1，写一个抓取物体的程序

开爪子→向下→抓→起并做动作→放→复位

2，调整摄像头对三色球的检测，调节最远可以使最小半径到多少，最近时最大半径多大，调节颜色判断误差，调节正方度和实心度。使摄像头可以清晰检测到所循的小球。

3，小车朝向小球的方向移动，移动过程中云台也自行调整使所循小球处于画面中心，小车停止时和小球的距离取决于最大半径，故此距离固定，然后检测云台舵机的偏离角度，使此偏离角度固定，检测小球坐标，使其与车的相对坐标固定。那么每次循球最后停止时机械臂与小球的相对位置是固定的。

4，将机械臂调整到向下这一步，调整抓取物体程序中机械臂角度，使抓时机械臂恰好位于小球正中间。

5，那么每次对于不同位置小球的循迹与抓取，小车都可检测并运动到与其固定的相对位置处，机械臂依照固定相对位置的程序恰好可以抓取。