



holypongのチャレンジ日記

このはてなダイアリは、私holypongが管理していますが、大阪暮らしが長かったので、一部脚色している恐れもあります。

はてなダイアリ以前の日記は [こちら](#)。

このはてなダイアリは、私のホームページ [Challenge to Creation and Entertainment \(180,000 Counts Over Since 1996\)](#) からリンクされています。

KEYWORD: [\[Mobile\]](#)/ [\[Robot\]](#)/ [\[Tech\]](#)/ [\[Book\]](#)/ [\[Web\]](#)/ [\[Entertainment\]](#)/ [\[Life\]](#)

<前の31日分 | 次の31日分>

2006-05-20 編集

[Robot][Tech] お取り寄せ

予備のサーボモータICS-2350HV1個と[シリアルUSBアダプタ](#)を取り寄せてみました。

ちなみに[近藤科学](#)のモーションプロセッサRCB-3の販売は(いまのところ)来月だそうです。[東京](#)ではRCB-3の[勉強会](#)があったそうで(やっぱり先行してるなあ)。

[コメントを書く]

2006-05-17 編集

[Robot][Tech] 駆け足前進と後退

駆け足の後退がまあまあ出来るようになりました。ジャイロ無効でも[成功率](#)が上がってきました。一步目を確実に成功させることが残り数歩に効いてくるようです。

駆け足前進・後進動画

つぎは、横移動のスピードアップ検討です。

襲ってきたらステップバックでかわす。半歩で間合いを詰めて体重乗せたパンチでガシーンと殴る。横に素早く変化するってのが理想です。

[コメントを書く]

hide

『お疲れさま。新TypeUは興味津々ですね。でもその前に、冷蔵庫とか、洗濯機とかテレビとか揃えないと。。引越は20日になりました。』

holypong

『やっぱり関東方面？これから忙しくなりますね。でも家電選ぶのってけっこう楽しいですよ～(^_^)』

2006-05-14 編集

[Robot][Tech] 神様、、、

このところ駆け足検討でいい感じだったのですが、どーもRCB-1HVの挙動がおかしいです。修理に出すかもうちい検証するか悩み中。



- シリアル通信ができない(シリアルUSBアダプタとシリアルRS232Cアダプタの両方でNG。パソコンを変えてもNG)

アダプタなのかPC設定なのか基板の問題なのか不明。昨日まで正常通信できていたので、基板が故障したくさいなあと思っています。家にオシロスコープが無いので通信系の不具合はわかりにくい。

一応、無線通信での操作は問題無いのでバトルは可能ですが、シリアル通信ができないのでモーション調整ができません。

RCB-3HVがあればささっとのり変えるのになあ、どーにもタイミング悪い。

明日(正確には今日の昼)が練習会だったら九州メンバと話しながらか解決できるかもしれなかつたなあ(他のメンバの正常な環境と比較すれば分かることもあるはず)。

とりあえず、一晩寝て対処を検討します。何か思い違いしているかもしれないし。

[Robot][Tech] 解決！！

結論；”シリアルUSBアダプタ”(写真左)が故障していました。

理由；最初に”シリアルUSBアダプタ”(写真左)を疑って”シリアルRS232Cアダプタ”を繋いだんですが通信失敗したので「アダプタじゃないから基板かも～」と思いました。

しかしこれが間違い。

”シリアルRS232Cアダプタ(製品名：ICS-PCインターフェース2)”(写真中央)を使ったつもりが、これが”ICS-RS232Cアダプタ(製品名：ICS-PCインターフェース)”(写真右)だったと。それで”2”を引越し荷物から探し出して繋ぎ直したらRCB-1HVとPCの通信成功しました。見た目変わんないんだもの(^_^;;;)

対策：しばらく”2”を使うことにして、故障した”シリアルUSBアダプタ”は新規購入で取り寄せました。

結局、落ち着いて考えれば解決できました。

[コメントを書く]

