**Макарова Татьяна Александровна. Робастное управление безредукторными исполнительными системами роботов с параметрической неопределённостью на основе метода интервальных форм: диссертация ... кандидата Технических наук: 05.02.05 / Макарова Татьяна Александровна;[Место защиты: ФГБОУ ВО Московский государственный технологический университет СТАНКИН], 2016**