

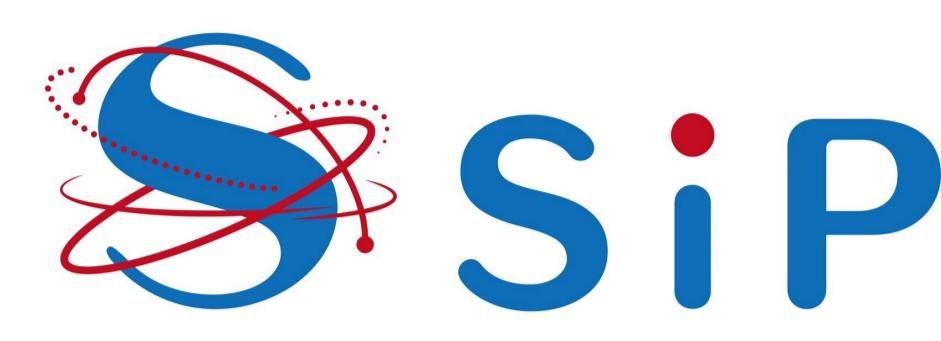
VRヘッドセットを使った遠隔ロボット制御によるメタワーク

名古屋大学 河口研究室

SiP3: バーチャルエコノミー拡大に向けた基盤技術・ルールの整備
「地域活性化のためのグローカル・インター・バース基盤の研究開発」



名古屋大学
NAGOYA UNIVERSITY



戦略的イノベーション創造プログラム

背景・目的

背景・社会課題

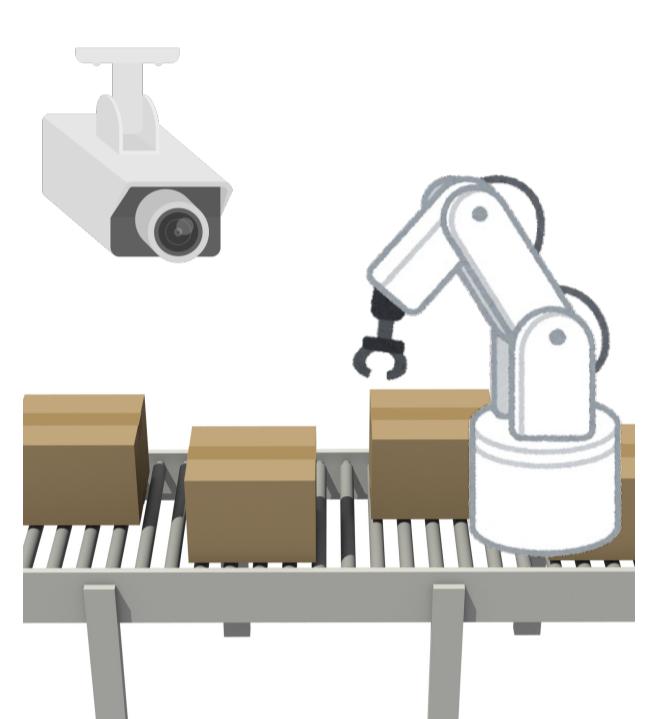
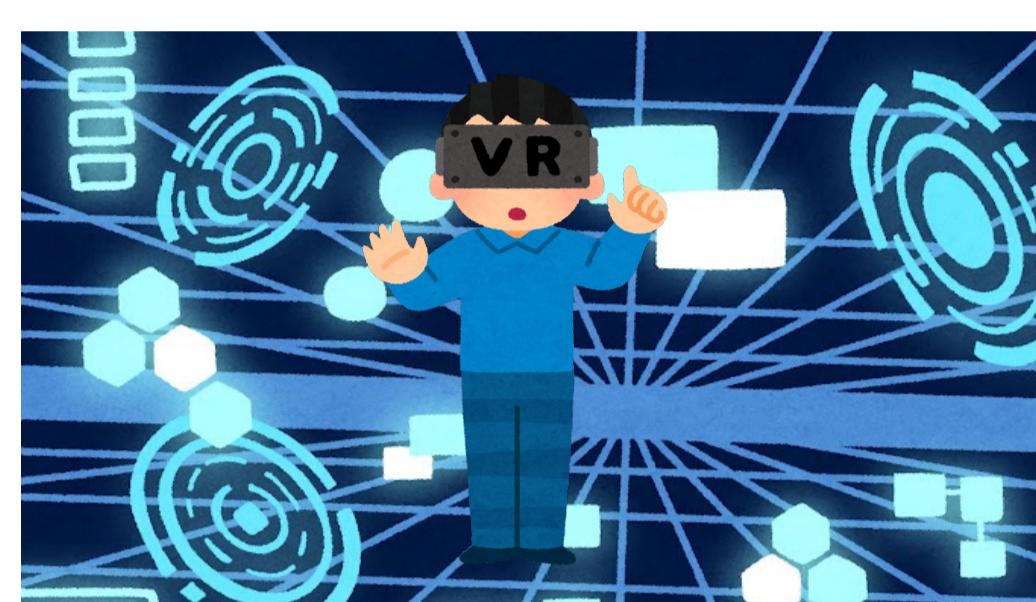
- 都市部と地方部の就業機会のアンバランス
- スポットワークによる短期的な人手不足の解消
- オフィス(PC)作業のリモートワーク化

