

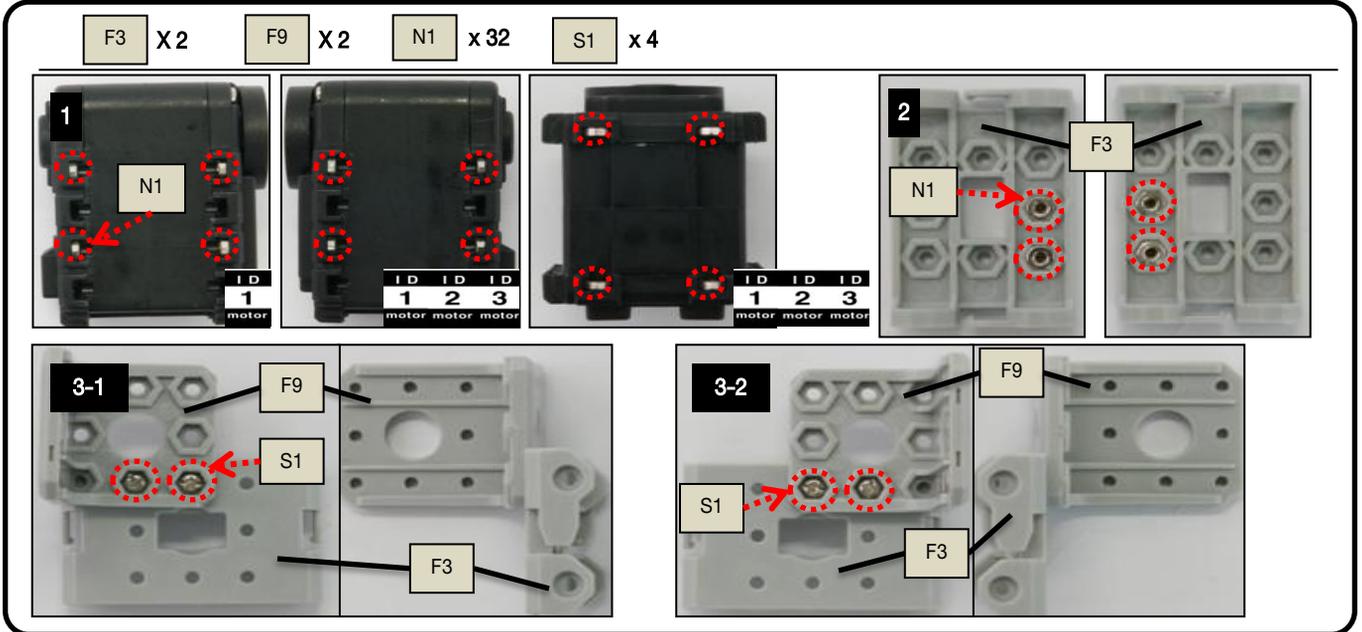
# 바이올로이드 프리미엄키트 공격하는 오리 조립서



# 바이올로이드 공격하는 오리 조립 시작

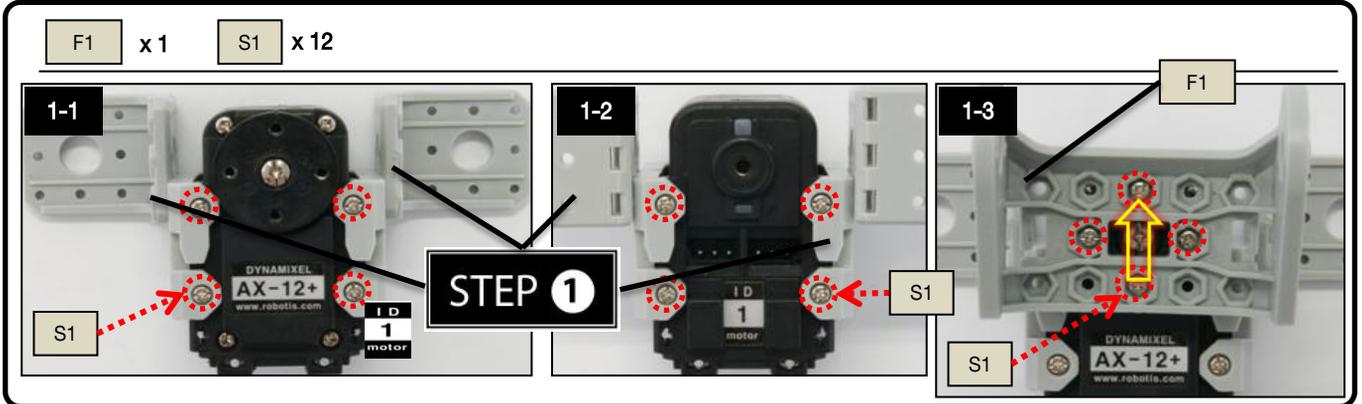
## STEP 1

F3, F9를 체결한다. (! 좌우 반대방향 주의)



