**Поливанов Александр Юрьевич. Повышение точности позиционного управления многозвенными манипуляторами на основе идентификации их геометрических параметров с помощью системы технического зрения : диссертация ... кандидата технических наук : 05.02.05.- Москва, 2001.- 167 с.: ил. РГБ ОД, 61 02-5/373-9**