物理的な作業をリモートで実施したい

目的

- メタバースを介して仕事をする「メタワーク」
- 時間・場所の自由度
- 遠隔ロボットを操作して、フィジカルタスクを実施
- 市販VRデバイスによる手軽な導入の実現

WHENEVER WHEREVER

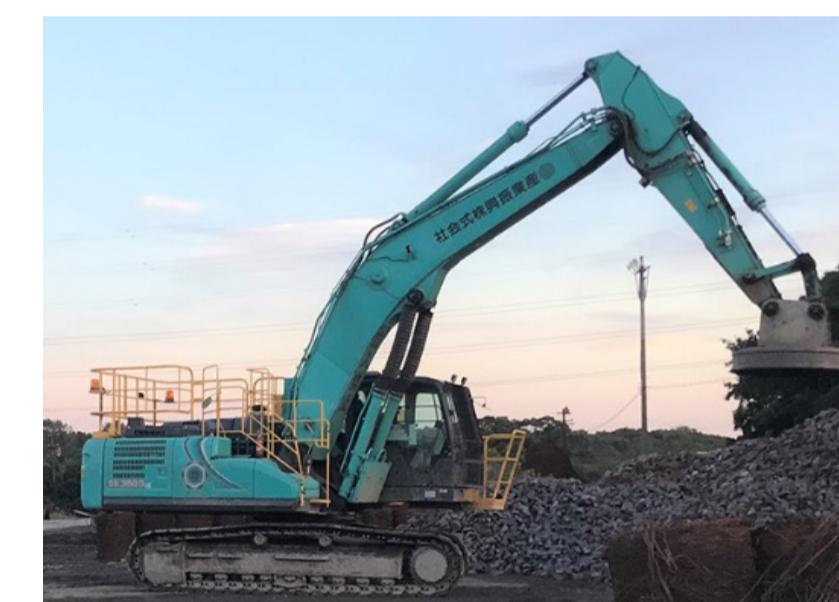


