

Capítulo 1

Como referenciar la Bibliografía en LaTeX

1.1. Estilo apalike

Es un estilo alternativo de BiBTeX que se usa en las revistas de de la Asociación Americana de Psicología. Para usar este estilo se necesita el paquete del mismo nombre `.apalike`. Las entradas bibliográficas se ordenan alfabéticamente por apellidos y en las referencias aparece el primer apellido del autor y el año.

1.2. Referenciamos

Referenciamos un libro [Brown and Harris, 1994] 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 [Albus, 1975]. El mismo Albus posteriormente publicó un libro con todos sus resultados, y dedicó un capítulo entero a explicar la red CMAC (ver [Albus, 1981]). Un artículo publicado en un congreso trata un aspecto específico de este tipo de redes [Benavent et al., 2000]. Y una tesis doctoral que aborda la problemática de estas redes y hace uso de ellas, [Benavent, 2001].

En las empresas se realizan informes internos, estos informes también se pueden referenciar, referenciamos uno de ellos [Chrstos and Grygier, 1997]. Los manuales que utilizéis en los trabajos también se referencian, ver [Engineering, 1999]. 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: [BOE93b, 1993]

2CAPÍTULO 1. COMO REFERENCIAR LA BIBLIOGRAFÍA EN LATEX

Bibliografía

- [Albus, 1975] Albus, S. J. (1975). A new approach to manipulator control: the cerebellar model articulated controller (CMAC). *J. of Dynamic Systems, Measurement and Control*, 97:220–227.
- [Albus, 1981] Albus, S. J. (1981). *Brains, Behaviour and Robotics*, chapter 6 (A Neurological Model). BYTE Books, subs. of McGraw Hill.
- [Benavent, 2001] Benavent, X. (2001). *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.
- [Benavent et al., 2000] Benavent, X., Domingo, J., Vegara, F., and Pelechano, J. (2000). Two suggestions for efficient implementation of CMAC's. In *Proceedings of the 2000 IEEE International Symposium on Intelligent Control*, pages 309–314, Patra, Greek.
- [BOE93b, 1993] BOE93b (1993). 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.
- [Brown and Harris, 1994] Brown, M. and Harris, C. (1994). *Neurofuzzy Adaptive Modelling and Control*. Prentice Hall.
- [Chrstos and Grygier, 1997] Chrstos, J. P. and Grygier, P. A. (1997). Experimental testing of a 1994 Ford Taurus for NADSdyna validation. Technical Report SAE Paper 970563, Society of Automotive Engineers, Inc.
- [Engineering, 1999] Engineering, H. S. . (1999). *Operating and maintenance manual 6 DOF Motion System*. Engineering Mannesmann Rexroth, The Netherlands, 02-008579 edition.