# ספריות חשובות

ספריית עולמות + media:

usr\share\gazebo-2.2

ממשקים ל-gazebo (קבצי .h) :

use\include\gazebo-2.2

חיבור בין ROS לGazebo:

opt\ros\indigo\include\ { gazebo\_msgs

gazebo\_pulugins

gazebo\_ros

gazebo\_ros\_control

hector\_gazebo\_plugins

hector\_quadrotor\_controller\_gazebo

hector\_quadrotor\_gazebo\_plugins

ספריית מודלים (urdf):

home\.gazebo

קוד (.so) של plugins :

opt\ros\indigo\lib