**Журавлев, Виталий Валерьевич. Система позиционно-силового управления роботом для механотерапии : диссертация ... кандидата технических наук : 05.02.05, 05.11.17 / Журавлев Виталий Валерьевич; [Место защиты: Моск. гос. техн. ун-т им. Н.Э. Баумана].- Москва, 2011.- 144 с.: ил. РГБ ОД, 61 11-5/3184**