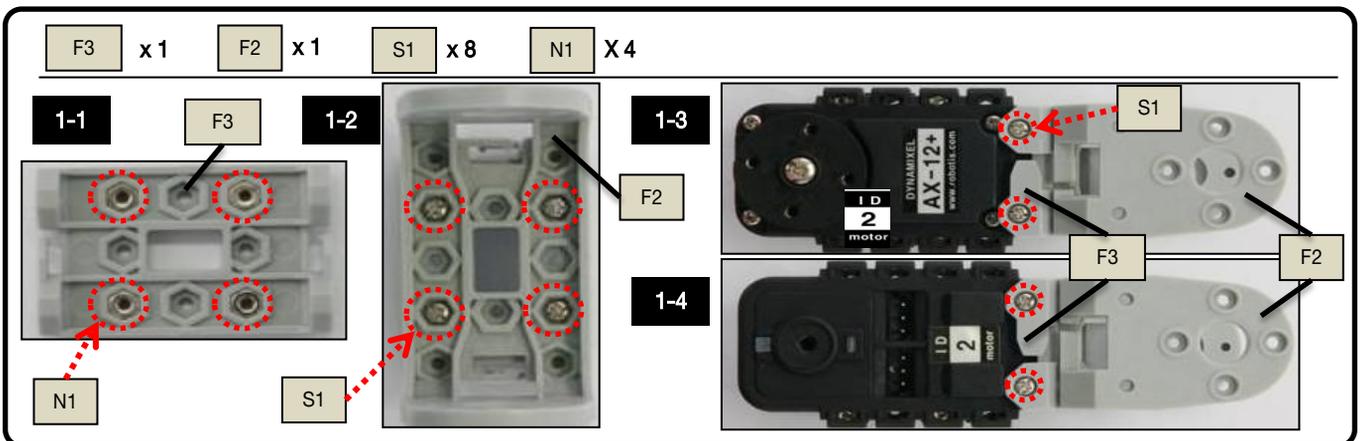
## STEP 2

STEP 1, ID1, F1을 체결한다.(! 혼 위치 주의)



## STEP 3

ID2, F3, F2을 체결한다.



## STEP 4

F54, PLATE 3X7, IR SENSOR를 체결한다.  
F3, F9, F11을 체결한다.

