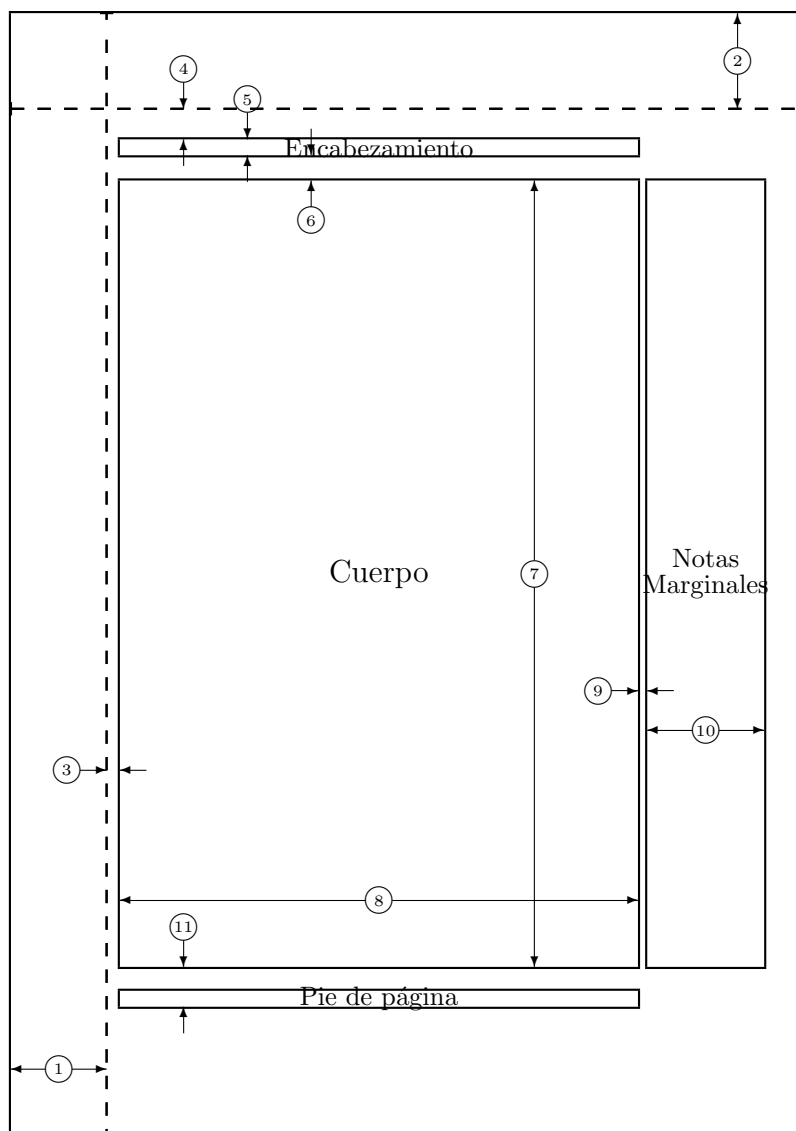
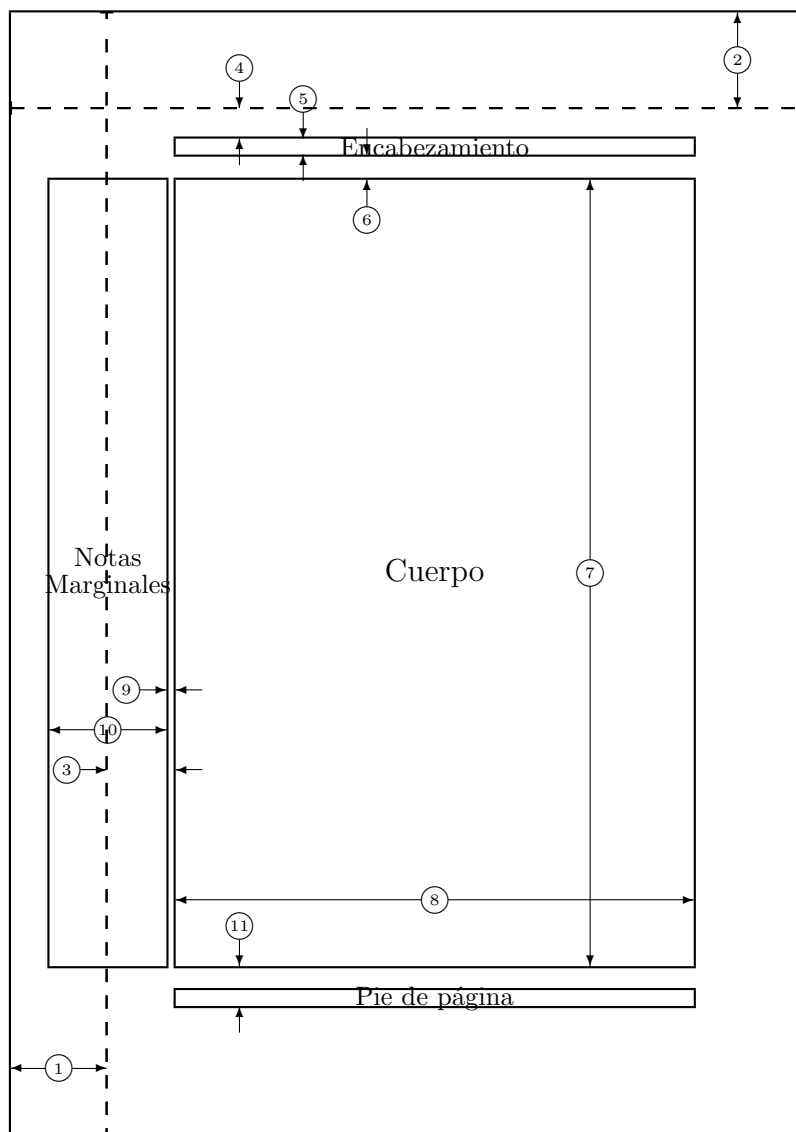


