
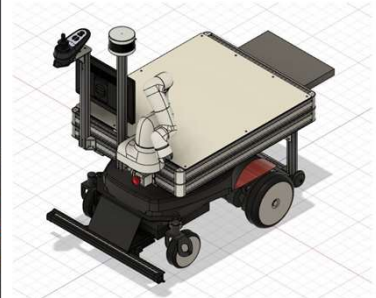


【ロボットハンドによる遠隔操作技術】

実証実験TF
 名古屋大学 河口 信夫

<p>解決すべき課題</p> <ul style="list-style-type: none"> ・現場に行けない場合（パンデミック、災害、空間距離などの問題）がある。 ・人でしか行えないような操作（ピッキングなど）を、ロボットに行わせたい。 	<p>イメージ図</p> <p>VRゴーグルを通じたロボットハンドの遠隔操作</p>   <p>ロボットハンドを搭載した自動運転ロボット</p>
<p>解決手段・方法</p> <ul style="list-style-type: none"> ・VRゴーグル等を通じて、遠隔からでもロボットハンドを操作可能に。 ・自動運転可能なロボット（Autoware搭載）に、遠隔操作可能なロボットハンドを搭載。 ・世界中どこからでもロボットハンドで操作が可能。 	<p>本技術のポテンシャル（有用性・国際的状況）</p> <ul style="list-style-type: none"> ・テレプレゼンス機能はこれまでも多数提案されているが、安価に実用レベルで使えるものはほぼ無い。 ・VRを使ってロボットハンドを操作させる手法は安価な操作インタフェースでもあり、普及の可能性が高い。
<p>得られる価値</p> <ul style="list-style-type: none"> ・人が移動できない場合でもロボットを通じて様々な作業が可能に。 ・本来ならば現場で働けない高齢者や障害者などでもVRゴーグルとマニピュレータが操作できれば利用できるため、労働可能な人が広がる。 	