かつの

『どうも。駆け足よさげですね。セカンドアニバーサリーに向けて、僕も駆け足モチベーションがんばります。

RCB-1の調子はどうですか？』

holypong

『どうもです。そう、2ndは走れないと残れないんですよね、お互い頑張りましょ

う。

シリアル通信不調の原因は不明です。昼間は会社のイベントがあったので検証できなかったのですが、閉店前にロボスクエアさんところでケーブルを買い替えてみようかと。』

holypong

『上記のとおり解決しました。これで次の練習会まで毎日コツコツとやってきます。』

2006-05-13 編集

[Robot][Tech] 駆け足前進

駆け足前進動画をアップしてみます。こいつは自宅での成功率90%以上。

駆け足前進動画

大人な配慮で、床への傷防止のフローリング調マットを敷いています。

駆け足後退はなかなか成功しない。アップはもう少し成功率を上げてから、、、

[コメントを書く]

2006-05-12 編集

[Robot][Tech] 駆け足検討中

駆け足後退のモーションの成功率があがらない、、、

100%成功する駆け足前進のモーションの並びを昇順・降順逆転して、重心を少しずつ後ろにずらして走らせるトライアンドエラー。サーボ焼け、熱ダレを防ぐため20分毎に休憩を入れる。

[コメントを書く]

2006-05-10 編集

[Robot][Tech] 駆け足検討

足裏工夫とサーボ強化で、ジャイロセンサの助け無しでも前進方向の駆け足は安定してできるようになりました。じゃあ後進方向の駆け足は、、、成功率が低い。モーション調整中。

5/21(日)博多リバレインのロボスクエアの九州練習会にでますよ。今回のテーマは「駆け足移動」。

[Robot][Book] 懐かしの

この前のGW中、実家の近くにあるブックオフで「ブラレス3四郎」のコミックが一冊100円で売られていたので三冊ほど買って読みました。ROBO-ONEで空中戦が繰り広げられるのはいつ頃だろうか。当時、ストーリーは面白いのはもちろん作者の一人である神矢みのる先生の画力にも惹かれていたんですよ。

**ブラレス3四郎 (1)**

作者: 牛次郎, 神矢みのる
出版社/メーカー: 秋田書店
発売日: 2001/05
メディア: 文庫

さて、神矢先生のROBO-ONEを舞台とした新連載「アクト・オン!」が始まるそうです。

<http://web.comicblood.jp/title/acton/index.html>

[コメントを書く]

2006-05-08 編集



[Robot][Tech] サーボが、、

帰宅して足裏検討をちょっとだけやってみました。「だいぶんいい感じ」になったので調子によって歩行モーションをチェックしてたら、右足の17番サーボが断線・ショートしてしまいました。ここのコネクタの半田付け弱いんだよねえ。早速、サーボを交換して歩行動作の再現を確認。あー、もうこんな時間だ。

[コメントを書く]

2006-05-07 編集

[Robot][Tech] ジャイロ復活

少し時間が出来たので、課題である移動速度アップを検討。

2350HVに改造してはじめてジャイロセンサKRG-2を接続してみる。サンプルの駆け足モーションを実行させて、ジャイロを調整することで駆け足中も転倒しないようになった(以前の788HV膝では上半身の負荷に負けて折れていたの、2350HV膝の効果が出ていると思う)。

とはいえ、なかなかまっすぐ走ってくれないし移動距離も短い。

足裏の素材に工夫が必要そうだ。一応試したのが、ソルボセイイン3mm、ショックノン5mm、カグスベール5mmなど。クッションが強いものだと床反力が強くなって反対方向に倒れる。柔らかくても厚みがあると踏ん張るときの応答性が悪くなって順方向に倒れる。すべりが悪いと床に躓きやすくなるなど。

もちろん足裏以外にも制御系からのアプローチもありえるけどRCB-3が発売されたら、やりなおしになるだろうし。とりあえず、足裏とモーションの見直しですか。

[Robot][Tech] アニバーサリの競技規則

KHR-1セカンドアニバーサリの競技規則をチェックしました。

サーボ強化は4軸まで軸数は最大21軸。フレーム加工は穴あけまでで切断は不可。~~足裏改造不可~~(すみません、大きさが変わらなければ問題ないそうですm(__)m)。無線のクリスタルは各自2個用意することなどがあります(マイロボットは加工箇所すくないので現行のままいけるようです)。

