

Pasos para ejecutar el programa:

- De ser necesario otorgar permisos de lectura, escritura y ejecución a los archivos `command.py` y `listener.py` ubicados en `catkin_ws/src/visión` con el comando **`chmod 777 NombreArchivo.py`**
- Ejecutar el siguiente comando en la terminal: **`source MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/devel/setup.bash`**
- Correr el comando **`roslaunch bring_up robotino_simul.launch`**
- Abrir una nueva ventana y escribir el comando **`source catkin_ws/devel/setup.bash`** y posteriormente el comando **`roslaunch vision command.py`**
- Abrir una nueva ventana y escribir el comando **`source catkin_ws/devel/setup.bash`** y posteriormente el comando **`roslaunch vision listener.py`**
- Dar las órdenes por medio del micrófono

Órdenes que reconoce el robot

- GO TO THE KITCHEN
- GO TO THE LIVING ROOM
- STOP (en esta última regresa al estado original y se pierde el control del robot)
- HOW ARE YOU

Una vez llegado a la meta el robot dirá TASK COMPLETED