

JasonLLLL_第八章作业

1. 通过向前, 向后, 向左, 向右, 停止等语音指令, 控制机器人运动
2. 受到指令后, 输出一段话
3. 具体实现步骤
 - 3.1. 在老师的robot_voice/src/中创建voice_control.cpp
 - 3.1.1. /catkin_ws/src/robot_voice/src
 - 3.1.2. voice_control.cpp
 - 3.2. 更改代码
 - 3.2.1. 主要更改语音输入, 输出等信息
 - 3.2.2. 更改CMakeLists.txt

```
add_executable(voice_control src/voice_control.cpp)
target_link_libraries(
    voice_control
    ${catkin_LIBRARIES}
    libmcs.so -ldl -lpthread -lm -lrt -lasound
)
```
 - 3.3. 创建launch文件
 - 3.3.1. pwd: /catkin_ws/src/robot_voice/launch
 - 3.3.2. voice_control.launch
 - 3.4. 回到根目录, 进行catkin_make编译
 - 3.5. 运行第六章代码, 开启gazebo仿真 roslaunch mbot_gazebo view_mrobot_gazebo.launch
 - 3.6. 开启语音控制 roslaunch robot_voice voice_control.launch
 - 3.7. 启动唤醒节点 rostopic pub /voiceWakeup std_msgs/String "ta: '123'"
 - 3.8. 结果如.mp4文件
4. Reference
 - 4.1. 胡春旭 《ROS机器人开发与实践》
 - 4.2. ROS探索总结 (二十八)