課題

既存の遠隔操作システム

- 専用コクピット・専用通信
- 高価
- 習熟が必要

手軽に使えない

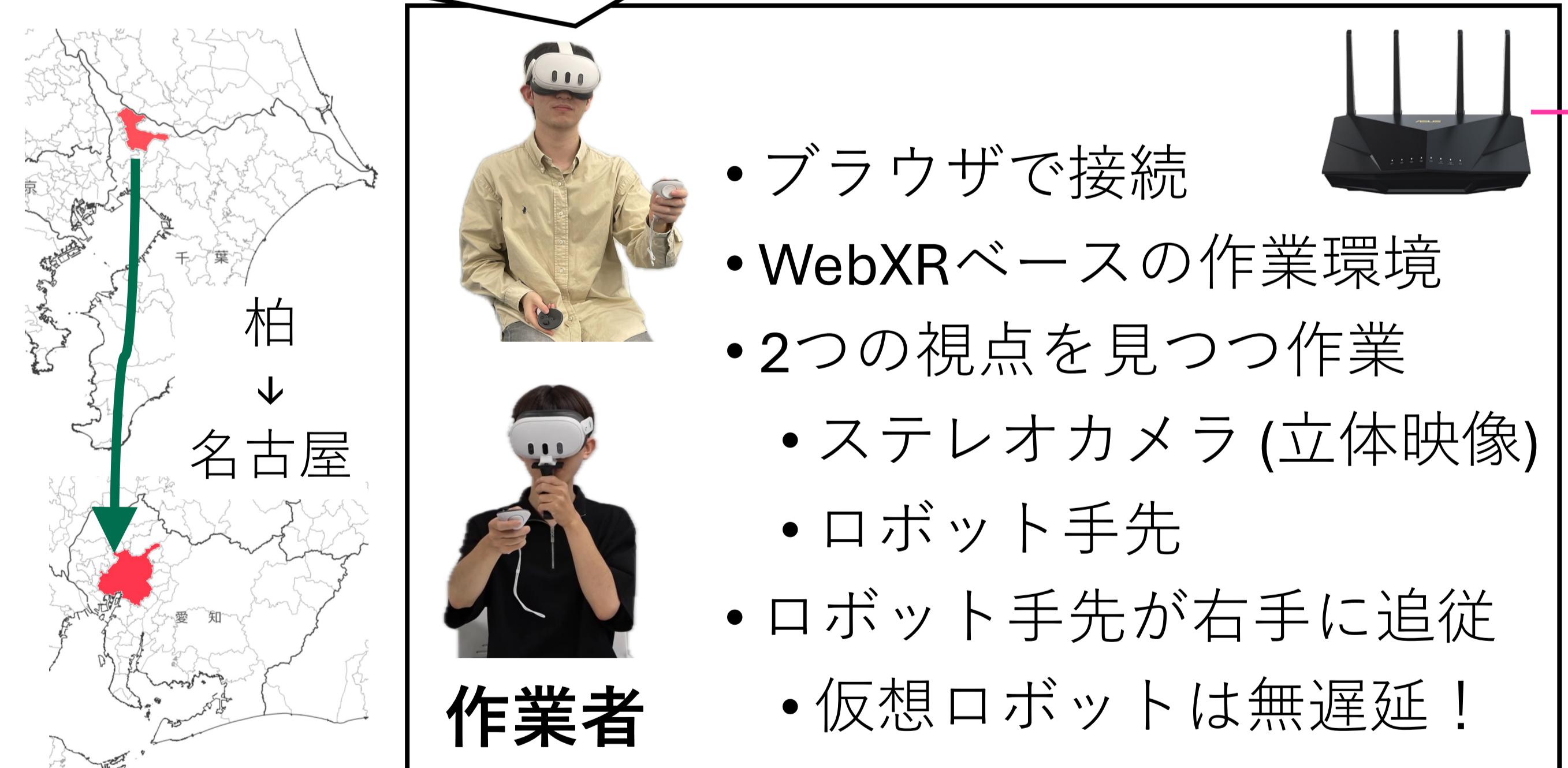
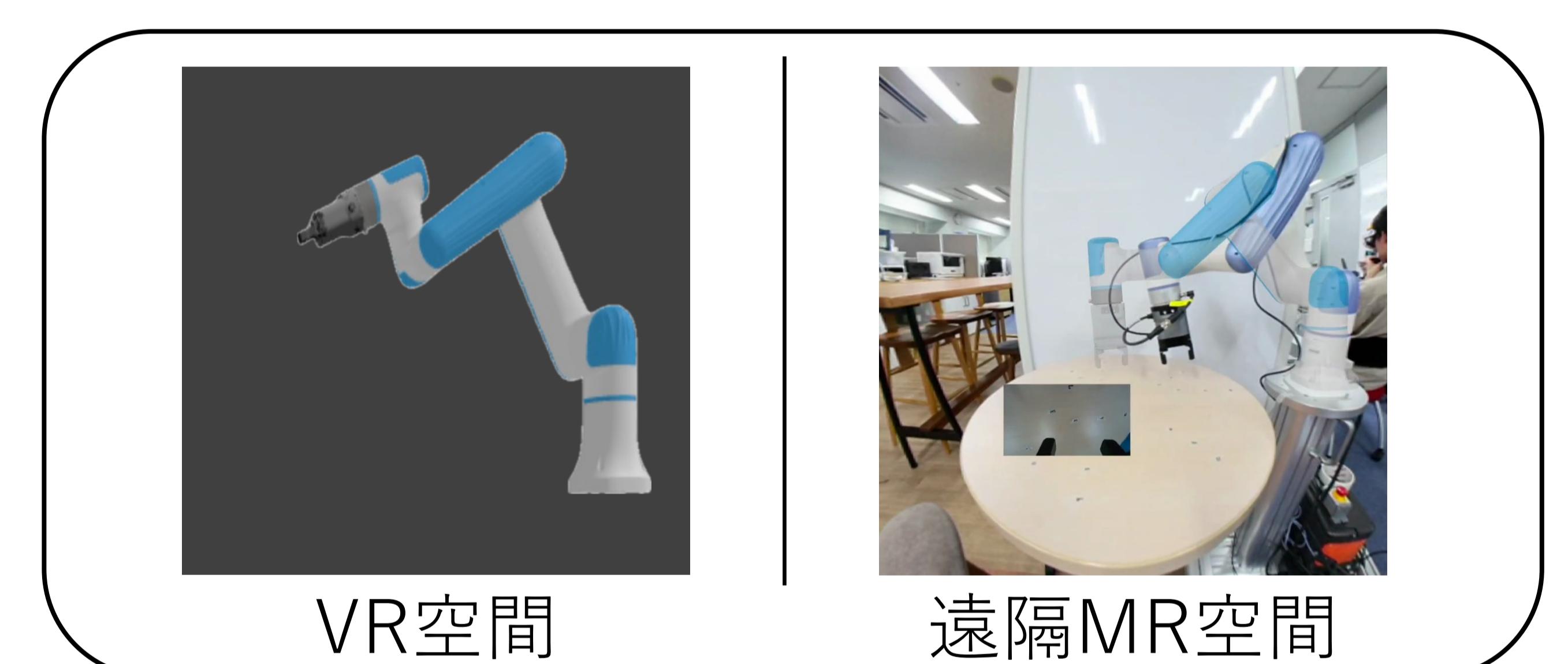


