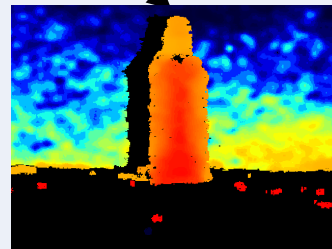


RealSense



外部PC



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

ピクセル
カウント値
 $\geq 10\%$

True

False

1. 1.5cm直進
2. グリッパー閉
3. 持ち上げる

③帰還

モバイルバッテリー

電源 (5V)

Arduino

電源 (5V)

制御信号

サーボ (グリッパ・腕)
DCモーター (車輪)

