**Лебедев, Александр Васильевич. Синтез адаптивной системы управления пространственным движением автономного подводного робота : автореферат дис. ... кандидата технических наук : 05.13.07 / Дальневосточ. гос. техн. ун-т.- Владивосток, 1997.- 18 с.: ил. РГБ ОД, 9 98-8/1170-6**