**Фирас А. Рахим. Методы построения интеллектуальных систем планирования и управления перемещением робота-манипулятора в неизвестной среде : диссертация ... кандидата технических наук : 05.02.05 / Фирас А. Рахим; [Место защиты: Юж.-Рос. гос. техн. ун-т (Новочеркас. политехн. ин-т)].- Новочеркасск, 2009.- 231 с.: ил. РГБ ОД, 61 09-5/1857**