メタワークでは...

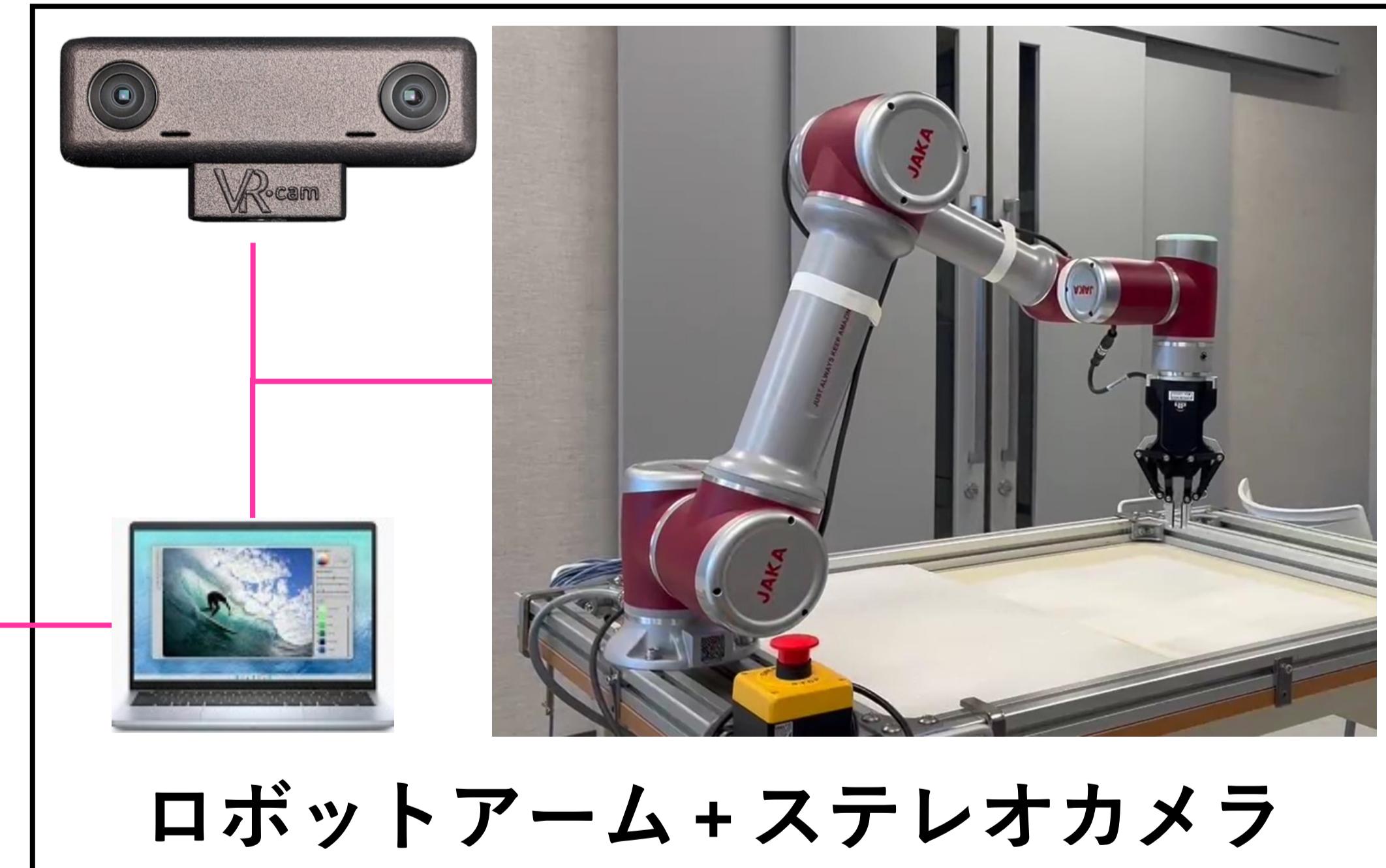
