1. En robotique, quand on fait référence au problème de la navigation
   1. le robot est forcément téléopéré
   2. le robot est forcément autonome \*
   3. le robot peut être soit autonome soit téléopéré
2. En robotique, quand on fait référence au problème de la navigation, on considère que l'environnement (à part les obstacles) est connu
   1. vrai \*
   2. faux
3. Le théorème de Lyapounov
   1. Est fondamental dans la navigation des robots omnidirectionnels
   2. Permet d’étudier la stabilité des systèmes non-linéaires \*
   3. Permet de fusionner les données provenant de différents capteurs
   4. Sert à localiser l’unicycle
4. Si on applique une vitesse linéaire v et une vitesse angulaire w à un robot de type unicycle, ce dernier se déplacera sur un cercle dont le rayon vaut
   1. v/w \*
   2. w/v
   3. v\*w
   4. ça dépénd du rayon de sa roues