

(補足資料)



図1. 操作側のロボット  
別室に設置して、障がいのある方がロボットを操作する。

### ヘッドマウントディスプレイ

低遅延で立体視を実現するビジョンシステム。ロボットの状態や温度・重量の測定結果を操作者が装着するヘッドマウントディスプレイに表示することで作業をサポート



### 操作機構

障がいのある方でも操作しやすいコックピットと入力機構+カフィードバックを実現

**トリガーレバー**  
感触を感じながらハンドの開閉が可能

**ジョイスティック**  
倒した方向にロボットの姿勢を変更  
押し込みで元の姿勢に戻る

**回転ボタン**  
左右のボタンを押すとロボットがその方向に回転する

**保持スイッチ**  
押すとハンドが保持モードとなる



### ハンド（右手連動）

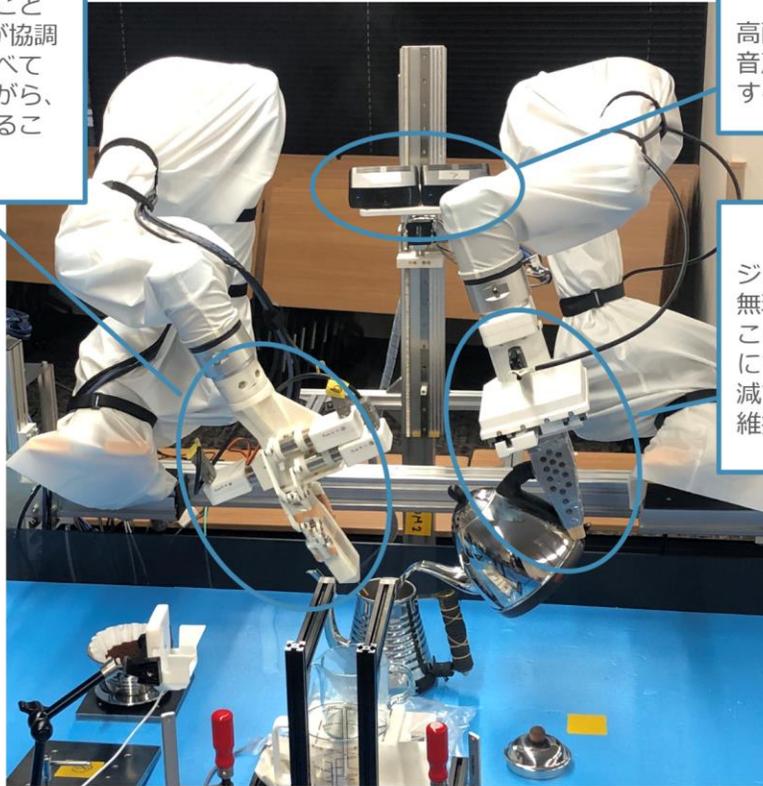
ジョイスティックで操作し無理のない姿勢で操作することができる。3つの各関節が協調して制御されることですべての指先の力加減を感じながら、対象物をしっかり把持することができる。

### 4Kカメラ

高画質な手元映像を取得。音声認識での操作で上下動する。

### ハンド（左手連動）

ジョイスティックで操作し無理のない姿勢で操作することができる。保持モードにすることで、適切な力加減で対象物を持った状態を維持することができる。



## 図2. 提供側のロボット

イベント会場に設置して別室からの操作で抽出作業を行い、お客様にコーヒーを提供する。