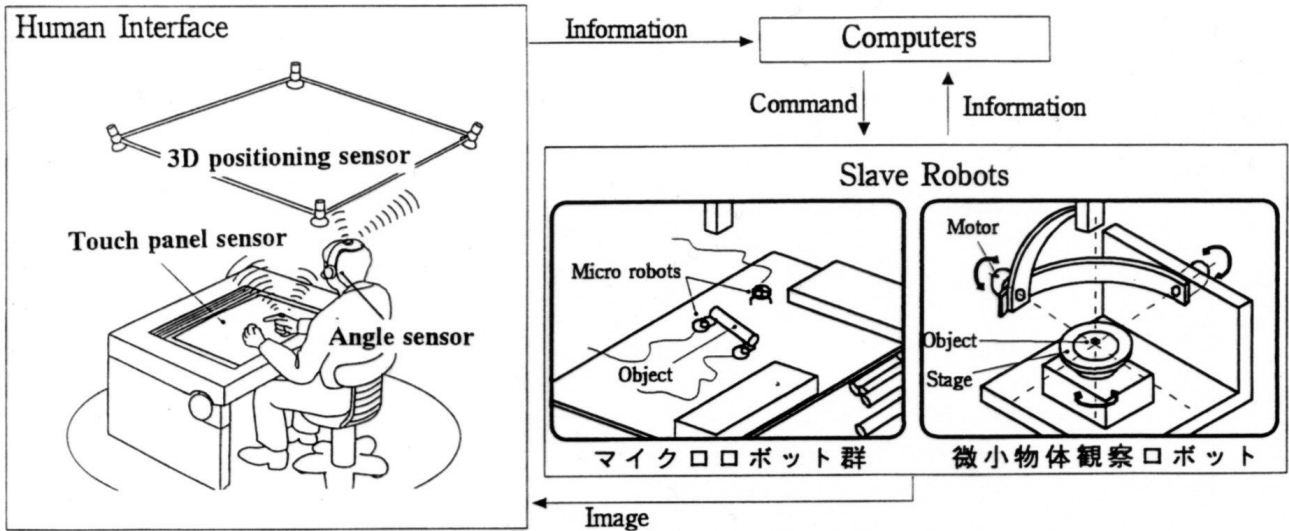


ヒューマンインタフェース



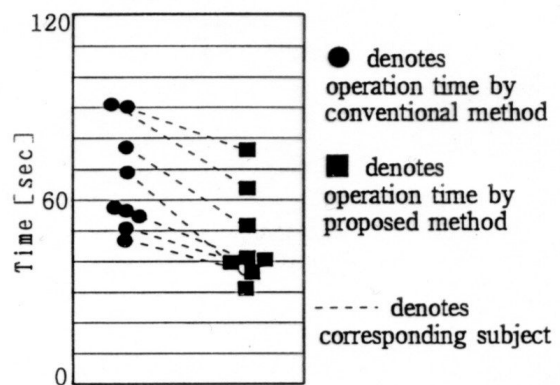
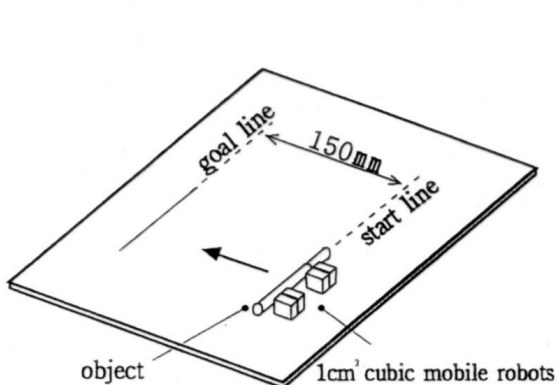
直観的動作を利用する遠隔操作システム

■ 研究概要

複数台のマイクロロボットとそれらを監視するカメラ機能に対し、机上で微小物を扱うような直観的ヒューマンインターフェイスを提案し、マイクロロボット操作システム及び微小物体観察システムにより有効性を実証した。

■ 特徴・性能

本システムは、操作者動作パターンから操縦意図を認識して、対応した操作命令を自動生成することを特徴とし、従来手法と比較して、操作性（自由度、高速性）、作業性（作業時間）を向上させた。



実験結果

協調作業の遠隔操作実験

(株) メイテック

本研究は、工技院産技プロジェクトの一環として、NEDOから委託を受けた(財)マイクロマシンセンターの再委託業務として、(株)メイテックが実施したものである。