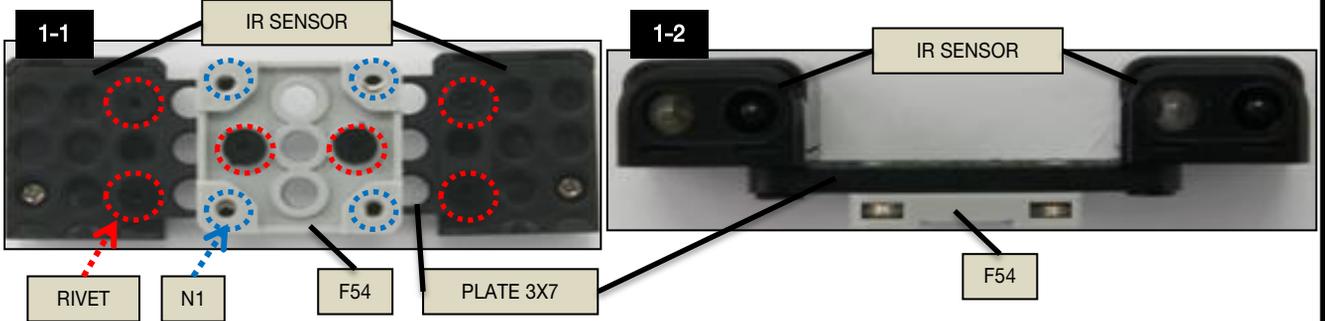
F54 x1

PLATE 3X7 x1

IR SENSOR x2

RIVET x6

N1 x4



S1 x4

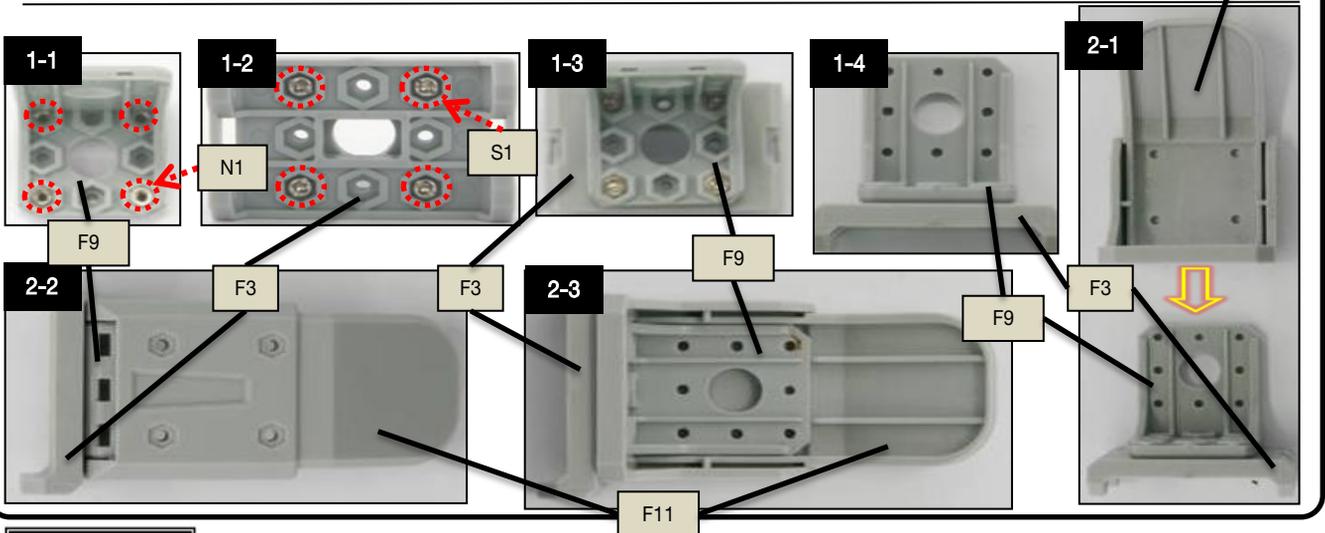
N1 x4

F3 x1

F9 x1

F11 x1

F11

