**Иншаков Дмитрий Юрьевич. Моделирование адаптивных систем управления манипуляционных роботов на параллельных вычислительных структурах : диссертация ... кандидата технических наук : 05.13.18. - Санкт-Петербург, 2000. - 200 с. : ил. РГБ ОД, 61:01-5/1739-7**