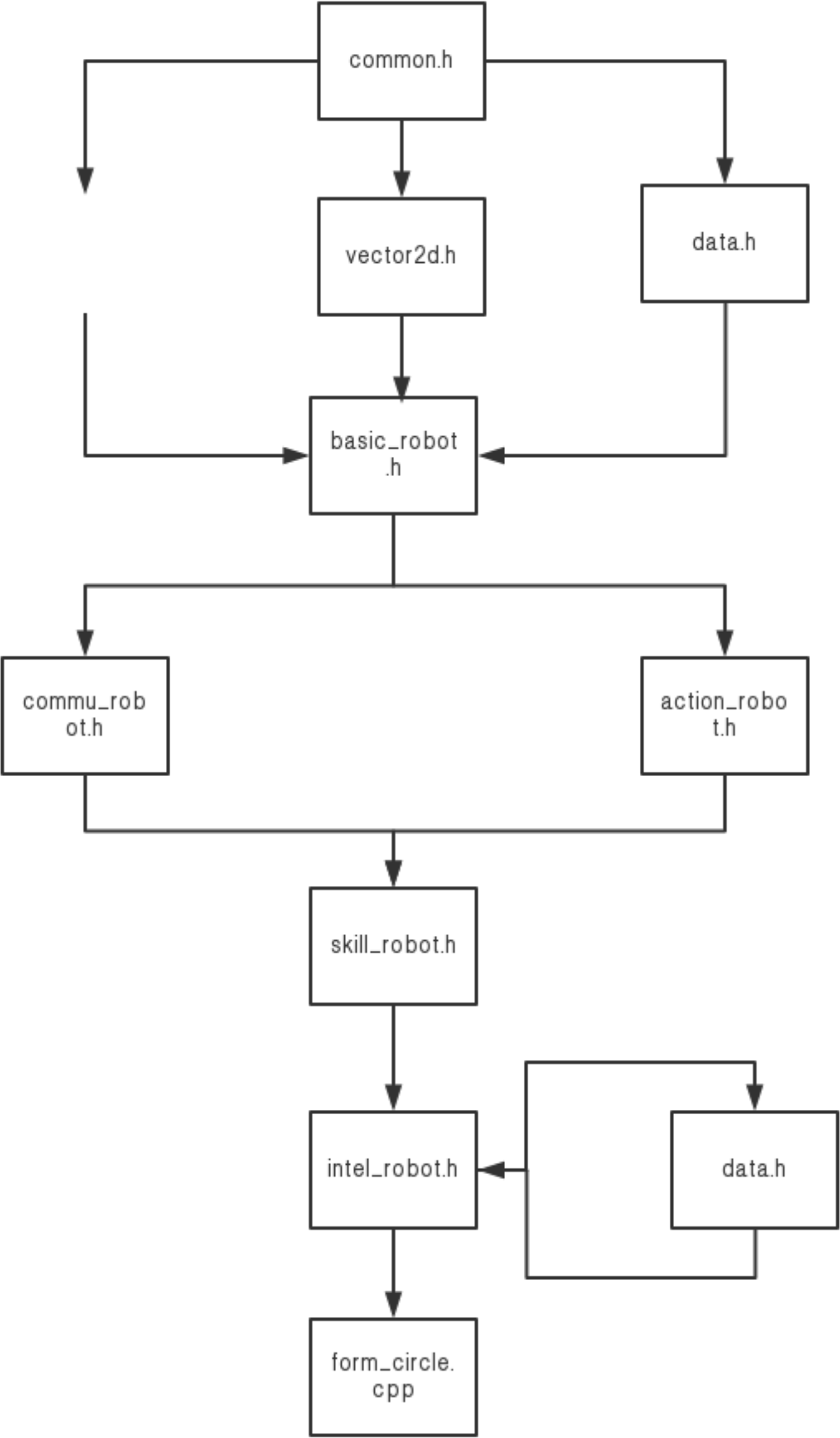


基层数据处理

基本的传感器处理



基于整个机器人状态的数据模糊处理