**Кокунько Юлия Георгиевна. Методы и алгоритмы динамического дифференцирования и сглаживания сигналов, задающих траектории мобильных роботов;[Место защиты: ФГБУН Институт проблем управления им. В. А.Трапезникова Российской академии наук], 2023**