

修士論文

多関節飛行ロボットによる接触作業に向けた
力覚提示を有する
上肢外骨格型遠隔操作システムの開発

2027年1月28日提出

指導教員: 趙 漠居 講師

東京大学大学院 工学系研究科
機械工学専攻

37-256208 奥 朋哉

多関節飛行ロボットによる接触作業に向けた
力覚提示を有する上肢外骨格型遠隔操作システムの開発

奥 朋哉

Keywords: Teleoperation, Exoskeleton, Articulated Aerial Robot

目次

1 序論	2
2 力覚提示付き遠隔操作システムの先行研究と本研究の提案システム	3
3	4
参考文献	5

第1章

序論

第 2 章

力覚提示付き遠隔操作システムの先行研究と本研究の提案システム

第3章

参考文献