

# ĐIỀU KHIỂN ROBOT KHẮC PHỤC SỰ CỐ HẠT NHÂN NHƯ CHƠI GAME.

Một công ty công nghệ của Anh đã gửi 6 robot được điều khiển bằng thiết bị cầm tay như bộ chơi game đến Fukushima để giúp khắc phục sự cố hạt nhân.

QinetiQ North America là hãng chuyên sản xuất thiết bị công nghệ điều khiển không người lái sử dụng trong quân đội và ứng phó khẩn cấp.

Để rút ngắn thời gian huấn luyện sử dụng robot cho các công nhân tại nhà máy hạt nhân bị sự cố, QinetiQ phát triển bộ điều khiển robot bằng thiết bị tay cầm chơi game (Xbox) thay cho bàn phím laptop.

J.D. Crouch, chủ tịch tập đoàn giải pháp công nghệ QinetiQ North America, cho biết Xbox vừa rẻ vừa dễ sử dụng, giúp đẩy nhanh quá trình điều hành xử lý sự cố nhờ thông tin thu thập được hiển thị trên màn hình robot.

Xbox được nối vào laptop để thay thế bàn phím trong việc điều khiển một chiếc xe Bobcab không người lái (Nguồn: QinetiQ).

QinetiQ đã gửi sang Nhật bộ Robotic Appliqué Kits, thiết bị có thể chuyển một chiếc xe Bobcat 1,5 tấn thành xe không người lái với thời gian lắp đặt chỉ trong 15 phút. Hệ thống này cho phép điều khiển từ xa tất cả 70 thiết bị gắn trên xe bobcat như xẻng, xô, móc sắt và các công cụ để phá tường, xuyên cửa...

Robotic Appliqué Kits gồm camera, thiết bị quan sát đêm, bộ phác họa hồng ngoại, thiết bị radar. Các xe bobcat được trang bị bộ kit có thể được điều khiển từ cách xa 1 dặm (1,6km) để dọn đường cho những robot nhỏ hơn.

QinetiQ cũng gửi một cặp robot TALON được tích hợp thiết bị phát hiện chất nổ, phóng xạ, vũ khí sinh học, hóa học. Robot nặng khoảng 50kg này có thể quan sát đêm, cảm nhận âm thanh và chạy nhanh như người.

TALON cũng có thể được điều khiển từ khoảng cách 1km, nên được dùng để kéo vòi nước đến những lò phản ứng bị phá hủy.

Robot Dragon Runner, nhỏ nhất trong cả 3 loại robot, được dùng như "tai mắt" trong những khu vực không thể tiếp cận. Dragon Runner được trang bị camera hồng ngoại và bộ cảm ứng tiếng động. Nó có thể tiếp cận hệ thống hào bê-tông xung quanh lò phản ứng số 2 tại Fukushima, nơi phát hiện một vết nứt.

