maths

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 imperdiet, 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.

Here is a paragraph with a couple of citations: There is a paper [2], as well as a book [3], and the initial citation of some miscellaneous item [1].

Here's an equation with a label, (1) and there's more equations further down. So, we have

$$V(\mathbf{x}_A, \mathbf{x}_B) = V(\vec{x}_A, \vec{x}_B) = d^2 \frac{r^2 - 2\lambda^2}{(r^2 + \lambda^2)^{5/2}}, \quad (1)$$

being d a letter, λ a gathingammy r a letter in $r = |\vec{x}_A - \vec{x}_B| = \sqrt{(x_A - x_B)^2 + (y_A - y_B)^2}$, with A, B labels. Moreover $\Lambda = \lambda/a$, and $\chi = a_d/\lambda = m_{\text{eff}} d^2 / (\hbar^2 \lambda)$, with $m_{\text{eff}} = \hbar^2 / 2ta^2$, and t , are more maths expressions. So are $k = \sqrt{k_x^2 + k_y^2}$ and $V_{\text{lat}}(\vec{r}) = V_0 (\sin^2(k_x x) + \sin^2(k_y y))$, and a displayed equation is

$$(\hat{T}_A + \hat{T}_B + \hat{V}(\vec{x}_A, \vec{x}_B)) \Phi(\vec{x}_A, \vec{x}_B) = E \Phi(\vec{x}_A, \vec{x}_B). \quad (2)$$

Other displayed equations are

$$(\vec{\xi}_{\vec{K}} \cdot \vec{\hat{T}}_D + V(\vec{r})) \psi(\vec{r}) = E \psi(\vec{r}), \quad (3)$$

where $\vec{\xi}_{\vec{K}} = -2t(\cos(K_x a/2), \cos(K_y a/2))$ and $\vec{I} \cdot \vec{T}_D \psi(\vec{r}) = \sum_{i=x,y} \left(\psi(\vec{r} + \vec{\delta}_i) + \psi(\vec{r} - \vec{\delta}_i) \right)$, where $\vec{\delta}_i = a\hat{e}_i$, and also

$$\psi(\vec{r}) = \frac{1}{N_x N_y} \sum_{\vec{q}} \psi(\vec{q}) e^{i\vec{q} \cdot \vec{r}}. \quad (4)$$

Here's a little bit of text to round out the paragraph after the equation and (probably) round out the page, so this needs to be a couple of lines long.

Here some text: Sed commodo posuere pede. Mauris ut est. Ut quis purus. Sed ac odio. Sed vehicula hendrerit sem. Duis non odio. Morbi ut dui. Sed accumsan risus eget odio. In hac habitasse platea dictumst. Pellentesque non elit. Fusce sed justo eu urna porta tincidunt. Mauris felis odio, sollicitudin sed, volutpat a, ornare ac, erat. Morbi quis dolor. Donec pellentesque, erat ac sagittis semper, nunc dui lobortis purus, quis congue purus metus ultricies tellus. Proin et quam. Class aptent taciti sociosqu ad litora torquent per conubia nostra, per inceptos hymenaeos. Praesent sapien turpis, fermentum vel, eleifend faucibus, vehicula eu, lacus.

Some text, then some more equations: these ones are

$$E_{\vec{K}, \vec{q}} = -4t(\cos(K_x a/2) \cos(q_x a) + \cos(K_y a/2) \cos(q_y a))$$

and

$$(E - E_{\vec{K}, \vec{q}}) \psi(\vec{q}) = \sum_{\vec{q}'} V(\vec{q} - \vec{q}') \psi(\vec{q}'). \quad (5)$$

To round out the paper, we now include a bunch of Lorem Ipsum paragraphs, some more math, more filler text, and call it a day.

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

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. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

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.

Here $\vec{\xi}_{\vec{K}} = -2t(\cos(K_x a/2), \cos(K_y a/2))$ and $\vec{I} \cdot \vec{T}_D \psi(\vec{r}) = \sum_{i=x,y} \left(\psi(\vec{r} + \vec{\delta}_i) + \psi(\vec{r} - \vec{\delta}_i) \right)$, where $\vec{\delta}_i = a\hat{e}_i$, and also

$$\psi(\vec{r}) = \frac{1}{N_x N_y} \sum_{\vec{q}} \psi(\vec{q}) e^{i\vec{q} \cdot \vec{r}} \quad (6)$$

and

$$E_{\vec{K}, \vec{q}} = -4t(\cos(K_x a/2) \cos(q_x a) + \cos(K_y a/2) \cos(q_y a))$$

and

$$(E - E_{\vec{k}, \vec{q}}) \psi(\vec{q}) = \sum_{\vec{q}'} V(\vec{q} - \vec{q}') \psi(\vec{q}'). \quad (7)$$

3 More filler text

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetur adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetur id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

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. Cras nec ante. Pellentesque a nulla. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Aliquam tincidunt urna. Nulla ullamcorper vestibulum turpis. Pellentesque cursus luctus mauris.

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.

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 imperdiet, 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.

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.

4 Conclusions

Sed feugiat. Cum sociis natoque penatibus et magnis dis parturient montes, nascetur ridiculus mus. Ut pellentesque augue sed urna. Vestibulum diam eros, fringilla et, consectetur eu, nonummy id, sapien. Nullam at lectus. In sagittis ultrices mauris. Curabitur malesuada erat sit amet massa. Fusce blandit. Aliquam erat volutpat. Aliquam euismod. Aenean vel lectus. Nunc imperdiet justo nec dolor.

Etiam euismod. Fusce facilisis lacinia dui. Suspendisse potenti. In mi erat, cursus id, nonummy sed, ullamcorper eget, sapien. Praesent pretium, magna in eleifend egestas, pede pede pretium lorem, quis consectetur tortor sapien facilisis magna. Mauris quis magna varius nulla scelerisque imperdiet. Aliquam non quam. Aliquam porttitor quam a lacus. Praesent vel arcu ut tortor cursus volutpat. In vitae pede quis diam bibendum placerat. Fusce elementum convallis neque. Sed dolor orci, scelerisque ac, dapibus nec, ultricies ut, mi. Duis nec dui quis leo sagittis commodo.

Acknowledgements

Here you thank all the people ever and everyone who ever gave you money.

References

- [1] T. SCOTT. [Crash Blossoms and Being Drunk: Ambiguity](#). YouTube (2015).
- [2] L. SCHULMAN. A path integral for spin. *Phys. Rev.* **176** no. 5, pp. 1558–1569 (1968).
- [3] L. S. SCHULMAN. *Techniques and applications of path integration* (Dover, New York, 2005), pp. 190–196.