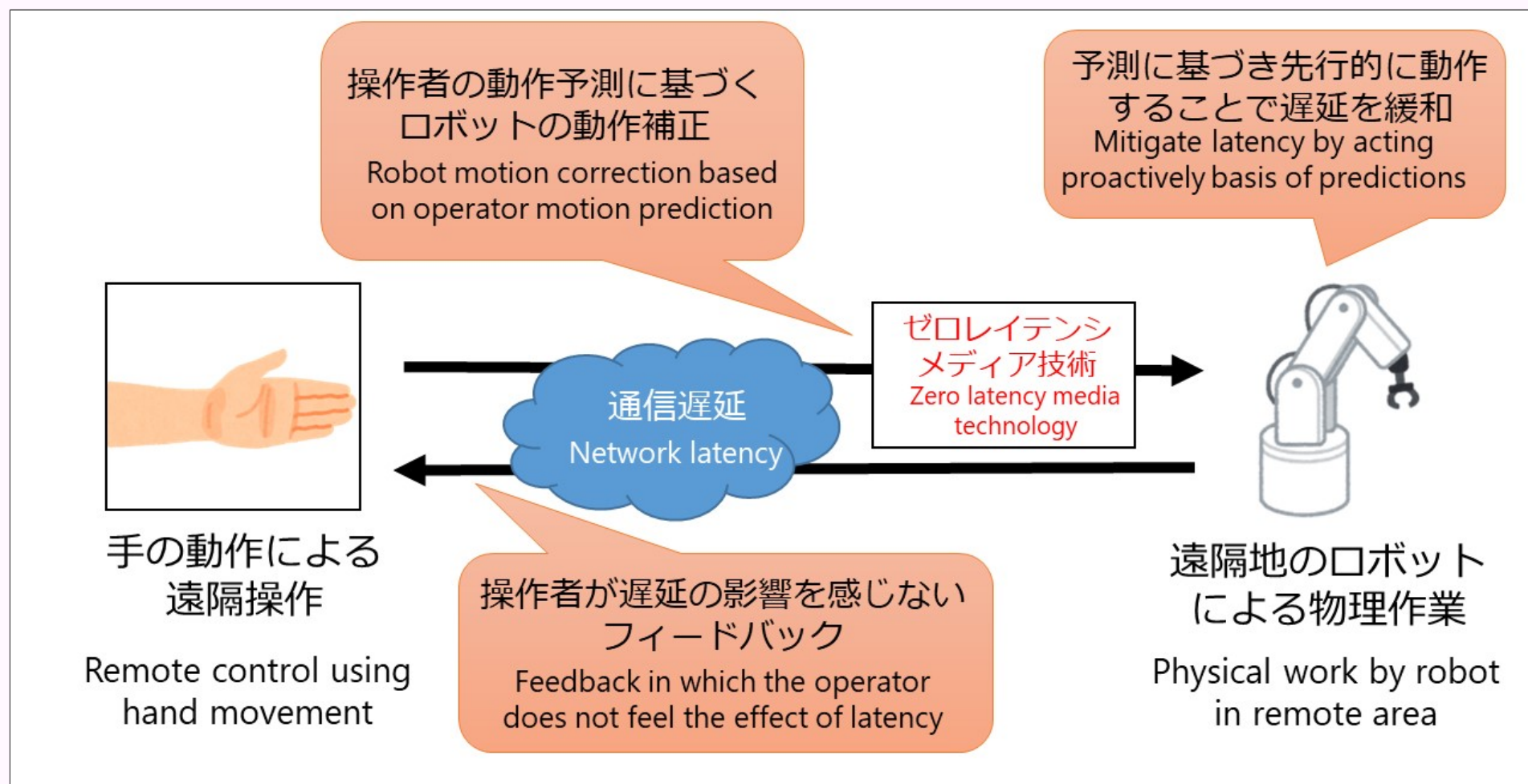




遅延による影響を低減し、自然な遠隔操作を可能にします

概要

遠隔地のロボットを操作する際に100%以上の能力を発揮できる世界をめざしています。操作者の動作を予測し、先行的にロボットを動作させることで、遠隔操作時に特に問題となる遅延の影響を感じずに自然な遠隔作業を行うことを可能とします。



特徴

- 操作者の身体動作を予測することで先行的な制御を実現
- 遅延が大きい環境でも操作者が違和感をもたないフィードバックを提示

利用シーン

- 相手に合わせた対応が求められる医療や介護などでの、人への物理的な接触を伴う遠隔作業
- 遅延の大きい宇宙や海底などの超長距離での遠隔作業

今後の展開

- 要素技術のさらなる研究開発を進めるとともに、外部との連携を行いながら遠隔作業の実証実験などを進めていきます。

コラボレーションパートナー

- ソニーグループ株式会社

出展社

日本電信電話株式会社