Capítulo 1

Veamos el layout



1	una pulgada + \hoffset	2	una pulgada + \voffset
3	\oddsidemargin = 10pt	4	\topmargin = 23pt
5	\headheight = 12pt	6	\headsep = 19pt
7	\textheight = 592pt	8	\textwidth = 390pt
9	\marginparsep = 7pt	10	\marginparwidth = 88pt
11	\footskip = 30pt		\marginparpush = 7pt (no mostradas)
	\hoffset = 0pt		\voffset = 0pt
	\paperwidth = 597pt		\paperheight = 845pt



- | | | | |
|----|------------------------|----|-------------------------------------|
| 1 | una pulgada + \hoffset | 2 | una pulgada + \voffset |
| 3 | \evensidemargin = 52pt | 4 | \topmargin = 23pt |
| 5 | \headheight = 12pt | 6 | \headsep = 19pt |
| 7 | \textheight = 592pt | 8 | \textwidth = 390pt |
| 9 | \marginparsep = 7pt | 10 | \marginparwidth = 88pt |
| 11 | \footskip = 30pt | | \marginparpush = 7pt (no mostradas) |
| | \hoffset = 0pt | | \voffset = 0pt |
| | \paperwidth = 597pt | | \paperheight = 845pt |

Capítulo 2

Modicamos el fancyhdr

En este ejemplo modificamos el aspecto de los
parámetros del paquete de fancyhdr por defecto ¿Cómo
lo veis?

8 de mayo de 2003

Índice general

1. Veamos el layout	1
2. Modicamos el fancyhdr	5
2.0.1. Ejemplo de una figura	11
2.0.2. Ejemplo de una tabla	11
2.0.3. Ahora vamos a referenciar la bibliografía en castellano	12

Índice de figuras

2.1. És una gràfica	11
-------------------------------	----

Índice de cuadros

2.1. Ejemplo de una tabla	12
-------------------------------------	----

Ejemplo de un artículo en castellano
8 de mayo de 2003

2.0.1. Ejemplo de una figura



Figura 2.1: És una gràfica

En la gráfica 2.1 tenemos una pantalla de acceso al programa de búsqueda de libros en la biblioteca.

2.0.2. Ejemplo de una tabla

En este apartado fijaros en las referencias a las tablas son en el idioma que seleccionas.

Alumne	Nota primer parcial	Nota segon parcial
Xaro Benavent	5.0	7.0
Esther de Ves	9.5	8

Cuadro 2.1: Ejemplo de una tabla

2.0.3. Ahora vamos a referenciar la bibliografía en castellano

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], otro artículo [Kuhl et al., 1995]. 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].

Bibliografía

- [Albus, 1975] Albus, S. J. (1975). A new approach to manipulator control: the cerebellar model articulated controller (CMAC). *Journal 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.
- [Brown and Harris, 1994] Brown, M. and Harris, C. (1994). *Neurofuzzy Adaptive Modelling and Control*. Prentice Hall.
- [Kuhl et al., 1995] Kuhl, J. et al. (1995). The Iowa Driving Simulator - an immersive research enviroment. *Computer*, 28(7).