



# リアルハプティクスを利用した 建設技能作業再現システム



## 遠隔での左官作業における性能や作業性を実証

- ◆ 視覚情報と力触覚情報を用いて遠隔での左官作業が可能となる建設技能作業再現システムを開発
- ◆ 人が操作するコテを模したハンドル装置（マスター）と、現地で動作するコテを設置したAvatar ロボット（スレーブ）で構成



作業者は映像を視覚で確認しつつ、現地ハンドル部分ではコテの力触覚が再現されるため、実際に壁にコテを当てたかのような感触を感じながら作業ができます。



操作状況（マスター側）



操作状況（スレーブ側）

## 実験結果

- ◆ 力触覚の伝達として厚さ1mm以下の精度でコテの動きを再現。
- ◆ 微細な調整を可能にしたことで通常の左官作業と同等の仕上げ結果を再現。

## 今後の展開

今後、数百km離れた遠隔地での再現作業を予定しています。

PRESS  
RELEASE