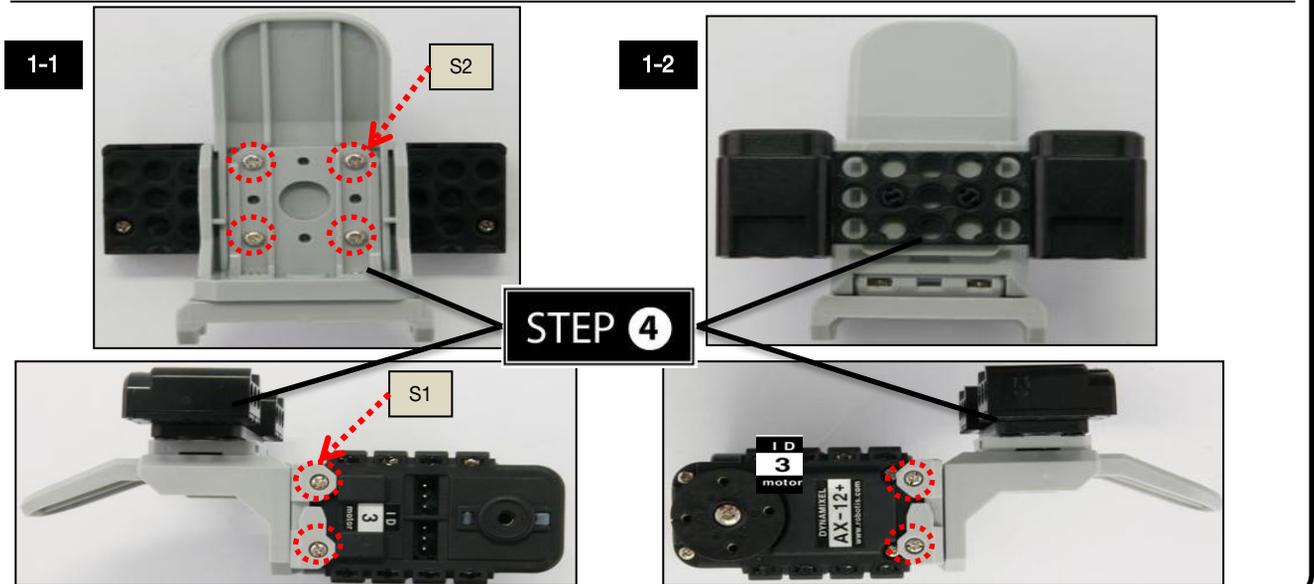


## STEP 5

STEP 4, ID3을 체결한다.

S1 x4

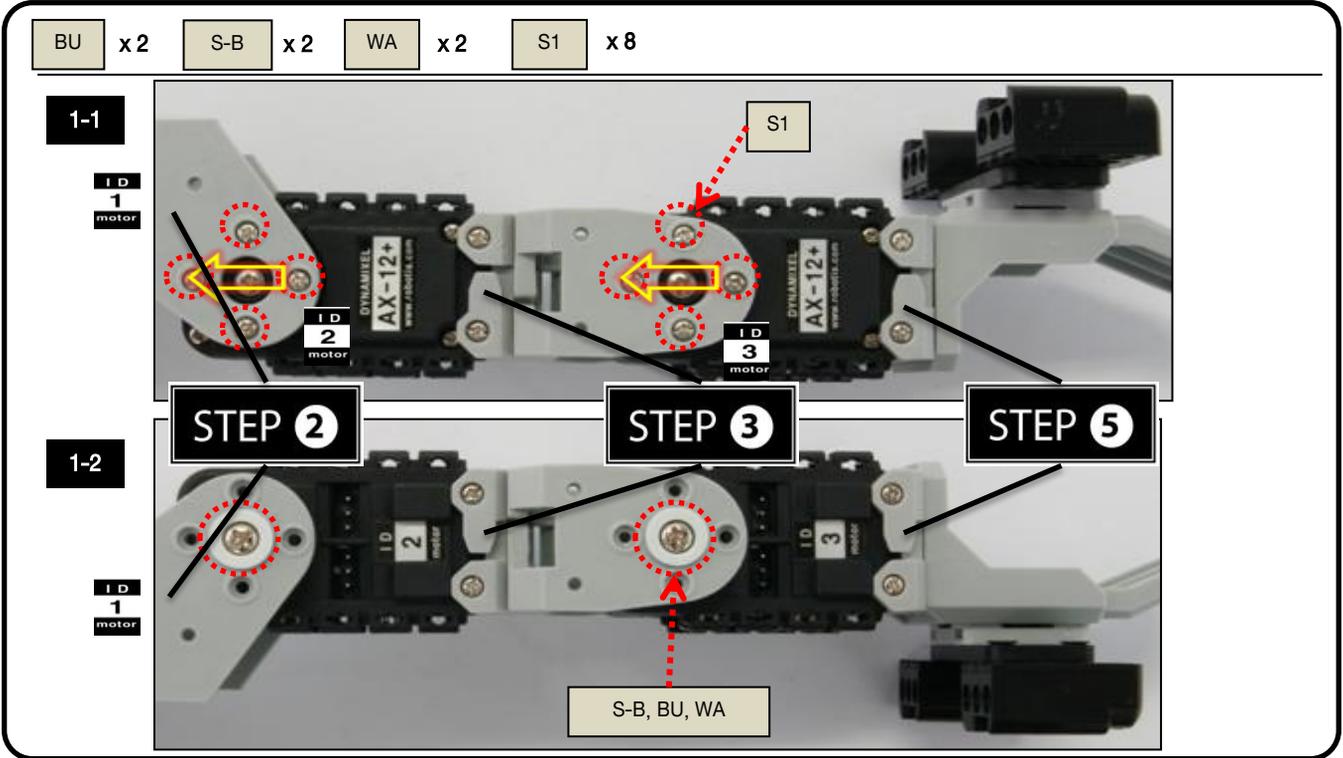
S2 x4



**STEP 6**

STEP②, STEP③, STEP⑤를 체결한다.(! 혼 위치 주의)

