**Кучерский, Роман Владимирович. Модели и алгоритмы картографирования среды и планирования движений автономных мобильных роботов для мониторинга лабиринтов : диссертация ... кандидата технических наук : 05.13.01 / Кучерский Роман Владимирович; [Место защиты: Моск. гос. техн. ун-т радиотехники, электроники и автоматики].- Москва, 2014.- 140 с.: ил. РГБ ОД, 61 14-5/2127**