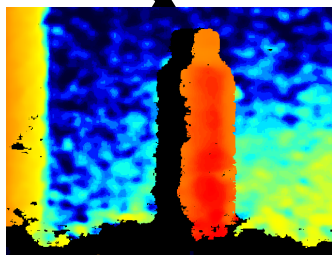




RealSense



物体領域抽出

マスク画像

重心を計算

重心座標

対象物との
距離算出

距離

腕の位置調整

DL-Box

Arduino

制御信号

モバイルバッテリー

電源 (5V)

サーボ
DCモーター

ピクセル
カウント値
 $\geq 10\%$

False

1. 1.5cm直進
2. グリッパー閉
3. 持ち上げる

③

True

