



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.

```
/home/miguel/MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/src/bring_up/launch/project_
miguel@miguel-Inspiron-14-3467:~$ cd
miguel@miguel-Inspiron-14-3467:~$ source MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_
ws/devel/setup.bash
miguel@miguel-Inspiron-14-3467:~$ roslaunch bring_up project_final.launch
... logging to /home/miguel/.ros/log/113db9fc-9fa1-11ea-a33e-f8da0c79a971/roslau
nch-miguel-Inspiron-14-3467-12506.log
Checking log directory for disk usage. This may take awhile.
```

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

```
miguel@miguel-Inspiron-14-3467: ~/MobileRobots-2020-2-for-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$ roslaunch 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

Las instrucciones a indicarle al robot son:

ROBOT GO TO WINDOW
ROBOT GO TO DOOR
ROBOT GO TO GARAGE
ROBOT GO TO BATHROOM
ROBOT STOP

link del vídeo:

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

o

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