



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 `roslaunch 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>