**Пестерев, Александр Витальевич. Синтез стабилизирующих управлений и анализ устойчивости в задаче путевой стабилизации колесных роботов : диссертация ... доктора физико-математических наук : 05.13.01 / Пестерев Александр Витальевич; [Место защиты: Ин-т проблем упр. им. В.А. Трапезникова РАН].- Москва, 2013.- 212 с.: ил. РГБ ОД, 71 15-1/120**