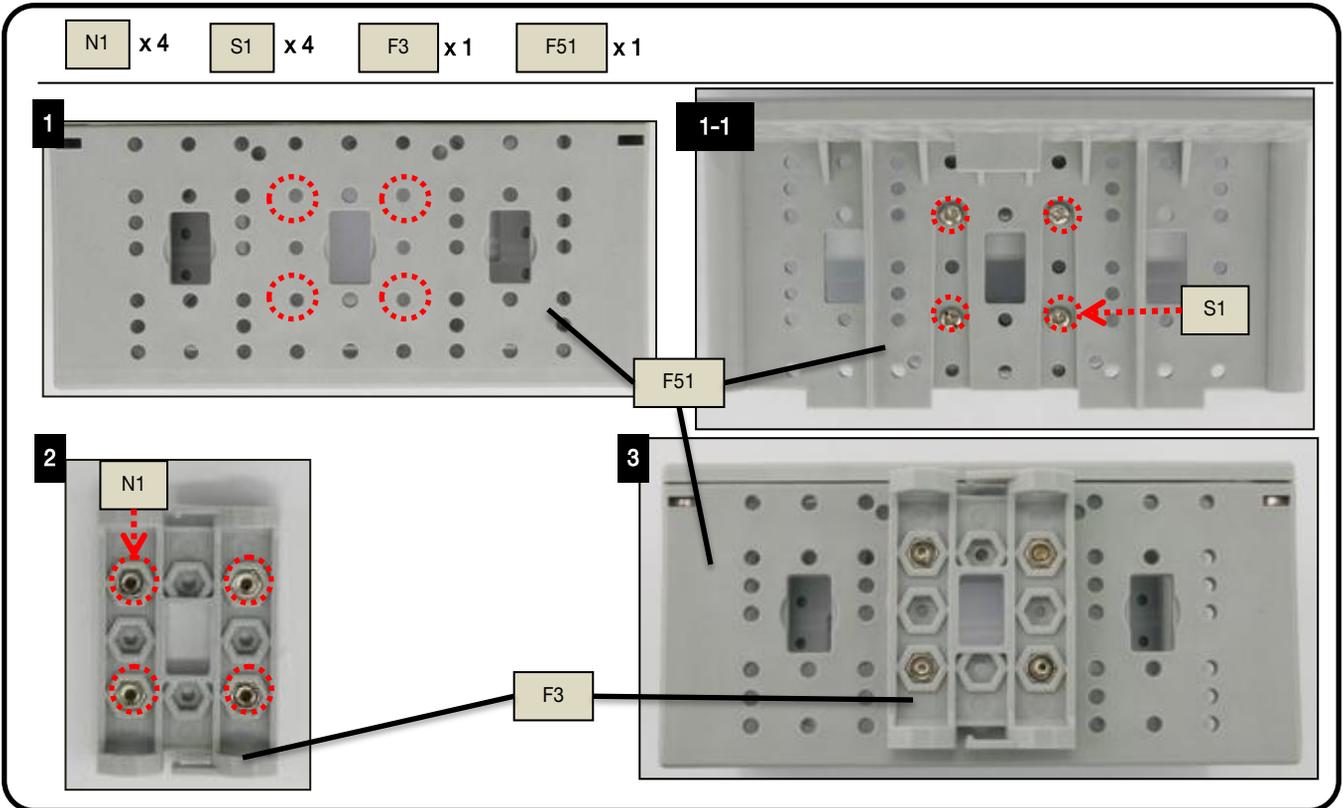
BU x2 S-B x2 WA x2 S1 x8



**STEP 7**

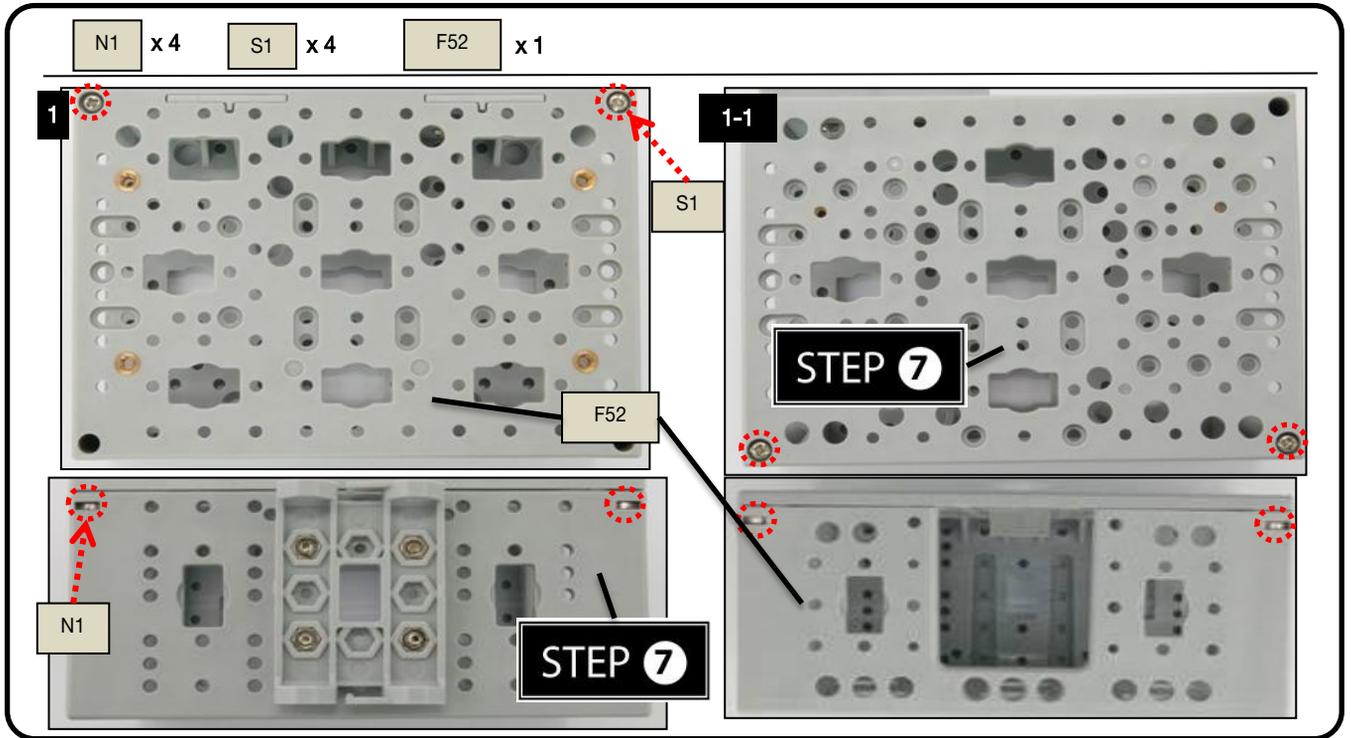
