1. 波士顿动力机器人TED视频总结

* 机器人的三种能力：动态平衡、操控（拾取东西）、移动感知
* 移动过程中应该用了slam，平衡和移动用的是强化学习吗?拾取物体（拿饮料）用的是什么算法

1. 1