

臨場型遠隔映像システム 「T-iROBO® Remote Viewer」

安全な場所からヘッドマウントディスプレイ（HMD）を用いて建設重機を遠隔操縦

調査・設計

計画・解析

施工・ICT技術

安全

環境

お客様のメリット

- あたかも重機に乗っているかのように周囲の状況をリアルタイムに把握できるシステムです。
- HMDを装着した頭の動きと表示される映像が同期しているため、見たい方向を自由に確認できます。
- 人間の目と同様に2つのカメラを用いることで視差から距離感を把握できます。

技術の特徴

災害対応や高放射線環境下での復旧工事では、危険を伴うため遠隔地から映像を見ながら建設重機を操縦する必要があります。その際、単眼のカメラ映像を用いていると距離感を把握できませんが、T-iROBO Remote Viewerは、人間の左右の目に相当する2つのカメラを利用しているため、距離感を把握しながら作業することができます。

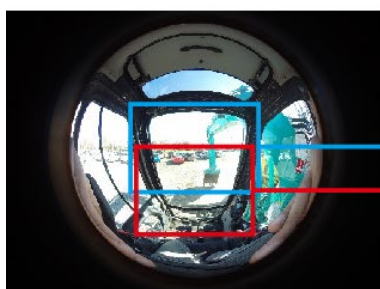
また、魚眼レンズを採用することにより、前方の広範囲の映像を取得しています。その中から、操縦者の頭の動きと同期して必要な映像をHMDに表示することにより、あたかも運転席に乗り込んでいるかのように作業を行えます。

さらに、この魚眼映像を複数のHMDに分配できるため、複数の人が同時にさまざまな方向を重機から確認できます。



ステレオ魚眼カメラの設置状況

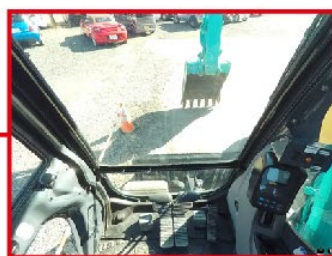
HMD表示映像



取得した魚眼映像
(HMDの動きに同期して
表示エリアを平面化处理)



前方を向いた映像



下方を向いた映像



使用イメージ

実績・事例

実証実験実施



▲プレスリリースはこちら