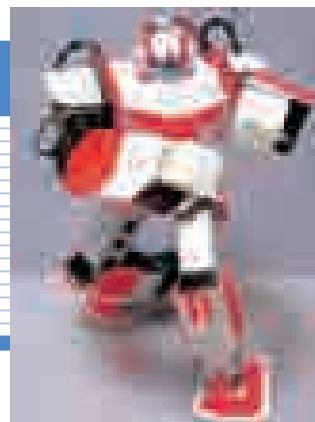


## 第11回 ROBO-ONE

# ヨコヅナグレート 不知火二代目

とくたー・ぎい Dr.GIY ROBO-ONEは株式会社ベストテクノロジーの登録商標です。



### はじめに

ROBO-ONEは現実世界に現れたワンダーランド、出場者は皆ヒーローロボットを駆る主人公、ヒーローたちは皆、感動のクライマックスを目指し熱血する。

自分はそんなROBO-ONEが好きだ！

自分が育った少年時代は、マジンガーZから始まりガンダムでピークに達したスーパーロボットヒーローの黄金時代だった。ROBO-ONEの参加者で自分と同じ年代の人が多いうのは、その時代に育った少年達の避けられない道だったからだ。

ロボットヒーローには自分なりの鉄則がある。

- 1、ヒーローはカッコ良くなければならない。
- 2、ヒーローはカッコ良く戦わなければならない。
- 3、ヒーローは無敵でなければならない。
- 4、ヒーローは子供達の憧れでなければならない。
- 5、ヒーローは正義の味方でなければならない。

これがそのまま愛機ヨコヅナグレート不知火(以下、YG不知火)のコンセプト、絶対条件になった。

### 初代 YG 不知火のデザインと製作

自分が納得できるデザインは、1970～80年代のスーパーロボットの豊富な知識と、天才的な右脳から生み出されるセンスで苦勞せずにカッコ良くできた。

写真1は5年前に描いた不知火のイメージデッサンである。ロボットのデザインのコツとしては、サーボモーターとブラケッ

トを頭の中で組み立てて、カウルと一緒にデザインすることだ。天才のデザインと設計は同時作業なのだ。

当時、KHR-1のような安価なロボットキットはなかったのだが、イトーレイネツのフレームキットと近藤科学のサーボPDS-2144FETで実験用の下半身を組み立て、歩行実験も同時に行った。このフレームで作った下半身が必要以上に重たいモノで、上半身が付けばPDS-2144FETのパワーではまともに歩けなくなる。そこで作ったのが、本職のコアレスモータ製作の技術力を、私利私欲のために使ってきた「悪魔のサーボ」である(写真2)。

悪魔のサーボは、一般のサーボのトルクが最大でも13kgf・cmがやっとだった頃に、トルク30kgf・cmを実現していた。この頃そんなサーボが作れたのは自分とバーニング宮田さん\*1ぐらいだけだった。

こうして半年かけて完成した初代不知火(写真3)は、フレームが完全自作のアルミ製(一部カーボンを使用)、外装はプラスチックを使用しており、ファーストガンダ

ム世代のたしなみフルスクラッチである。

特に股関節の設計は、股関節の付け根にカウルがついていることが特徴で、YG2武雷電、YG3旋風丸、不知火二代目へと続く伝統となっている。これは意外と他のロボットには見られない設計である。現在「FlexComixブラッド」\*2に連載されている、神矢みのる先生の漫画「アクト・オン!」の主役ロボットのアクションが、その股関節の設計を取り入れたデザインになっている。

その股関節のロール軸の幅は47mmである。もう少し広い方が高速歩行が安定するらしいのだが、後述するROBO-ONE Stairs攻略を前提に設計されているので、片足で立っても負担がかからないように狭めに設定している(写真4)。

\*1 「バーニング・スター」という二足歩行ロボットやマウスなどを製作している。

\*2 「Yahoo!コミック」内で公開されている無料マガジン。公式サイトは<http://web.comicblood.jp/>



写真1 不知火のイメージデッサン



写真2 自作のサーボモーター「悪魔のサーボ」



写真3 初代不知火