~~足裏検討しても使えないってことかあ~~(足裏検討、使えます)。
純正のジャイロはOK?クリスタルを追加しとかなきゃとか。

<http://www.kondo-robot.com/html/KHR1SecondANV.html>

[コメントを書く]

かず

『まいどーです。
ちょいまちっ！足裏検討は有効ですよっ！

足裏については、純正以外の滑り止めなどの使用は可。

とありますからね(^^)v』

holypong

『あ、読み間違えてました、失礼しました(^^;;)。後述だけみて、(大きさについて)足裏の外形を”超えないこと”を”変えないこと”と勘違いしてました。ありがとうございました。』

かず

『クリスタル、1と6と11を持っています。
何チャンネル持ってますか?』

holypong

『今は6を使ってます。』

holypong

『ロボットフォースの掲示板の方にも書いておきました(^o^)』

2006-05-06 編集

[Robot][Tech] KHR-1 2ndアニバーサリー

KHR-1が発売されてちょうど2周年目を迎えようとしていま

す。東京でイベントが開催されるので、参加申し込みしました。

近藤科学では、2004年6月に発売を開始した、二足歩行ロボット組み立てキット「KHR-1」の2周年を記念したイベント「KHR-1 セカンドアニバーサリー」を開催することを決定いたしました。

イベントの詳細については、決定し次第、当サイトなどで発表いたします。

- イベント名称 KHR-1 セカンドアニバーサリー
- 日時:2006年6月10・11日 (2日間)
- 場所:東京 浅草ROX3スーパーマルチコート

[http://www.kondo-robot.com/html/KHR1Seco
ndANV.html](http://www.kondo-robot.com/html/KHR1Seco
ndANV.html)<<

[コメントを書く]

2006-05-05 編集

[Robot][Tech] ロボットバトル大会

GWと重なり、前回の2～3倍の客入り。お子様たちもリングにかぶりつきの大盛況。私と
言えば、改造の成果を見せることできなかったのですが、ROBO-ONEのロボファイター
たちの動きをで見れたこと、懇親会でたくさんお話できたことが
収穫でした。



[Robot][Tech] ロボットは子供に夢と感動を与える新しい カタチのエンターティメント

「息子とロボットで写真とらせてください。息子が空手やってる
んですよ」という声がかかりました。子供とマイロボットでガッツ

ポーズ写真をとりましたよ。

もちろん、他の機体とくにアフロやトコトコ丸が子供たちに大人気でした。

[コメントを書く]

2006-05-02 編集

[Robot][Tech] 動画アップ

現行機の動画をアップしてみます。ポテンシャルを活かせてないのはわかってるんですが、とりあえず。

無線コントローラ操作によるパフォーマンス(1分)

現在はジャイロセンサを外してモーション再生しています。また、ICS設定によるゲイン調整もまだです。まだまだやなあ。

ここの日記ネタを整理して、このページもボチボチ更新しなきゃですね。

二足歩行ロボット開発

[コメントを書く]

2006-05-01 編集

[Robot][Tech] モーション見直し

脚の4サーボを2350HV化して前後の振れはだいぶ抑えられて安定しましたが、スピードアップや歩幅でどのくらいまで無茶できるか？という見極め(勘どころ)がまだまだですね。あと安定化電源を使っていると2350HVの表面温度がすぐにあがるので、ちょこちょこクールダウンさせてます。冷却スプレーがいる！？

[コメントを書く]

2006-04-29 編集

[Robot][Tech] 九州練習会その2

ロボスクエアにて九州練習会に参加してきました。



帰省前の2時間ほどでちょっとしかメンバと話せませんでした。2350化改造ネタを紹介したり、他機体の改造ポイントをチェックしたり、東京練習会に参加された方の情報を教えてもらったりと、情報交換・レベルアップの場としてとっても重要です。今回は大会前ということもあり、前回の倍近い人数が練習に来られて狭いくらいでしたね。今後も定期的な練習会を企画していきましょう！！

[コメントを書く]

