**Фархатдинов, Ильдар Галимханович. Повышение точности и качества управления движением мобильных роботов на основе позиционно-силовых алгоритмов для канала обратной связи систем двустороннего действия : диссертация ... кандидата технических наук : 05.02.05 / Фархатдинов Ильдар Галимханович; [Место защиты: Моск. гос. технол. ун-т "Станкин"].- Москва, 2011.- 115 с.: ил. РГБ ОД, 61 11-5/3357**