F3, F51을 체결한다.

N1 x4 S1 x4 F3 x1 F51 x1



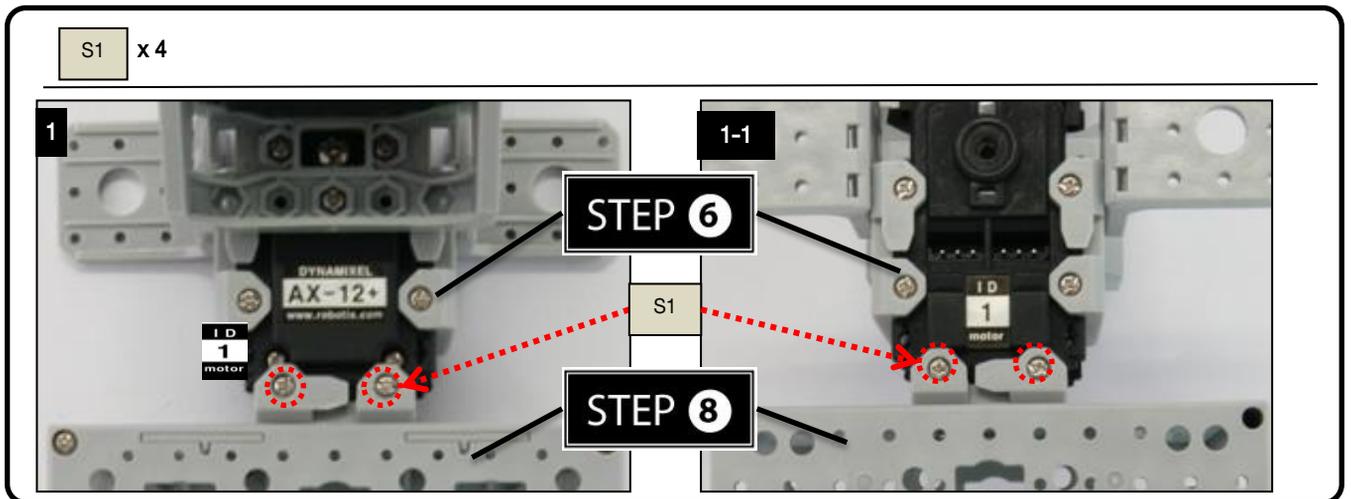
## STEP 8

STEP ⑦, F52를 체결한다.



