

深度カメラを用いた 多脚歩行ロボットの姿勢制御

6脚ロボット「HEXA」
が自動で障害物などを
避けて歩行できる
よう制御します。



深度カメラ
「Realsence」
を用いて
周りの状況を立体的
にとらえます。



アプリケーションを
作成してHEXAに
搭載し、姿勢制御を
実現します。

