

1 VALENCIÀ

Exemple d'un article escrit en valencià
8 de maig de 2003

Índex

1 VALENCIÀ	1
1.1 Exemple d'una figura	1
1.2 Exemple d'una taula	2
1.3 Anem a referenciar i veure la bibliografia en un altre idioma	2
2 CASTELLANO	4
2.1 Ejemplo de una figura	4
2.2 Ejemplo de una tabla	4
2.3 Ahora vamos a referenciar la bibliografía en castellano	4

Índex de figures

1 És una gràfica	2
2 És una gràfica	4

Índex de taules

1 Es una exemple d'una taula	2
2 Ejemplo de una tabla	4

Exemple d'un article en valencià
8 de maig de 2003

1.1 Exemple d'una figura

En la gràfica 2 tenim una pantalla de accés al programa de recerca de llibres a la biblioteca.



Figura 1: És una gràfica

1.2 Exemple d'una taula

En aquest apartat fixeu-se que les referències en les taules són en l'idioma seleccionat

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

Taula 1: Es una exemple d'una taula

1.3 Anem a referenciar i veure la bibliografia en un altre idioma

Referenciem un llibre [Brown and Harris, 1994] en el que es tracten tot tipus de xarxes neuronals, la xarxa CMAC. També podem referenciar el primer article que Albus va publicar sobre la xarxa CMAC [Albus, 1975], i un altre article [Kuhl et al., 1995]. El mateix Albus posteriorment va publicar un llibre amb tots els seus resultats, i va dedicar un capítol sencer a explicar la xarxa CMAC (veure [Albus, 1981]). Un article publicat en un congrés tracta un aspecte específic d'aquest tipus de xarxes [Benavent et al., 2000]. I una tesi doctoral que aborda aquesta problemàtica i fa ús d'aquestes xarxes, [Benavent, 2001].

Referències

- [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).

2 CASTELLANO

Ejemplo de un artículo escrito en castellano

8 de mayo de 2003

2.1 Ejemplo de una figura



Figura 2: És una gràfica

En la gráfica 2 tenemos una pantalla de acceso al programa de búsqueda de libros en la biblioteca.

2.2 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: Ejemplo de una tabla

2.3 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].

Referencias

- [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).