**Притыкин Дмитрий Евгеньевич. Обеспечение устойчивости траекторий движения пантографного механизма робота-манипулятора : диссертация ... кандидата технических наук : 01.02.06 / Притыкин Дмитрий Евгеньевич; [Место защиты: Дон. гос. техн. ун-т]. - Ростов-на-Дону, 2008. - 96 с. : ил. РГБ ОД, 61:08-5/825**