



Primero se debe correr el nodo principal con roscore

Después roslaunch bring_up project_final.launch

Y por último rosrund bring_up project_final.py

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>