

1. Пристрій для визначення характеристик оператора мобільного пожежного робота, який включає датчики, блок вимірювань, блок обробки інформації, аналізатор, блок тестової дії, вхід якого з'єднаний із виходом аналізатора, до входу якого підключений вихід блоку обробки інформації, а його вхід з'єднаний із виходом блоку вимірювань, який відрізняється тим, що введено платформу, рульовий стовп із кермом, кронштейни, пружину, трос, електропривод, систему управління, датчик кутового положення рульового стовпа та датчик кутового положення ручки управління, вихід якого підключений до входу блока вимірювань і який установлений на кермі, на якому також установлений датчик кутового положення рульового стовпа, при цьому рульовий стовп за допомогою кронштейнів установлений на платформі і має один кутовий ступінь свободи в вертикальній площині, з передньої сторони платформи між платформою та між рульовим стовпом закріплена пружина, на протилежній стороні платформи установлений електропривод, на валу якого розміщений трос, протилежний кінець якого прикріплений до рульового стовпа, при цьому вхід системи управління з'єднаний із кнопкою ПУСК, розміщеною на кермі, а вихід системи управління з'єднаний із другим входом аналізатора та із входом електропривода.

2. Пристрій за п. 1, який відрізняється тим, що датчик кутового положення рульового стовпа виконаний у вигляді лазерного джерела світла, а датчик кутового положення ручки управління - у вигляді потенціометра.