**Краснов Александр Юрьевич. Траекторное управление мобильными роботами в условиях наличия внешних возмущений и подвижных препятствий: автореферат дис. ... кандидата Технических наук: 05.13.01 / Краснов Александр Юрьевич;[Место защиты: ФГАОУ ВО «Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики»], 2017**