

Proyecto

Primero se tiene que copiar los siguientes archivos en las siguientes direcciones

El archivo **project_final.launch** en la dirección MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/src/bring_up/launch/

El archivo **project_final.py** en la dirección MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/src/speech_syn/scripts/

Los archivos **project_voice.dict** y **project_voice.gram** en la dirección MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/src/pocketsphinx/vocab/

Los archivos se encuentran en la carpeta proyecto, que se encuentra en entregables.

Para correr el programa:

1. Ejecutar el comando: roscore
2. En otra terminal ejecutar los comandos:

```
source MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/devel/setup.bash  
roslaunch bring_up project_final.launch
```

3. En otra terminal ejecutar los comandos:

```
source MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/devel/setup.bash  
roslaunch speech_syn project_final.py
```

4. Comandos que reconoce:
 - ROBOT GO TO DOOR
 - ROBOT GO TO BATHROOM
 - ROBOT GO TO GARDEN
 - ROBOT STOP