

Un système diagonal à résoudre :

$$\begin{bmatrix} 2 & 1 & 0 & 0 \\ 1 & 2 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 2 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 2 \end{bmatrix} \begin{bmatrix} u_1 \\ u_2 \\ u_3 \\ u_4 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{bmatrix} \quad (1)$$

Plusieurs équations alignées et numérotées :

$$x^2 + y^2 = r^2 \quad (2)$$

$$y^2 = r^2 - x^2 \quad (3)$$

Une grosse équation :

$$\eta_{th} = 1 - \frac{Q_{II}}{Q_I} = 1 - \left(\frac{T_4 - T_1}{T_3 - T_2} \right) = 1 - \left(\frac{1}{\tau^{\gamma-1}} \right) \quad (4)$$

Un exemple d'unités en L^AT_EX :

$$v_{\max} = 300 \, \text{m s}^{-1} \quad (5)$$