Video cánh tay khi làm việc

Link github cho code

<https://github.com/sixduck/sang-tao-sinh-vien.git>

model và video mẫu

<https://drive.google.com/drive/folders/1wvFhaiXKF7bvwTazV3xWgaAB5ZeZnvIG?usp=sharing>

các bạn tải 3 file [camera.py](https://github.com/sixduck/sang-tao-sinh-vien/blob/main/camera.py), [dk\_ardruino.py](https://github.com/sixduck/sang-tao-sinh-vien/blob/main/dk_ardruino.py), [xu\_ly\_anh.py](https://github.com/sixduck/sang-tao-sinh-vien/blob/main/xu_ly_anh.py) ở github . keras\_model.h5 và video ở trong drive rồi cho chung 1 thư mục rồi mở spyder ở trong anaconda lên, chạy file camera.py

Trang này hướng dẫn cách lắp đặt bộ gắp

https://www.instructables.com/Horizontal-Travel-Robot-Arm/