**Зуев Александр Валерьевич. Разработка метода позиционно-силового управления многозвенными манипуляторами : диссертация ... кандидата технических наук : 05.13.01 / Зуев Александр Валерьевич; [Место защиты: Ин-т автоматики и процессов управления ДВО РАН].- Владивосток, 2010.- 125 с.: ил. РГБ ОД, 61 10-5/2704**