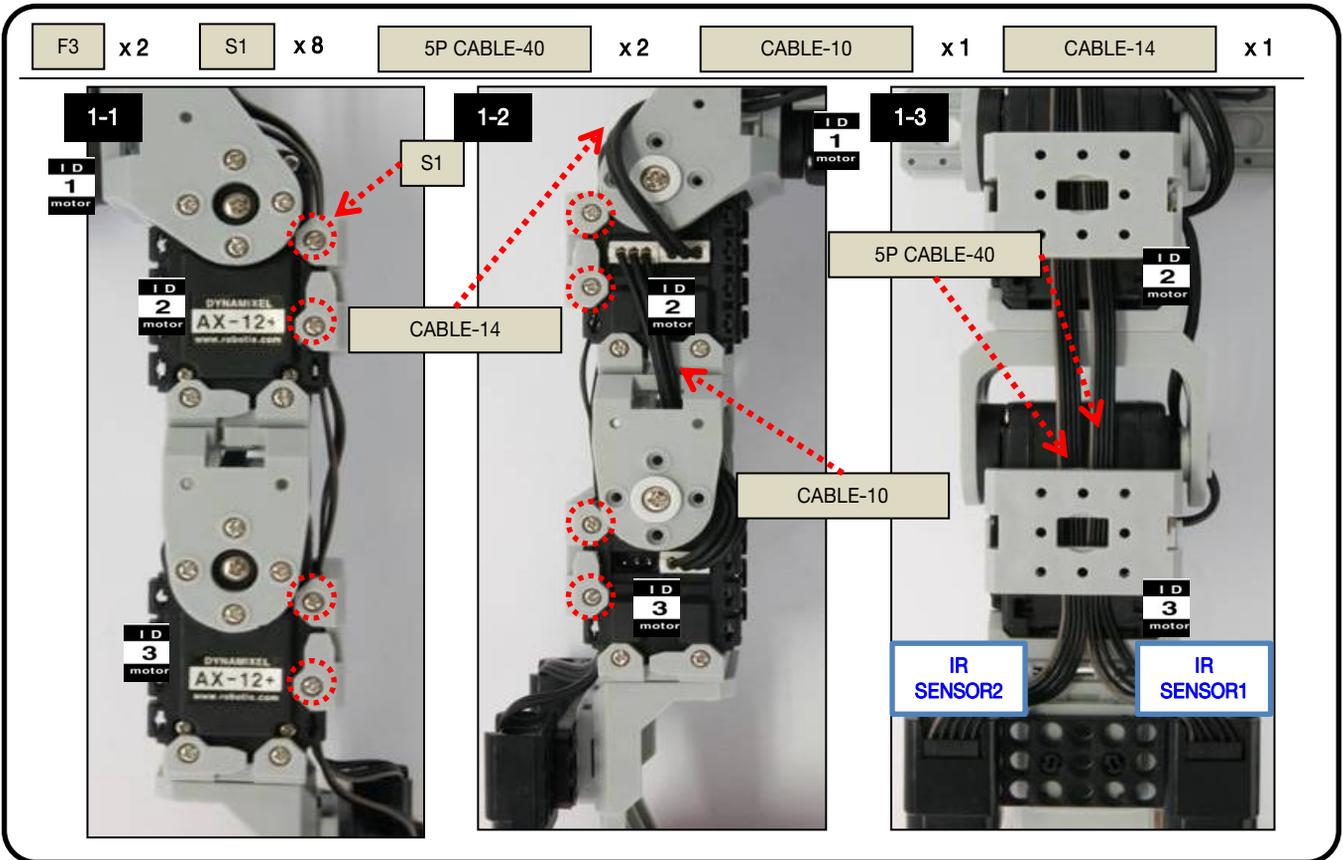
## STEP 9

STEP ⑥, STEP ⑧을 체결한다.



