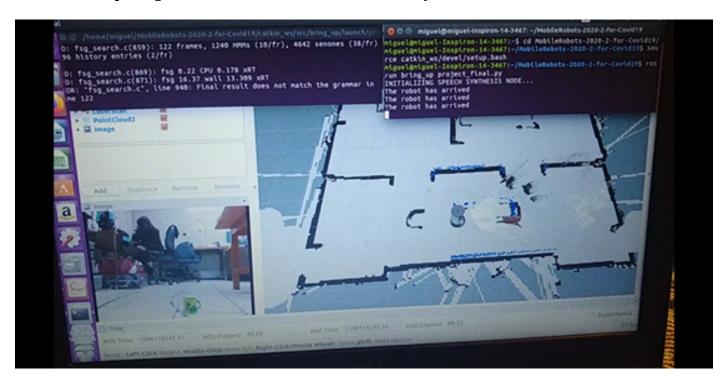
Calvillo Felipe Miguel Robots móviles 2020-2 Proyecto Final



Instrucciones para correr el programa:

Primero se debe correr el nodo principal con roscore.

```
roscore http://miguel-Inspiron-14-3467:11311/
miguel@miguel-Inspiron-14-3467:~$ roscore
.... logging to /home/miguel/.ros/log/113db9fc-9fa1-11ea-a33e-f8da0c79a971/roslau
nch-miguel-Inspiron-14-3467-3326.log
Checking log directory for disk usage. This may take awhile.
Press Ctrl-C to interrupt
```

Después roslaunch bring_up project_final.launch, donde el archivo project_final.launch se encuentra ya almacenado en la carpeta bring_up.

```
Mean in the project of the proj
```

Y por último rosrun bring_up project_final.py, donde el archivo project_final.py se encuentra ya almacenado en la carpeta bring_up.

```
miguel@miguel-Inspiron-14-346/: ~/MobileRobots-2020-2-ror-Covid19

miguel@miguel-Inspiron-14-3467: ~$ cd

miguel@miguel-Inspiron-14-3467: ~$ cd MobileRobots-2020-2-for-Covid19/

miguel@miguel-Inspiron-14-3467: ~/MobileRobots-2020-2-for-Covid19$ source catkin_ws/devel/setup.bash

miguel@miguel-Inspiron-14-3467: ~/MobileRobots-2020-2-for-Covid19$ rosrun bring_up project_final.py

INITIALIZING SPEECH SYNTHESIS NODE...

The robot has arrived
```

Los archivos project_voice.gram y project_voice.dict se encuentran almacenados en la carpeta pocketsphinx → vocab

link del vídeo:

https://drive.google.com/open?id=18m8n8qTYzJwzQkHY4QxOd8P6gqm-4-8

0

https://drive.google.com/file/d/18m8n8qTYzJwzQkHY4QxOd8P6gqm-4-81/view?usp=drivesdk