きゃのん

『おはようございます。』

昨日は残念でしたね。人数も多くて盛り上がりました。

挨拶だけで、あまり話せませんでしたね。

実は今コントローラーを作製していて、Cのソースではまっています。

昨日holypongさんがプログラマーと聞き少しデバッグでお聞きしたいことがあるので、是非教えてもらえませんか。』

holypong

『どうもです。組込マイコンのデバッグ方法についてですか？具体的にはどんなことでしょ？』

2006-04-28 編集

[Robot][Tech] ブラワッシャの取り付け

サーボモータを788HVから2350HVに変更すると、フリーホーンの取り付け部に1mm-



2mmのスキマが出来ます。そこに1.6mmのプラワッシャをいれました。膝とくるぶしの内側に入ってます、いい感じです。

[コメントを書く]

2006-04-27 編集

[Robot][Tech] スペーサー

閉店間際のホームセンターに飛び込んで、プラスチック製のワッシャーを購入しました。内径、外径とももうワンサイズ小さいのが好ましいですが、、、組付け時にねじと干渉する部分はニッパでカットして使います。



これで2350化改造はとりあえずOK。配線をまとめなおして軽(trim)をいじったところで時間オーバーでした。続きはまた。

[コメントを書く]

かず

『おおお、なかなか手ごろなサイズに見えます。かっちり作るなら、プラワッシャにサーボホーンの図面を印刷したのを貼り付けて、3箇所穴あけたら良いのでは？

うちは、2mmのナットを2mmに拡張して使ってますが、工作が危険なのと、組み付けが面倒臭くてイライラするのでお勧めでは無いです。』

holypong

『ワッシャの外径がフリーホーンより2mmほど大きいので、サーボをフレームに固定するネジ頭が干渉するのでその分をニッパでカットしました。あとと言われるように、フリーホーンを固定するネジ先3箇所がワッシャに干渉するので、そこはピンバイスで通し孔を空けようと思います。みつけたワッシャがプラスチック製なので加工が容易で軽いのがいいです。』

2006-04-26 編集



[Robot][Tech] まだまだ仮組み

昨日組んでおいた2350HV×4化したモモ・スネを、本体に取り付けました。KAZZさんから指摘されたガタツキを抑えるためのスペーサは入手できていないし配線もまとめていないのでまだまだ仮組み状態です。

軽く旧歩行モーションを再生してみると、まだトリムも十分でないのにフラツキが抑えられ歩行の安定度がまるで変わった(気がする)。これからの調整でどこまで速く動けるか楽しみです。またSRCの制限である2350HVサーボ×4を脚の何処にいれるかという検討もあります。

[Robot][Tech] ペース

このところGWのロボットバトル大会に参加せんばかりの改造ペースかもしれませんね(泣く泣く欠場するんですが)。

宮崎の実家に帰ると新しい家族(子犬ですよ)に邪魔・イタズラされること必至なので、その前に基本的な改造を終えてしまいたいというのがあります。

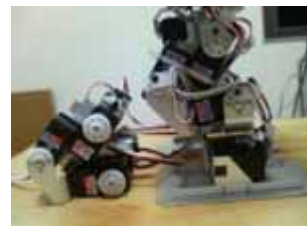
また大きめの収納ケースを買って必ず片付けることにしますが、イタズラ盛りの子供・ペットのいるロボットビルダーってどうしてるんでしょ？

[コメントを書く]

2006-04-25 編集

[Robot][Tech] 改造

予備のサーボモータ788HV×2と新サーボモータ2350HV×4で、モモとスネを組んでみました(写真左)。これを現行マシン(写真右)の788HVオンリーでくみ上げた脚と交換することで脚力をアップさせます。いろんなところを削る必要が



あって、完成させるにはちょっと時間が足りませんでした。

- KRS-788HV

47.5g, 41 × 35. × 21(mm), トルク: 10.0Kg・cm, スピード: 0.14sec/60°

- KRS-2350HV

62g, 41 × 38 × 20(mm), トルク: 29.5kg・cm, スピード: 0.13sec/60° ,

約60g程度の重量アップになるかな。その分、屈伸部のトルクは3倍になるわけだから大した問題ではないでしょう。また、フレーム構成(リンク間距離と姿勢)は現行マシンと変わらないのでモーションも微調整だけで使えそうだし。今週中に組み上げてモーション見直しします。

