**Крахмалев, Олег Николаевич. Методы построения и анализа динамических моделей манипуляционных систем роботов : диссертация ... кандидата технических наук : 01.02.06 / Крахмалев Олег Николаевич; [Место защиты: Юго-Зап. гос. ун-т].- Брянск, 2013.- 207 с.: ил. РГБ ОД, 61 14-5/944**