

# 埼玉経済



## サイ・テク知と技の発信 からむ・

### 埼玉大学・理工学研究の現場

[207]

#### ■触覚の通信

テレビや電話などを用いた人間の視覚・聴覚情報の通信は、既に常識的に私たちの生活に普及しています。

#### 御

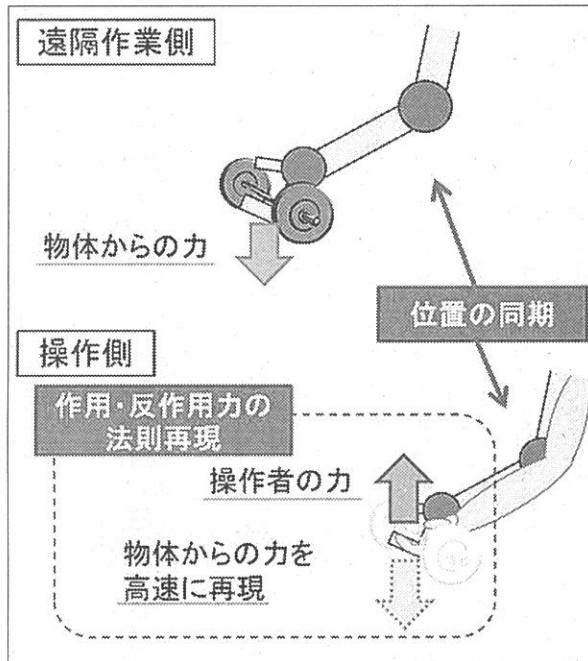
#### ■ロボットによる触覚通信制御

そんな人間の夢を追求する研究を埼玉大学境野研では行っています。私達はロボット2台を用いることで、触覚情報を通信する技術を研究しています。上図が遠隔地で作業するロボット、下図が遠隔地の感触を再現するロボットを示しています。遠くのロボットを操作するシステムは20世紀中旬には既に実現されましたが、本システムではないでしょ。

私たちが研究しているのはそもそも触覚情報の通信技術です。「遠くの物を触つてみたい」。実現されましたが、本システムでは五感を用いて情報を認識しているにもかかわらず、視覚・聴覚情報以外の三つの情報つまり触覚・嗅覚・味覚情報の通信は目にしたことがないでしょ。

## 遠くを触れる触覚通信制御

境野 翔 大学院理工学研究科 助教



視覚・聴覚情報と異なり、触覚情報は触つてみるまでどのようないいのか分かりません。よつて、遠隔作業ロボットが物体に触れた瞬間に情報を通信し、操作側ロボットを通じて人に伝ります。遠くのロボットを操作する際には、遠隔地の感触を再現するロボットを示しています。遠くのロボットを操作するシステムは20世紀中旬には既に実現されましたが、本システムでは五感を用いて情報を認識しているにもかかわらず、視覚・聴覚情報以外の三つの情報つまり触覚・嗅覚・味覚情報の通信は目にしたことないでしょ。

#### ■今後の応用

原子力発電所や災害現場、宇宙などの遠隔作業ロボットでの作業が必須である極限環境下において、あたかも直接物体を触っているかのようにロボットを操作できるので、作業の効率化と安全性の向上が期待されています。

もつと未来になれば、触覚情報を使った放送や、遠くのものを触れる電話のようなものなど、さまざまな応用ができると考えられています。

テムではただの遠隔操作だけではなく、遠くのロボットが触つた物体を操作者があたかも本当に触っているかのように体感することができます。一つは、2台のロボットが二つの物体より柔らかい」と感じます。このように触覚の再現は非常に時間にシビアなことがあります。

もう一つは、操作者が加えた力と物体の力の間に「作用・反作用の法則」を成立させる制御です。触覚通信と言われるとよくわかりませんが、一つ一つは簡単な制御を複数組み合わせる」として実現できるのです。