4/29の福岡ロボット練習会にちょっとだけ参加できるかもしれません。

[コメントを書く]

KAZZ

『もし余力があるなら、2350を足首側...つまり足上下逆付けを試してみてください。』

重心を下げる効果と、トルクアップと反応速度の向上により ジャイロの効きをよくする効果があります。

ぶっちゃけ足周りは全部2350にしたいですね。(^^;』

KAZZ

『追記です。反応速度の違いはモータの種類の違いです。コアレスがいいみたいですよ』

788ってコアードでしたよね?』

holypong

『モモとスネを入れ替えるということですね。確かに重心を落とすのによさそうですね。いろいろとトライしてみます。あとSRCの2350サーボ4個って絶妙で悩みます。中川さんに「holypongさんORCいつきましようよ」と言われたときもグラッと来ましたが(^^;;)』

holypong

『コアって鉄芯のことですよね？サーボの分解はギアまでなのでよく知らないんです。そういえばサーボの中身まで改造する方も結構いるそうですね、すごい。』

2006-04-23 編集

[Robot] 新ロボット

えー、一昨日家に新しいロボットが届きました、未来の世界のネコ型ロボット*1です。



それも筐体の胴体部には4次元ポケットもといペットボトルの保冷・保温機能が備わっています。

PL法的に改造できないロボットらしいので、親戚にでもにあげようかと考えています。

*1: アート引っ越しセンターからの贈り物。非売品だそうです

[コメントを書く]

2006-04-22 編集

[Robot][Tech] パワーアップ

KHR-1基本フレームセットとKRS-2350HV×4を購入。先日のロボット練習会の盛り上がりの勢いで練習時間中に注文メールだしてました(^^;;)



マイロボットの脚力を強化するべく(何処のサーボを交換するのか悩むところですが)股間のピッチ軸と足のピッチ軸の計4サーボを変更するため仮組みしてみました。ロボファイトのStandard Regulation Class*1だと最大5個までのサーボパワーアップが認められています。

以前、Blueさんから聞いていたアドバイスをもとに、

- KRS-78*/78*HVのフリーホーンの径を半径1mm拡げて、KRS-2350/2350HVのフリーホーンとする。
- KHR-1フレームに納まるように、必要に応じてKRS-2350/2350HVのケースを一部削り取る
- KHR-1フレームのサーボを取り付けるためのねじの通し孔を、中心に向かって1mm程度削り拡げて長孔とする

という方法でKHR-1フレームを活用してトルクを3倍にします。イトーレイネット製のフレームもすでに持っているのですが、これはOver Regulation Classに進出するまでとっときます。

うまく改造できたら、余ったサーボモータと基本フレームを利用して、"HVバージョン"と"非HVバージョン"でロボット2体がつくれることとなります。

[Robot][Tech] 大阪買い出し紀行

大阪に戻ってまいりました(一時的に)！！

早速、伊丹空港からバスでなんばへ直行。日本橋のロボットファクトリーへ買い出しです。元気で朗らかな店長さんとお話しつつ、楽しく散財、福岡で手に入りにくいパーツを1.5サーボほど。もちろん通販も便利で良いのですが、店に赴いてじっくり見て触って聞いて選べるのがいいですね。

5月1、2日はお休みで、5月3日から大きくなった新店舗で営業スタートするとのこと。GW中に詣でる予定の方、ご注意ください！！

<http://www.robo-fac.jp/>

*1: ロボットフォースさんの提案するロボットの中量級のようなもの

[コメントを書く]

かず

『ごぶさたっす。お元気そうですね。(^^)

お勧めは股間の開く軸(横移動を強化)と、膝(流行のようです)です。

攻撃力重視なら肩もいいですね。

さて、2350は意外にも786より幅-高さともに狭いです。786用のコの字型ブラケットに繋げる時は、ホーンとブラケットの間に1.5mm程度のスペーサー(ワッシャの類とか)をいれると、きちっと留まります。ぐにゅっとつけても付きますが、ガタが出る可能性があるので、場所と加減によっては、モーションの再現性が下がると思います。

