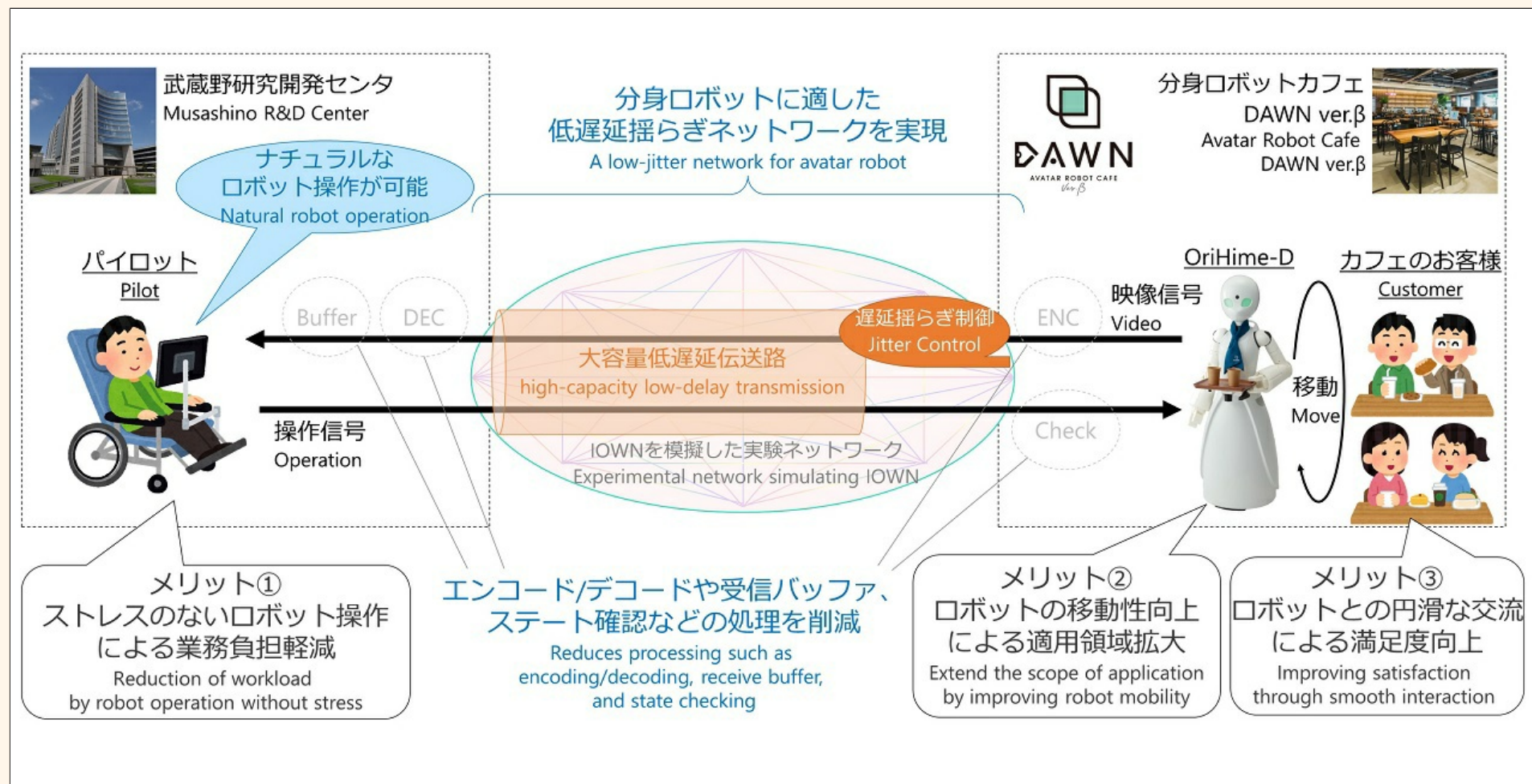




# 分身ロボットOriHime-Dのナチュラルな操作を実現します

### 概要

IOWNの大容量低遅延な伝送基盤と遅延揺らぎ制御技術により、人が操作するコミュニケーションロボットに適したネットワークを実現することで、パイロットがタイムラグを感じないストレスフリーな遠隔ロボット操作環境を提供できることを、分身ロボットカフェDAWN ver.βでの共同実証実験を通じて確認しました。



### 特徴

- 各通信の遅延揺らぎ要件を満足しつつフロー多重を可能とする遅延揺らぎ制御技術
- 大容量低遅延な伝送基盤と遅延揺らぎ制御により多数の分身ロボット通信を遠隔伝送

### 利用シーン

- 人がロボットを遠隔操作して業務やコミュニケーションを行う分身ロボットワーク
- (本実験と別の形態として) 映像編集のように精緻なリモートデスクトップ作業

### 今後の展開

- 本実験で確認した内容の本格展開に向けた検討と、分身ロボットワーク全体をより発展させるための映像処理技術やさらなる通信品質制御技術の確立を進めます。

### コラボレーションパートナー

- 株式会社オリィ研究所

### 出展社

日本電信電話株式会社

問い合わせ先 : rdforum-nw-ml@hco.ntt.co.jp