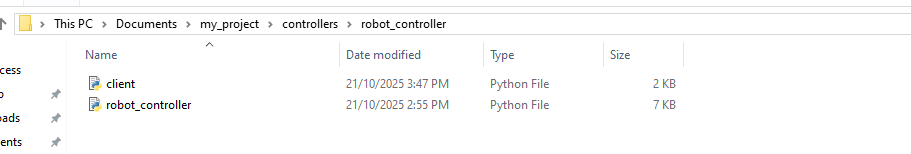
Main.py là file nhận diện cử chỉ của phần 1

Robot\_controller và client.py là code của phần 2

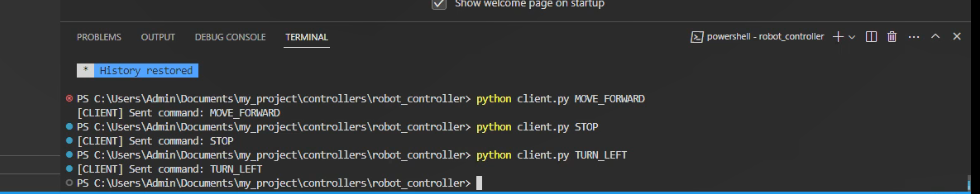
1. Đặt hai tệp .py vào một thư mục



1. Robot\_controller cho TIAgo, sau đỏ mở VS Code

Chọn Open folder chọn folder\my\_project

cd\controllers\robot\_controller



Nhập các cử chỉ như trong file client.py

1. File gesture\_recognition.py là file final gộp từ main.py+client.py để ở file my\_project\controllers\robot\_controller

* Ta chạy code robot\_controller giữ nguyên trong webot, TIAgo sẽ đợi nhận lệnh
* Vào VS Code Open Folder ở Terminal truyền các lệnh python client.py “command”