ではまた～(^^)』

holypong

『KAZZさん、アドバイスありがとうございます。”開いて閉じるすばやい横移動”だと確かに股関節に入れときたいですね。まずはプリント対策と突進力重視で、前後移動のスピードをあげれる構成はどれか？と考えています。あと2350やっぱり幅狭いですか(締めるとコの字フレームが微妙に曲がりますので)。スペーサーは必須のようですね。』

2006-04-18 編集

[Robot][Tech] 拳を修理

先日の練習会にて、転倒したときにマイロボットのプラ製の拳パーツが破損。親指の途中からポッキリ。



破断面に1mm径の穴をピンバイスで空けて、その穴に真鍮線を刺して骨組みとして指を繋いで接着することで再び折れないように工夫してみました。

[Robot] ロボコンマガジン

福岡では今日発売でした。表紙はヴィストンの「鉄人28号」、特集は「ロボットの街・大阪の現在に迫る！」です。大阪のロボットフォースさんで練習会を行ったときの記事と写真が掲載されています。私もちょい写ってました。ちょうど引越し直前でちょい疲れ気味か？

出版社/メーカー：オーム社
発売日：2006/04
メディア：ムック

[コメントを書く]

2006-04-16 編集

[Robot] ただし

私はGW中は実家に戻る予定のため、残念ですが大阪の「ロボファイト3」、福岡の「ロボットバトルin博多どんたく」は泣く泣く欠場いたします。いろいろと諸事情あって、、、



本当に申し訳ない。

[コメントを書く]

ひろのっち

『昨日は、お疲れ様でした。とても楽しかったです。
「ロボットバトルin博多どんたく」欠場されるとのこと、残念です。でも、気が変わったら、29日の練習会に来てくださいね 』

holypong

『お疲れ様でした。昼は新しいラーメン屋を紹介してもらいありがとうございます。
「inどんたく」に出場される皆さん頑張ってください(^_^)』

2006-04-03 編集

[Robot] ゴールデンタイム

ロボットバトルのK-1もしくはF-1ともいえる、「ROBO-ONE」がゴールデンタイムに2時間枠で放送されます。少しでも関心のある方は是非！！

放送開始時間には気をつけてください。

今夜ロボットが人類を超える!!“ロボワンワールドカップ2006”最強ロボット決定戦!!

TBS系 4/5(水) 18:55 ~ 20:54(119分)

世界一を目指すロボットと人間が様々なドラマを巻き起こす!

この番組では、最新のロボットパフォーマンスを紹介するだけでなく、ロボットと人間の不思議な交流のドラマをお見せします。

例えば・・・

ロボットパフォーマンス競技対決(ROBOONEワールドカップ!)

ロボワンパフォーマンス(ダンスや一発芸など)

ロボワンSASUKE(腕立て、匍匐前進、ターンテーブル飛び乗り大作戦)

ロボワンダッシュ(5メートル競争)

ロボワンバルーン(風船割りタイムトライアル)

ロボワンファイト(ロボット格闘技)

さらには・・・

驚きの最新ロボット情報

ロボットの仕組み、そこにはどんな技術が使われているか?最新テクノロジーを徹底解明

ロボットで世界がこう変わる!未来のロボットの役割とは?ロボット同士の対決を通して、人間とロボットのドラマチックな関係が見えてきます!

http://www.tbs.co.jp/program/robocon_20060405.html

こちらはROBO-ONEの公式サイト

<http://www.rob-one.com/>

[コメントを書く]

holypong

『週末に録画してたのを最後まで観たんですが、床上5mでの一本橋渡りは心情的にキツかったですね。』

2006-04-02 編集

[Robot] 春のロボットイベント

西日本の各地で二足歩行ロボットバトルのイベントがたくさんあるらしいですよ。

ロボファイト3

大阪インテックス大阪にて。ロボットフォースさんが主催です。

5.3 StandardRegurationClass大会

5.4 エキジビジョン

5.5 OverRegurationClass大会

<http://www.robot-force.jp/index.htm>

2006 スプリングファイト in RoboCountry

さぬきこどもの国にて。香川ヒューマノイドロボット研究会さんが主催です。

4.23 ロボファイト

<http://www6.ocn.ne.jp/~robotics/>

ロボットバトル in 博多どんたく

福岡リバレインにて。ロボスクエアさんが主催です。

5.3 ロボットスプリント(3m)

