

≡ 04

## Uma app em Python

Para utilizarmos o turtlebot3 com Python são necessários alguns MÓDULOS:

- `rospy` → Cliente para o ROS
- `twist` → Módulo para Controle de velocidades do turtlebot
- `LaserScan` → Módulo Controle do sensor laser

Considerando o descritivo acima marque a opção correta:

*Selezione uma alternativa*

**A** Todas as afirmações estão corretas

**B** Módulo para controle de velocidade é o `cmd_vel`

**C** Somente a 3 está correta