

งานวิจัยนี้ได้นำเสนอการประดิษฐ์หุ่นยนต์ค้นหาผู้ประสบภัย โดยผู้ควบคุมสามารถควบคุมหุ่นยนต์ผ่านระบบการควบคุมระยะไกล ในการเข้าค้นหาผู้ประสบภัยผู้ควบคุมสามารถรับทราบข้อมูลและสภาพที่อยู่รอบตัวหุ่นผ่านทางจอภาพ โดยติดตั้งกล้องวิดีโอไว้ที่ตัวหุ่นยนต์ เพื่อบันทึกภาพการเคลื่อนไหวในขณะนั้นและส่งกลับไปยังผู้ควบคุม พร้อมกับการสร้างแผนที่และการส่งค่าข้อมูลการเปลี่ยนแปลงต่างๆในการค้นหาผู้ประสบภัย

In This research project, the implementation is proposed. The robot is a wireless remote-operating vehicle that can be communicated between robot and operator in various bandwidths. This is to overcome any communication problem, which is a major concern during the rescue mission, especially in the actual operation. The robot is equipped with a video camera system to capture and transfer motion images to the operating station. Moreover, the robot is also equipped with an automatic map generating system and a variety of sensing systems for functioning in rescue missions.