5.4 ロボットバトル

<http://www.robosquare.org/news/index.php?mode=view&id=549>

4.23は先約があって参加できません、残念。

[コメントを書く]

大林憲司

『ロボスクエアのバトルの予選は、ロボットスプリントだそうです。まず「パンチカーペットの上を歩く」練習をするべきかもしれません。

> 膝行

「畳の上に座っていて襲撃された時に反撃できるように」とのことです。このような歩行が開発されたそうです。でも、膝が痛そうだなあ……』

holypong

『詳しい情報は後日ということですが、スプリント対応のこともそろそろ考えないといけないようですねえ。』

2006-04-01 編集

[Robot][Tech] 点検

この前のロボットバトル大会の打ち上げで乱闘させたときに左肩が動かなくなってたんですが、配線を見直したら問題なく動作しました。良かった良かった。



[コメントを書く]

2006-03-27 編集

[Robot][Tech] 福岡でロボットバトル大会

KHR-1部門に参加しエントリー13台中ベスト4、道楽さんのカーに負けました。決勝でKAZZさんとやりあいたかったな(そうすれば大阪VS福岡の構図になりました)。優勝はKAZZさんのKZ



R-4。ロボットバトル部門の優勝はdautoさんのヨゴカスタム、中川デンキさんの振武ツヴァイとの息詰まる攻防を繰り広げました。

大阪勢ロボファイターの協力と、ロボスクエアさんや大林さんから福岡勢の支援により、たいへん盛り上がった会場でした(写真は福岡リバレインでの試合風景)

[コメントを書く]

hide

『久しぶりのコメントだけど、ブログはいつも見てたよ～。そろそろ帰国するけど、日本に帰ったら携帯をウイルコムにしようか考え中です。端末価格が高いから安く買う方法をリサーチ中です。帰ったら福岡に遊びに行くよ!』

holypong

『了解、楽しみに待ってますよー(^o^)/』

2006-03-25 編集

[Robot][Tech] 格闘モード

胴着とヘルメットを装着して格闘モードへ。

今回の大会では試合前に1分のパフォーマンスを行うとのコト。空手っぽい動きを見せたいと思います。



[Robot][Tech] 下見

明日のロボットバトル大会の会場である福岡リバレインを下見。中洲川端駅の近く、ブランドショップのたくさん入った高級感ある建物でした。地上5階の予定会場(アトリウム)ではちょうど結婚式のセレモニーをしていて、「こういう明るく開けたところでロボットバトルするのかあ」とちょい驚きでした。ホラ、格闘っていうと暗い会場でスポットライトっていうイメージがあっ

て...

地下2階には、主催者であるロボスクエアがあって、春休みということもあり、ちょうど数十名の小学生の電子工作教室を受けていたり、たくさんの親子連れがAIBOと触れ合っていました。すごい楽しそう。子供たちが目を輝かせているのを見るにつけ、未来の技術者のタマゴのために何かできないかなあとか考えさせられる。

最後にロボスクエアの大会進行の方とお会いして、気になったところを追確認してきました。明日は大阪や四国から顔見知りのロボファイターがたくさん来られるので楽しみです。もちろん懇親会も参加しますよー。

[コメントを書く]

2006-03-24 編集

[Robot][Tech] ひさしぶりのロボネタ

転勤してから久しぶりにロボットを引っ張り出して動作確認してみました。問題なく動作OK。



今週末に、福岡リバレインの"ロボスクエア"にて九州初？の二足歩行ロボットの格闘大会が行われるのでその準備。

ロボスクエア(<http://www.robosquare.org/>)

