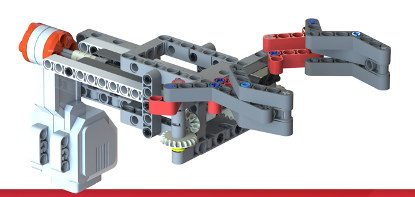
**SenseStorm實驗：智能機械手**

**初始狀態：**



**步骤1：實驗準備**

登入SenseStudy實驗平臺：<https://hk.study.sensetime.com/abc/login>

用戶名：AECtraining01 ~ AECtraining04 密碼：aec123

進入SenseStorm Demo課程包，打開對應實驗。

連接SenseStorm。

**步骤2：電機控制機械手開合**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_grab\_step2.py

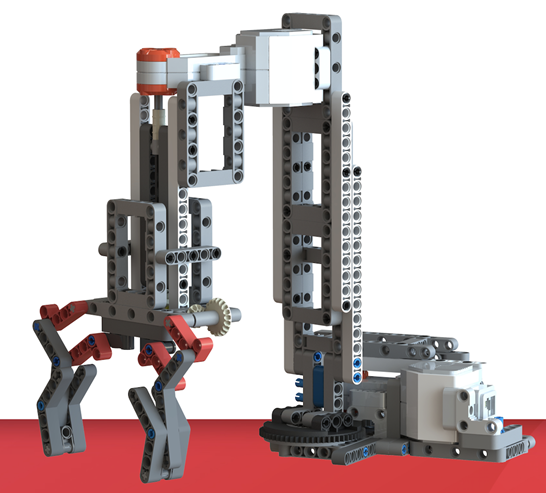
**步骤3：超聲波傳感器的使用**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_grab\_step3.py

**步骤4：自動判斷距離控制機械手抓取物件**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_grab\_step4.py

**步驟5：組裝可移動式機械手**



**步骤6：增加左右移動功能**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_grab\_step6.py

**步骤7：攝像頭圖片的採集與顯示**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_grab\_step7.py

**步骤8：手勢的判定與顯示**

可識別手勢類型：



語音提示：



代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_grab\_step8.py

**步骤9：使用手勢控制機械手**

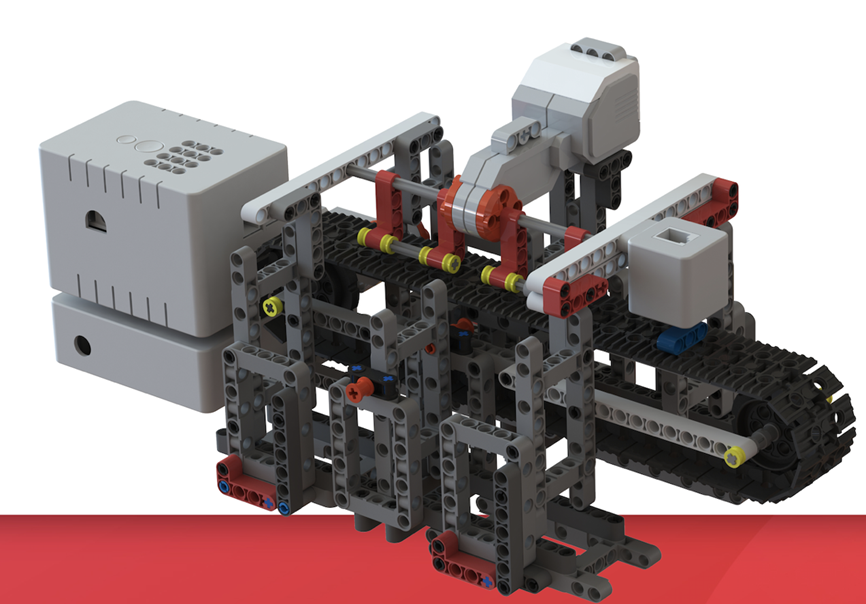
例如：



代碼：<https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm_grab_step9.py>

**SenseStorm實驗：智能分揀機器人**

**初始狀態：**



**步骤1：實驗準備**

登入SenseStudy實驗平臺：<https://hk.study.sensetime.com/abc/login>

用戶名：AECtraining01 ~ AECtraining04 密碼：aec123

進入SenseStorm Demo課程包，打開對應實驗。

連接SenseStorm。

**步骤2：傳送帶的運轉及調整**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_sorting\_step2.py

**步骤3：顔色傳感器的使用**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_sorting\_step3.py

**步骤4：使用顔色傳感器分揀積木**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_sorting\_step4.py

**步骤5：攝像頭檢測顔色**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_sorting\_step5.py

**步骤6：使用攝像頭分揀積木**

代碼：https://raw.githubusercontent.com/yzhang0301/codes/master/sensestorm\_sorting\_step6.py