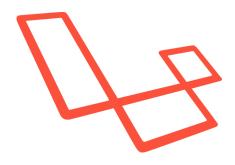
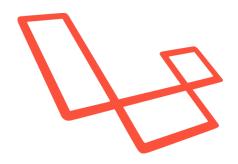
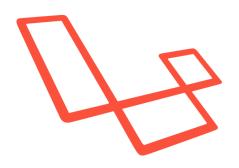
Jhonatan I. Castro Rocabado

26 de agosto de 2016

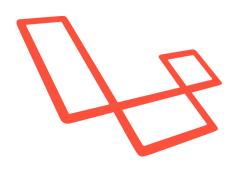


• Basado en Symfony.

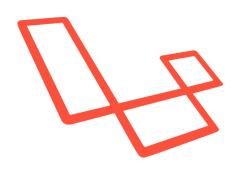




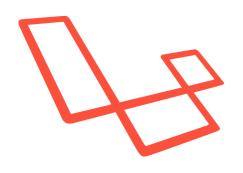
- Basado en Symfony.
- Sigue la arquitectura Modelo-Vista-Controlador (MVC).



- Basado en Symfony.
- Sigue la arquitectura Modelo-Vista-Controlador (MVC).
- Sistema de empaquetado modular.



- Basado en Symfony.
- Sigue la arquitectura Modelo-Vista-Controlador (MVC).
- Sistema de empaquetado modular.
- Diferentes formas para acceder a bases de datos relacionales.



- Basado en Symfony.
- Sigue la arquitectura Modelo-Vista-Controlador (MVC).
- Sistema de empaquetado modular.
- Diferentes formas para acceder a bases de datos relacionales.
- Utilidades que ayudan al deployment de la aplicación y a su mantenimiento.

Βv

Coriolis acceleration

$$\vec{a}_p = \vec{a}_o + \frac{{}^b d^2}{dt^2} \vec{r} + 2\vec{\omega}_{ib} \times \frac{{}^b d}{dt} \vec{r} + \vec{\alpha}_{ib} \times \vec{r} + \vec{\omega}_{ib} \times (\vec{\omega}_{ib} \times \vec{r})$$



Coriolis acceleration

$$\vec{a}_p = \vec{a}_o + \frac{^b d^2}{dt^2} \vec{r} + 2\vec{\omega}_{ib} \times \frac{^b d}{dt} \vec{r} + \vec{\alpha}_{ib} \times \vec{r} + \vec{\omega}_{ib} \times (\vec{\omega}_{ib} \times \vec{r})$$

Transversal acceleration

Coriolis acceleration

$$\vec{a}_p = \vec{a}_o + \frac{^b d^2}{dt^2} \vec{r} + 2\vec{\omega}_{ib} \times \frac{^b d}{dt} \vec{r} + \vec{\alpha}_{ib} \times \vec{r} + \vec{\omega}_{ib} \times (\vec{\omega}_{ib} \times \vec{r})$$

- Transversal acceleration
- Centripetal acceleration



