**Лесков Алексей Григорьевич. Теоретические основы моделирования и анализа динамики манипуляционных роботов, их приложение к задачам проектирования и подготовки операторов : диссертация ... доктора технических наук : 05.02.05, 05.13.01.- Москва, 2002.- 329 с.: ил. РГБ ОД, 71 03-5/48-0**