

Exemple d'un article escrit en valencià

8 mai 2003

Table des matières

1	Exemple d'una figura	1
2	Exemple d'una taula	2
3	Anem a referenciar i veure la bibliografia en un altre idioma	2

Table des figures

1	És una gràfica	1
---	--------------------------	---

Liste des tableaux

1	Es una exemple d'una taula	2
---	--------------------------------------	---

1 Exemple d'una figura



FIG. 1 – És una gràfica

En la gràfica 1 tenim una pantalla de accés al programa de recerca de llibres a la biblioteca.

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

TAB. 1 – Es una exemple d'una taula

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].

Références

- [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).