**Чэнь Ифань. Траекторное управление движением мобильных роботов относительно подвижных препятствий: автореферат дис. ... кандидата Технических наук: 05.13.01 / Чэнь Ифань;[Место защиты: ФГАОУ ВО «Санкт-Петербургский национальный исследовательский университет информационных технологий, механики и оптики»], 2018**