とりあえず背面の配線とネジしめのチェックを終え、いくつかのモーションの見直し。不安定でうまく動作しないときのモーション修正の勘所が少しずつ分かってきたかな。

大会の詳細はコチラ。

ヒューマノイドカップ ロボットバトル大会

- 日時 3月26日(日)12:00～ KHR-1バトル大会
- 場所 博多リバレイン 5F アトリウムガーデン(福岡)

市博多区下川端町3 - 1)

- 主催 ロボスクエア運営委員会

<http://www.robosquare.org/news/index.php?mode=view&id=516>

[コメントを書く]

2006-03-07 編集

[Robot][Tech] しばらく

「電子工作(2) ロボット」と書いた段ボール箱にマイロボットと工作道具一式を詰めました。せっかく新しい機材を導入したのに。評価できるのはさ来週くらいかな。

[コメントを書く]

2006-02-12 編集

[Robot][Tech] モーションちょい見直し

KHR-1は無線通信では割り込み入力を受け付けられないため、モーション中の無駄時間を短くしてみたり、通常歩行とは別に短距離の移動モーションを増やしたり。ただし「スピード」を1減らすだけで重心バランスが崩れたりするのでコツが必要そう。



計38のモーションをプロポのボタン操作に割り付けて操作してみる。無線通信と有線通信は共存できるので、モーションの編集作業を有線通信のPC上で、編集中または他のモーションの確認を無線通信のプロポで行うのも可。

現行のHeartToHeartを使う場合の便利な使い方としては、

HeartToHeartで編集データを本体マイコンボードにダウンロードするとき全サーボオフして転倒してしまうのを回避するため、ダウンロード前に「しゃがみ 脱力(全サーボオフ)」とダウンロード後に「しゃがみ(全サーボオン) 起立」をプロポから指令することが考えられる。

[コメントを書く]

2006-02-11 編集

[Robot][Tech] KRC-1

小型二足歩行ロボット用のプロポ「KRC-1 (無線コントロールユニットセット)」を導入しました。これは20操作ボタンを備えるプロポ本体のKRC-1、送信器KRT-3、受信器KR-1で構成されているオールインワンセットになっています。ちなみに乾電池単4形8本は”別売”です。私はうっかり一緒に買うのを忘れてました。



KRC-1の特徴として、斜め押し専用のボタンが配置されていて、今までは2個のボタンを同時押す必要がありました。1個のボタンで安全確実に入力できます。また、今までON/OFFスイッチングしていたシフト機能を、PS2のゲームコントローラのように人差し指位置にある4ボタンで指定できるため、手元をみないブラインド操作がしやすくなったといえるでしょう。私の場合、PS2コントローラでマイロボットを操作してきたので、この新プロポは操作感覚が近いといえます。

プロポの最大の長所は、不安定なWindowsPCを必要とせず電源ON即操作ができることです。欠点は、PC(または組込マイコンボード)経由のBluetoothや有線接続時の「高速モード」と違って、無線ユニットの「低速モード」ではモーション再生に限定されることや、一旦モーション再生が始まるとその間は無線の入力が無視されて割り込み入力が効かない点です。ということは、今のモーションを短めにするとか分割するとかの

工夫が必要です(RCB-3HVでも同じ?)。

これから、いくつかのモーション見直しをかけて練習し、来週
のミニイベントに備えたいと思います。

[コメントを書く]

2006-02-07 編集

[Robot][Tech] 拳パーツ評価

前回のロボゴング3でいただいた拳パーツ(β
評価版)を取り付けたマイロボットのモーション
を確認してみました。パンチ系モーションで
腕を突き出したときちょっとだけ前重心にな
るかなあ?というくらいでモーションを修正するほどのことはあ
りません。思ったより軽量なようです。



ただし、拳をベースにはめただけの状態だと転倒すると、そのシ
ョックで拳がポーンと外れてとんでしまいます。試合だとこれだ
けでワンダウンとられるので、拳とベースプレートとはやはり接
着しとくのが良いですね。

拳があるだけでパンチ系モーションがぐっと映えるようになりました。
近いうちに動画をアップします。

[コメントを書く]

<前の31日分 | 次の31日分>