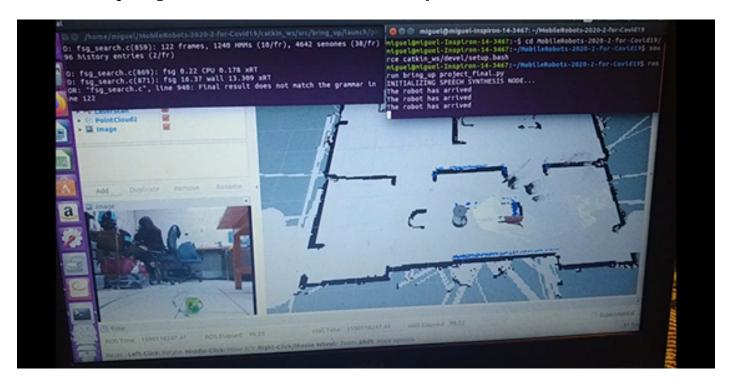
Calvillo Felipe Miguel Robots móviles 2020-2 Proyecto Final



Se tienen los archivos project_final.launch y project_final.py, los cuales se tienen que mandar a la carpeta de bring_up

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

Primero se debe correr el nodo principal con roscore

Después roslaunch bring_up project_final.launch

Y por último rosrun bring_up project_final.py

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