



Rescue Robot Contest -4

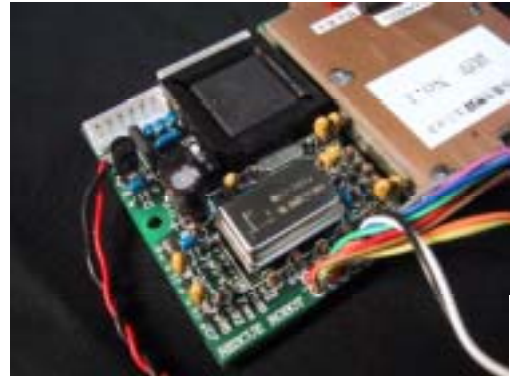
-レスキューロボットコンテスト-

処理システム

センサで検出された信号はP I Cでデータ化され，無線ユニットで計算機へと送信され，ダミヤンの「痛さ加減」を表示する。

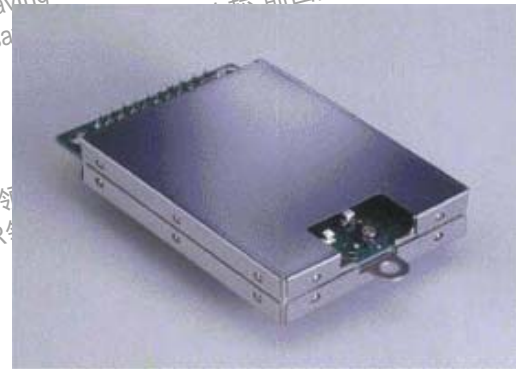
データ処理

- エフテックが設計・製作
- CPU: P I C 1 6 F 8 7 7
- L P F 後 1 m s 間隔でA D 変換
- 積算して，1 s に 5 回 伝 送



データ転送

- アルインコ製ユニット
- 4 2 9 M H z 帯 2 0 チャンネル
- F S K 2 4 0 0 b p s
- 技術基準適合証明取得済み



今後の課題

- 小型化，低価格化 : 本来はレスコン参加チームへ貸与することが望ましい．そのためにはより頑丈，小型，かつ安価なシステムを構築する必要がある．
- 生体らしさ : 全体的に「やわらかさ」が必要．
- 実レスキューダミー : 実際のレスキュー訓練などには1/1のレスキューダミーが必要．