总结：

1. 手背控制良好，小问题：数据接收失败时小车会失灵
2. 模式切换良好
3. 机械臂的控制上，需要改进，如果软件不能更新，就稍微降低些要求
4. 手势检测：翻手正确，其他未测试
5. 蔽障行驶未检测，开灯闪灯功能未检测，令机械臂复位命令未检测
6. 待优化：重启树莓派程序、固定树莓派USB口、机械臂的抖动、手势检测稳定性
7. 外观设计：小车结构差一点，手套外观与结构差一点