

Основы определения целесообразных кинематических структур "Станок-робот" для совместной работы в производственных системах

Rives, Jüri Технология, оборудование, организация и экономика машиностроительного производства, : Экспресс-информация : Зарубежный опыт 1985 / с. 1-10