

Capítulo 1

Como referenciar la Bibliografía en LaTeX

1.1. Estilo acm

Es un estilo alternativo de BiBTeX que se usa en las revistas de la ACM (Association for Computing Machinery). Este estilo usa el nombre de los autores (nombre y primer apellido) en letras mayúsculas, y números como etiquetas.

1.2. Referenciamos

Referenciamos un libro [6] en el que se tratan un tipo particular de redes neuronales, la red CMAC. También podemos referenciar el primer artículo que Albus publicó sobre la red CMAC [1]. El mismo Albus posteriormente publicó un libro con todos sus resultados, y dedicó un capítulo entero a explicar la red CMAC (ver [2]). Un artículo publicado en un congreso trata un aspecto específico de este tipo de redes [4]. Y una tesis doctoral que aborda la problemática de estas redes y hace uso de ellas, [3].

En las empresas se realizan informes internos, estos informes también se pueden referenciar, referenciamos uno de ellos [7]. Los manuales que utilicéis en los trabajos también se referencian (ver [8]). Y, cuando quieras referenciar algún trabajo que no entre en ninguna de las clasificaciones que has visto tienes un tipo comodín. ¿No se os ocurre algún trabajo inclasificable? A mí sí. ¿Cómo referenciáis las resoluciones que salen publicadas en el BOE? Ahí va un ejemplo: [5]

2CAPÍTULO 1. COMO REFERENCIAR LA BIBLIOGRAFÍA EN LATEX

Bibliografía

- [1] ALBUS, S. J. A new approach to manipulator control: the cerebellar model articulated controller (CMAC). *J. of Dynamic Systems, Measurement and Control* 97 (1975), 220–227.
- [2] ALBUS, S. J. *Brains, Behaviour and Robotics*. BYTE Books, subs. of McGraw Hill, 1981, ch. 6 (A Neurological Model).
- [3] BENAVENT, X. *Modelización del comportamiento dinámico de un coche real: Aplicación al simulador de conducción*. PhD thesis, Institut de Robòtica. Universitat de València, Polígon de la Coma, s/n, Septiembre 2001.
- [4] BENAVENT, X., DOMINGO, J., VEGARA, F., AND PELECHANO, J. Two suggestions for efficient implementation of CMAC's. In *Proceedings of the 2000 IEEE International Symposium on Intelligent Control* (Patra, Greek, July 2000), pp. 309–314.
- [5] Resolución de 29 de octubre de 1993 de la Universidad de Valencia (Estudi General), por la que se publica el plan de estudios de Licenciado en Matemáticas de esta universidad, 24 de Nov 1993.
- [6] BROWN, M., AND HARRIS, C. *Neurofuzzy Adaptive Modelling and Control*. Prentice Hall, 1994.
- [7] CHRSTOS, J. P., AND GRYGIER, P. A. Experimental testing of a 1994 Ford Taurus for NADSdyna validation. Tech. Rep. SAE Paper 970563, Society of Automotive Engineers, Inc., 1997.
- [8] HYDRAUDYNE SYSTEMS & ENGINEERING. *Operating and maintenance manual 6 DOF Motion System*, 02-008579 ed. Engineering Mannesmann Rexroth, The Netherlands, 10 1999.