

1 からの Pirkus・R Type-01 製作簿

超初心者と二足歩行ロボットの出会い

まったくもって工学系の学校を出ているわけでもなく、はたまた小型のロボットはテレビでしか見たことのない私が、二足歩行ロボットに出会ったのはとある友人の一言「ROBO-ONE っていうロボットの大会、見に行かない?」がきっかけでした。

当日、本当は予選だけを見るつもりだったのですが、見てみると面白い、面白い。予選を最後まで見た挙句、翌日の決勝まで見てしまったのです。その時からでしょうか、自分で作って動かせたら面白いかな?と思うようになったのです。

どうしたら作れる?

まずは HP でいろいろと検索です。二足歩行ロボットはたくさんキット機がありました。その中の数台を見て、比較しつつ決定したのが Pirkus だったのです。決め手は顔(頭)が付いていること。知人に話を聞いてみると、作るには、①精密ドライバー、②トレー、③ピンセット、④ネジロックが必要とか。①～③は家にあるもので代用できるとして、はたまたネジロックとはなに!? とまた HP で調べること数分。ネジを固定させる液体で、ラジコンを売っているようなホビーショップにあることが判明。Pirkus・R Type-01DX が届く前に購入を決意しました。

説明書を読む

念願の Pirkus・R Type-01DX が届き、わくわくしながら早速開けてみることに。説明書は CD-ROM の中に、PDF ファイルで入っているため、パソコンで内容部品を確認しつつ並べてみました。



写真1 箱と部品を並べたもの

驚いたのはその部品の多さ。体長約 30cm くらいのロボットですが、細かなネジからプレートまで、たくさんの部品で作られていることが、初めてわかりました。

ちゃんと作れるのか心配になりつつも、最初に取り掛かったのは、説明書のプリントアウトでした。何もわからないのですから、説明書をきちんと見ることは重要ですよ。この日は説明書に目を通すのが精一杯でした。

頭の製作

説明書通りに進めていこうと決めた私は、説明書を横に開き、

最初にあるバッテリーの充電から始めました。

…と、ここで気づいたのが充電にかかる時間。約 2 時間半と書いてあります。昨日やればよかったと思いつつも、充電をしなければサーボの初期化は行えません。早くも予定変更です! 次の頭の作成から始めました。

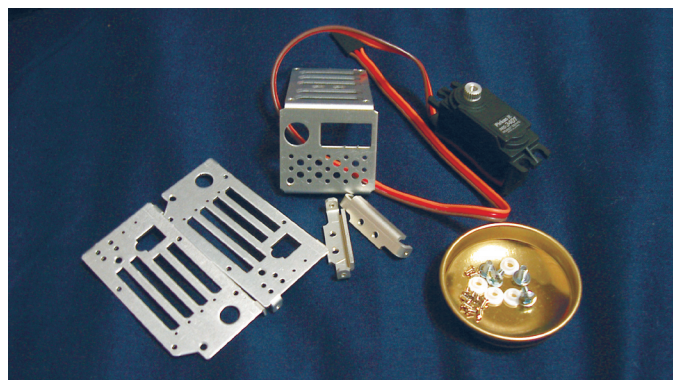


写真2 頭の材料一覧

説明書を見つつ材料をすべて揃えると、頭だけといえども結構な部品がありました。ネジも小さいので、なくさないように注意しないと、と思いながら作業開始です。

プレートとプレートを付けるネジが一番小さく、取り扱うにはやはりピンセットがあると便利です。1個1個きちんと取ることができます。

ネジをとめる部分には、必ずネジロックを付着させるのですが、これがまた初めてなので、どうやって、どのくらい付けたいのかわかりません。たくさん付けすぎてしまったのも多々ありました(もちろん付けすぎたものはふき取りました)。

そんなこんなで、できあがったのがこの頭。作成時間は約 1 時間。初めての製作なので、少し時間がかかってしまいました。

初めてにしては、なかなかの出来栄えでしょうか?

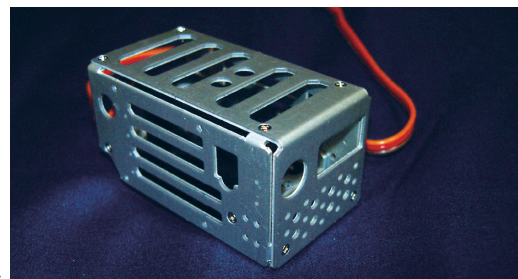


写真3 頭が完成

腕の製作(途中サーボの初期化有)

気を良くして、そのまま腕の作成に入りました。

頭とは比べ物にならない部品の量ですが、ためらうことなく作業開始。

腕の部分は一番小さい M1.7 × 3 の普通のネジのみを使います。やはりネジロックを付着させ、説明書通りに進めていくと、最初