

# Mac

# Jetson.

## step 1:

1番モーターを回す.



NumberTest.py (0~180の数)

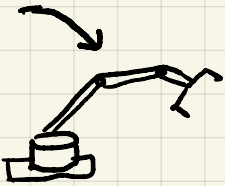
Hand Test 1.py (mediapipe.を利用.  
X座標  
→ +2を送る  
→ -2を送る)

Jetson Step1.py

1番のモーターを指定角度にする

## step 2

ロボットを倒す



Arm\_Down\_Control.py (0~100)

：ロボットの動作完成度を指示する

Arm\_Down.py

(指定された完成度に動く)

zhangsan.py

：手のY座標の ↑ -2 ↓ +2

## step 3

物品をつかむ



step3\_test\_mac.py

：Enterキーを押すと6番モーターが閉じる。

step3\_test.py

：6番モーターが閉じる。