**Попов Александр Владимирович. Разработка и исследование систем комбинированного позиционно-силового управления манипуляторами : диссертация ... кандидата технических наук : 05.02.05 / Попов Александр Владимирович; [Место защиты: С.-Петерб. политехн. ун-т].- Санкт-Петербург, 2008.- 126 с.: ил. РГБ ОД, 61 09-5/1020**