**Кульченко Артем Евгеньевич. Адаптивное позиционно-траекторное управление роботизированным одновинтовым вертолетом с использованием нелинейной модели его движения: диссертация ... кандидата технических наук: 05.02.05 / Кульченко Артем Евгеньевич;[Место защиты: Федеральное государственное автономное образовательное учреждение высшего профессионального образования "Южный федеральный университет"].- Ростов-на-Дону, 2015.- 153 с.**