

07

Sobre Gazebo

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

Seleccione 5 alternativas

- A** É um conjunto de especificações de hardwares para robôs
- B** No Gazebo além da vizualização 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