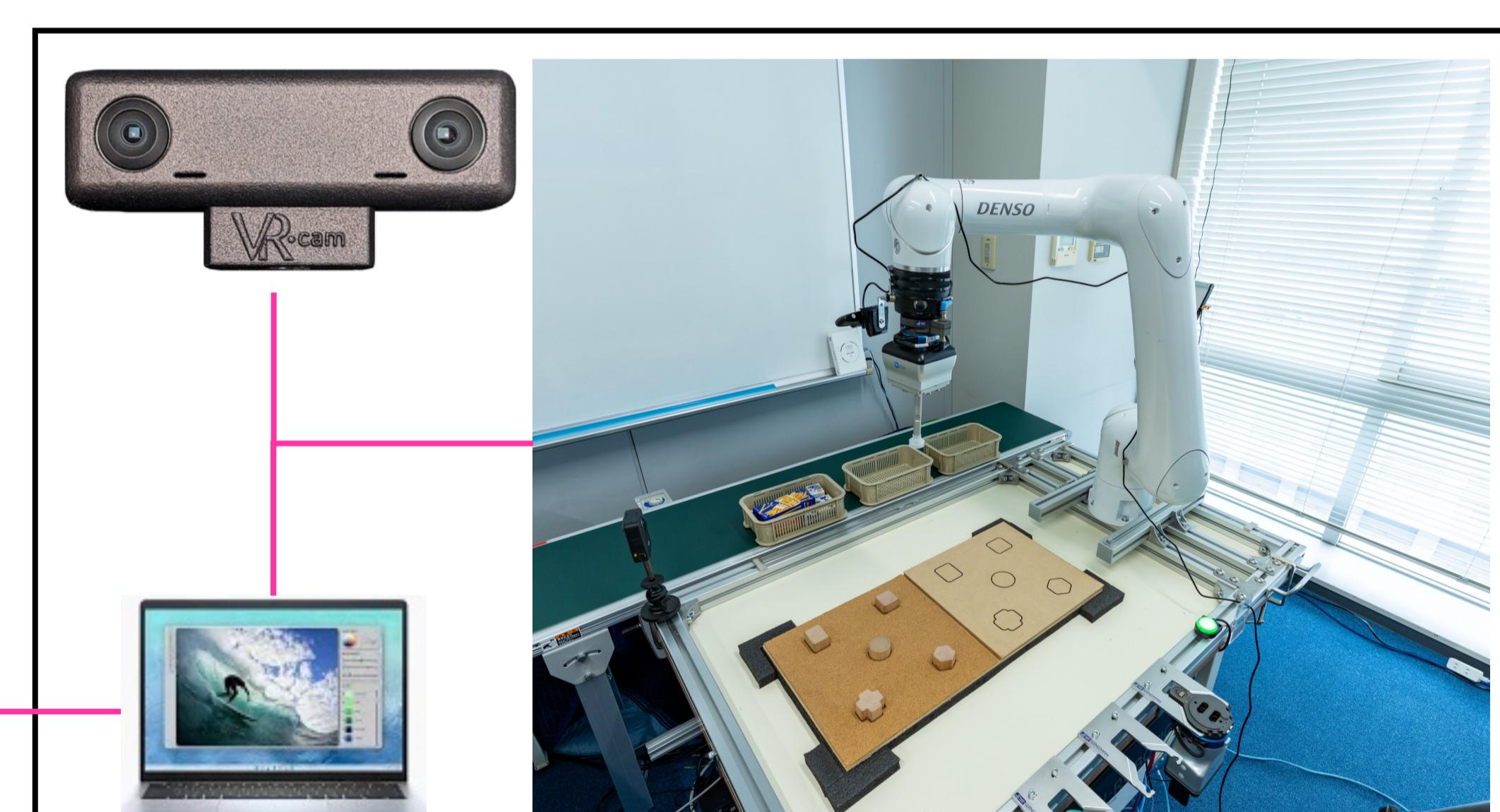
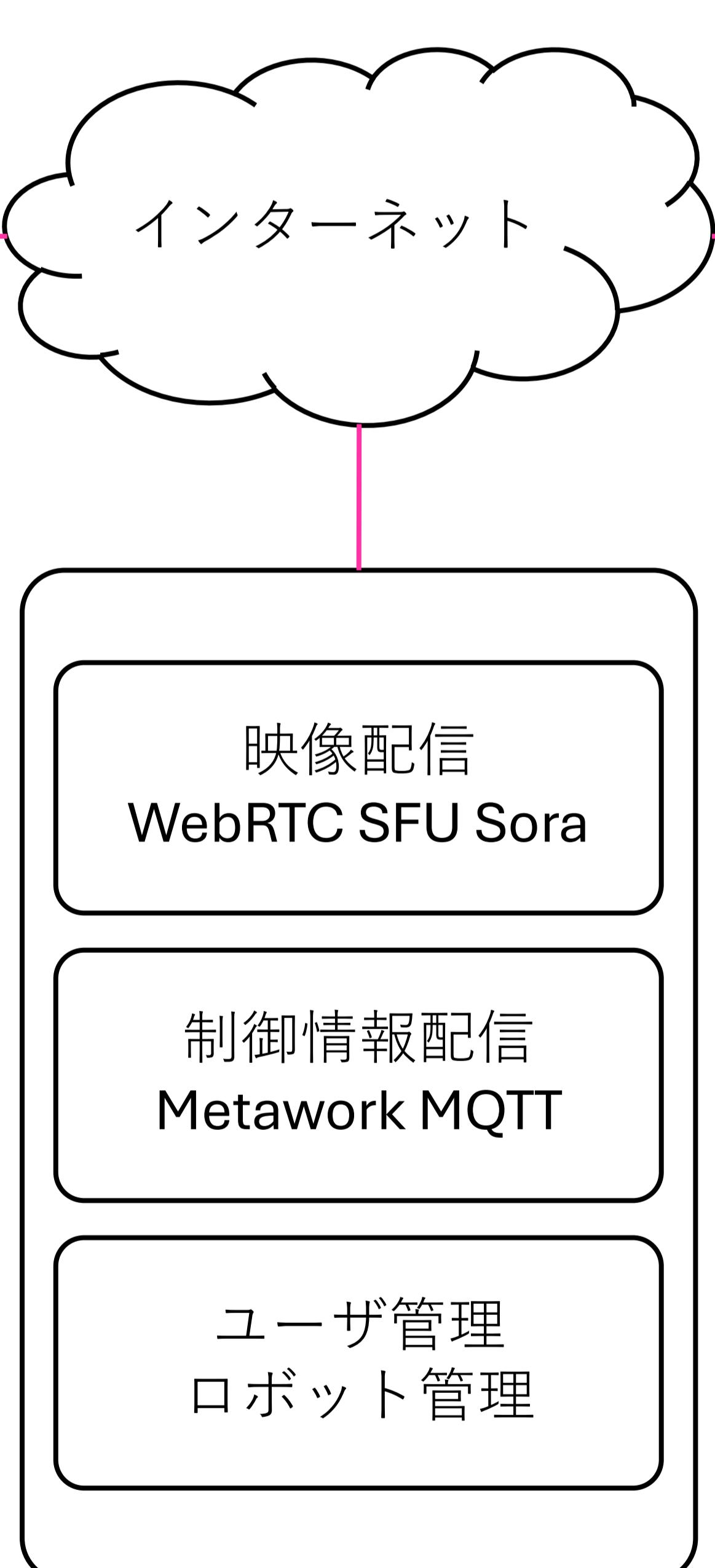
- 市販の多様なVR/XR機器
- 任意のロボットハンド
- 安価なVR180カメラ



