

## Proyecto

Para correr el programa:

1. Ejecutar el comando: `roscore`
2. En otra terminal ejecutar el comando: `roslaunch bring_up project_final.launch`
3. En otra terminal ejecutar el comando: `roslaunch speech_syn project_final.py`

En los dos últimos primero se debe ejecutar el comando: `source MobileRobots-2020-2-for-Covid19/catkin_ws/devel/setup.bash`