**Алексеев Александр Александрович. Система планирования и исполнения задания мобильным колёсным роботом на основе метода опорных траекторий и кривых Безье третьего порядка в условиях склада машиностроительного предприятия: диссертация ... кандидата Технических наук: 05.02.05 / Алексеев Александр Александрович;[Место защиты: ФГБОУ ВО «Московский государственный технологический университет «СТАНКИН»], 2020**