システム構成



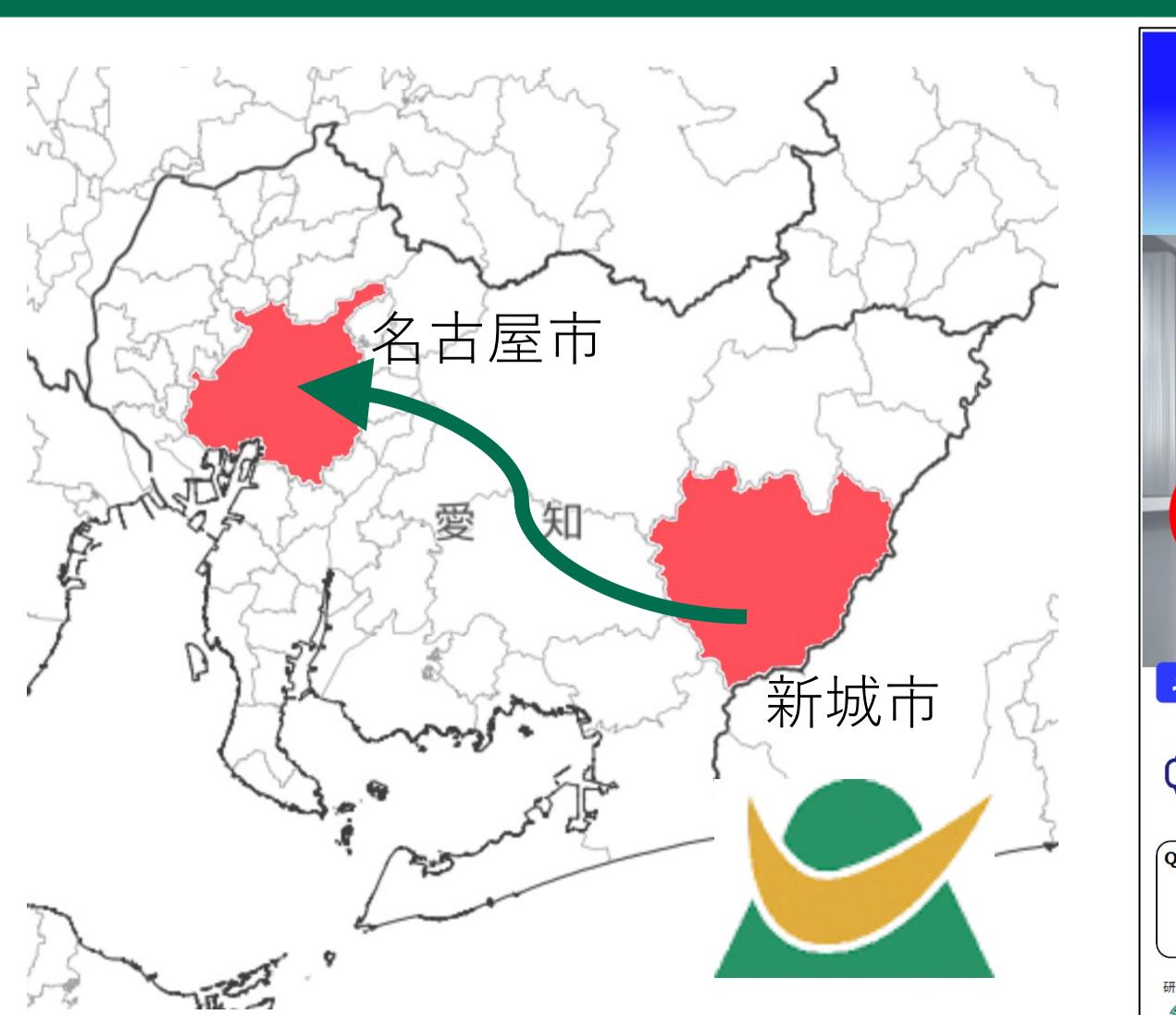
メタワーク作業拠点



管理サーバ

遠隔の作業現場

自治体・企業連携・実証実験



愛知県新城市で実証実験

- 8/25 - 9/7
- 市民85名が120セッション
- 名古屋大学のロボットを操作



東邦ホールディングス

- 名古屋大学で複数回デモ
- 医薬品Pick&Placeを検討



TRUSCO ト拉斯コ中山

- 名古屋大学と包括連携協定
- 最新倉庫に名大分室

