1. 安装并定位KINECT，同时将深度相机连接到从机。
2. 配置上述相机在ROS系统下的使用环境并加载相机的标定参数。
3. 将采集的RGB图像和深度图像传至主机的ROS系统中，并进行点云合成。
4. 基于PCL技术和静态稳定性判据，计算各着陆点空间相对位置。
5. 将各点目标位置传递给MoveIt模块并进行运动规划。
6. 在从机中将规划所得运动信息队列进行封装，并通过串口下发至执行控制器。
7. 执行控制器接运动信息队列并解析，控制舵机驱动板驱动腿部按规划路径执行，并将各腿部实时位姿回传至主机，进行反馈调节。
8. 姿态调节完毕后，飞行器由悬停状态转为降落状态，进行降落。