

第2回

RFCバンブーブブリッジの
ロボットサッカー講座

大塚 実



我々「RFCバンブーブブリッジ」(以下バンブー)は、ロボット系ライター3人(キャプテン石井英男氏とキーパー梓みきお氏、それに筆者)によるチームである。なのでまあ誰が記事を書いてもよいというわけで、前回の梓氏に代わり、今回は「バンブー #19」こと大塚が執筆を担当したい。

大苦戦の第5回 KONDO CUP

前回の原稿で触られていたので、まずは6月3日に行われた「第5回 KONDO CUP」の結果を簡単に報告したいと思う。

今大会のKHRクラスには、全7チームが参加。2つの予選リーグに分かれて総当たり戦を行い、その1位同士で優勝が争われることになった。

我々は今まで、公式戦で全勝(しかも無失点!)というのがちょっと自慢だったのだが、1試合目できなりのスコアレスドロー。2試合目では5-0と大勝したものの、3試合目では初めての失点を許してしまうなど(2-1で勝つには勝ったが)、予選リーグからして今までにない大苦戦であった。「全勝」も「無失点」も消えてしまい、辛うじて「無敗」が残っているだけの有様だ。

苦戦の原因は、やはり参加者のレベルが上がってきたことに尽きる。極端な話、第1回大会などは相手が勝手にバタバタ倒れるような状況で、無人のゴールにシュート、なんていうシーンもあったものだ。しかし最近はバンブー以上の移動スピードを実現した機体も現れており、前回の大会でもやりにくさを感じることは増えていた。結果だけ見ると余裕があったように思えるかもしれないが、これまでもギリギリのと

ころで戦っていたのである。

そして迎えた今回の決勝戦の相手は、「打倒バンブー」を合い言葉に結成されたという「ストッパー3」。吉田氏、えまのん氏、イガア氏とそれぞれ実力のある各氏によるチームだけに、この試合でもバンブーは苦戦。しかし0-0で迎えた後半、相手キックインを直接受けた筆者がそのままダイレクトにシュートすると、ボールはすすると相手ゴールに吸い込まれ、これが決勝点となった(スコアは1-0)。

ところで、バンブーは自分たちのモーションを公開していることでも知られるが、全て公開したモーションだけで戦っていたわけではない。大会の直前に作ったモーションもあるし(そして大会後に公開)、そのほか起き上がりモーションなども、じつは各人で独自のものが入っていたりする。

今回は、大会の数日前に急ぎで作った高速旋回モーションが大正解。旋回角の大きいバージョンと小さいバージョンがあり、名前の通りサンプルモーションよりも高速に旋回できるものであるが、試合を通して、キックインで敵の間を抜くのに、この小旋回モーションが非常に有効であった(普通に蹴ってしまうとコースを読まれて敵にブロックされてしまうので、小旋回でちょっと向きを変えてからキックインする)。

決勝点のシーンでも、じつは相手がキックインする前に、筆者は小旋回モーションで何度か方向の微調整を行っているのだ。ゴールに入ってくれたのは運もあるが、「狙っていたからこそ」ということは強調しておきたい。またROBOSPOTでの練習では、我々はキックインからのセットプレーも繰り返し練習していた。今回は相手

のキックインだったのだが、こういった練習が生きていたのは言うまでもない。

快勝とはいかなかったが、とにかく勝利は勝ち。KHRクラスで5連覇を達成したということで、事前に予告していた通り、我々はこのクラスを「卒業」することになった(「勝ち逃げ」とも言う)。次のターゲットは、月末に開催されるROBO-ONE Special CUP。現在の「ほぼノーマル」状態ではとても勝ち目はない(というか予選を通過できない)ので、初めて一部サーボの換装を行うこととなった。これが今回の本題である。



写真1 決勝戦の後半。シュートコースが空いているのを見て、小旋回モーションで方向を微調整する筆者(手前3体の中央)



写真2 相手キックインを受けて、そのままシュート。「このあたりにボールが来るかな」という場所に陣取っていたのだ