**Кадочников Михаил Владимирович. Модели, алгоритмы и программное обеспечение систем управления мехатронно-модульными роботами с адаптивной кинематической структурой : диссертация ... кандидата технических наук : 05.13.01 / Кадочников Михаил Владимирович; [Место защиты: Моск. гос. ин-т радиотехники, электроники и автоматики].- Москва, 2009.- 190 с.: ил. РГБ ОД, 61 09-5/3620**