

ローカル5Gを用いた遠隔操作型ロボットの 介護補助的業務における実用性の検討

国立障害者リハビリテーションセンター研究所

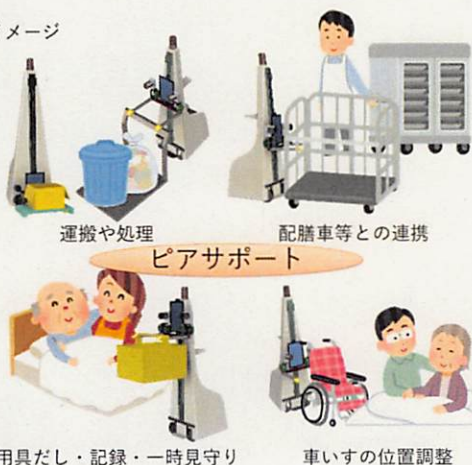
KISTEC (地独)神奈川県立産業技術総合研究所

コンセプト

○重度肢体不自由者が他者の介護補助を担う互助(ピアサポート)型の遠隔就労システムです。

○肢体不自由者が遠隔でできる仕事の選択肢を、手作業や移動などの身体動作も使う、多様な職域に拡張することを目指しています。

活躍イメージ



操作者
(肢体不自由者)

自身の介護を受けた経験を基に、かゆいところに手の届く支援を提供。

ロボット

介護職員などと連携して、運搬作業や見回りの補助。

試作機

介護職員

より専門性の高い業務に時間を割けるように。

利用者

ロボットの向こうの同じような経験をもつ人との支え合い。

買い物カゴ運搬作業の支援技術の開発

①探索・移動工程



②位置合わせ工程



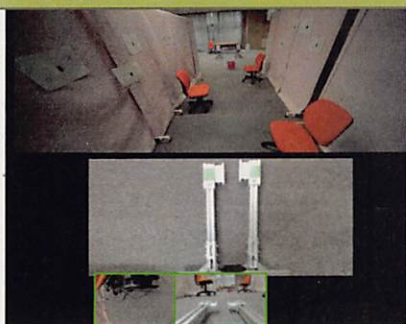
③リフトなど作用工程



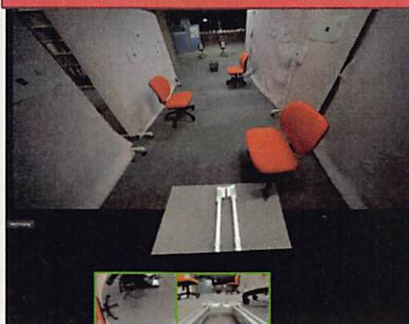
操作映像が
作業効率・
負担に
大きく影響

映像による操作支援機能の開発・影響の検証

手先映像の拡大機能



俯瞰映像の統合機能



背後映像の統合機能

