**Фанталов Юрий Ильич. Методы расчета и проектирования двуногого шагающего робота с поступательными кинематическими парами в суставах ног : автореферат дис. ... кандидата технических наук : 05.02.05 / Фанталов Юрий Ильич; [Место защиты: Моск. гос. ун-т приборостроения и информатики].- Москва, 2009.- 23 с.: ил.**