**Кван, Наталья Владимировна. Модели и алгоритмы робастного управления нелинейными объектами в системах с быстродействующим эталоном : диссертация ... кандидата технических наук : 05.13.01 / Кван Наталья Владимировна; [Место защиты: Тихоокеан. гос. ун-т].- Благовещенск, 2011.- 133 с.: ил. РГБ ОД, 61 11-5/1683**