

**Sobre Gazebo**

O simulador GAZEBO possui as seguintes características: Marque a(s) alternativa(s) correta(s)

*Selecione 5 alternativas*

- A**    É um conjunto de especificações de hardwares para robôs
- B**    No Gazebo além da visualização em 3D podem ser simulada inclusive a física dos objetos.
- C**    O Gazebo pode ser utilizado independente do ROS
- D**    O Gazebo é um dos componentes utilizado pelo ROS.
- E**    É um framework para desenvolvimento de software para robôs.
- F**    Possui integração com componentes industriais