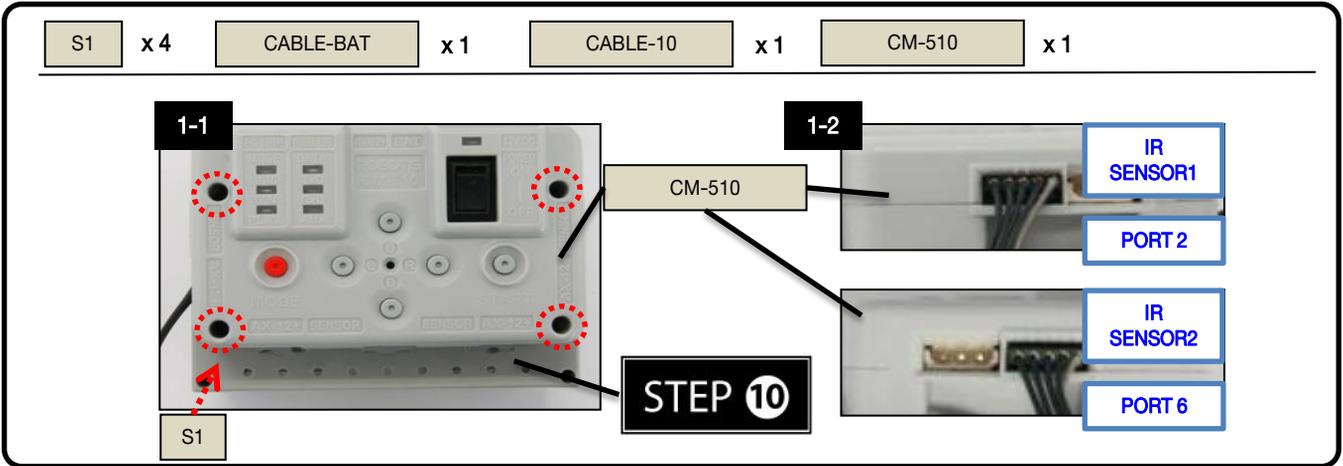
**STEP 10**

5P CABLE-40 2개를 IR SENSOR에 각 각 연결, ID2, ID3 위에 정렬한 뒤, F3을 STEP⑩ 에 체결하여 케이블을 정리한다.  
 CABLE-10을 이용하여 ID2와 ID3을 연결한다.  
 CABLE-14를 이용하여 ID1과 ID2를 연결한다.



**STEP 11**

CM510, STEP⑩을 체결한다.  
 5P CABLE-40을 이용하여 IR SENSOR와 CM-510을 연결한다.  
 (IR SENSOR1 : CM-510 2번 포트 / IR SENSOR2 : CM-510 6번 포트)  
 CABLE-10을 이용하여 ID1과 CM-510을 연결한다.



## STEP 12

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

BATTERY x 1

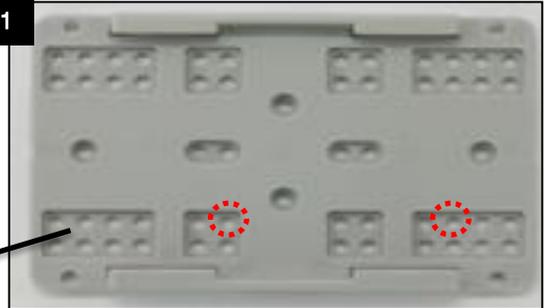
S12 x 2

F60 x 1

1

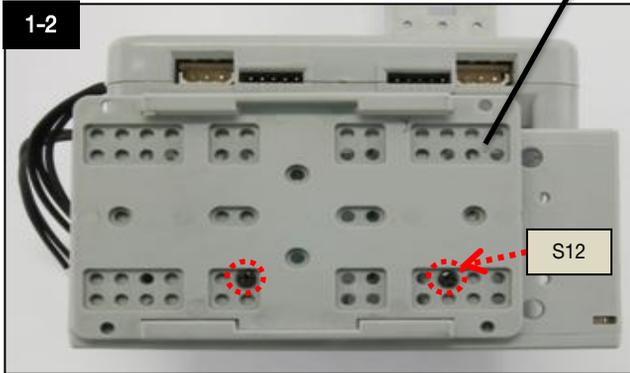


1-1



F60

1-2

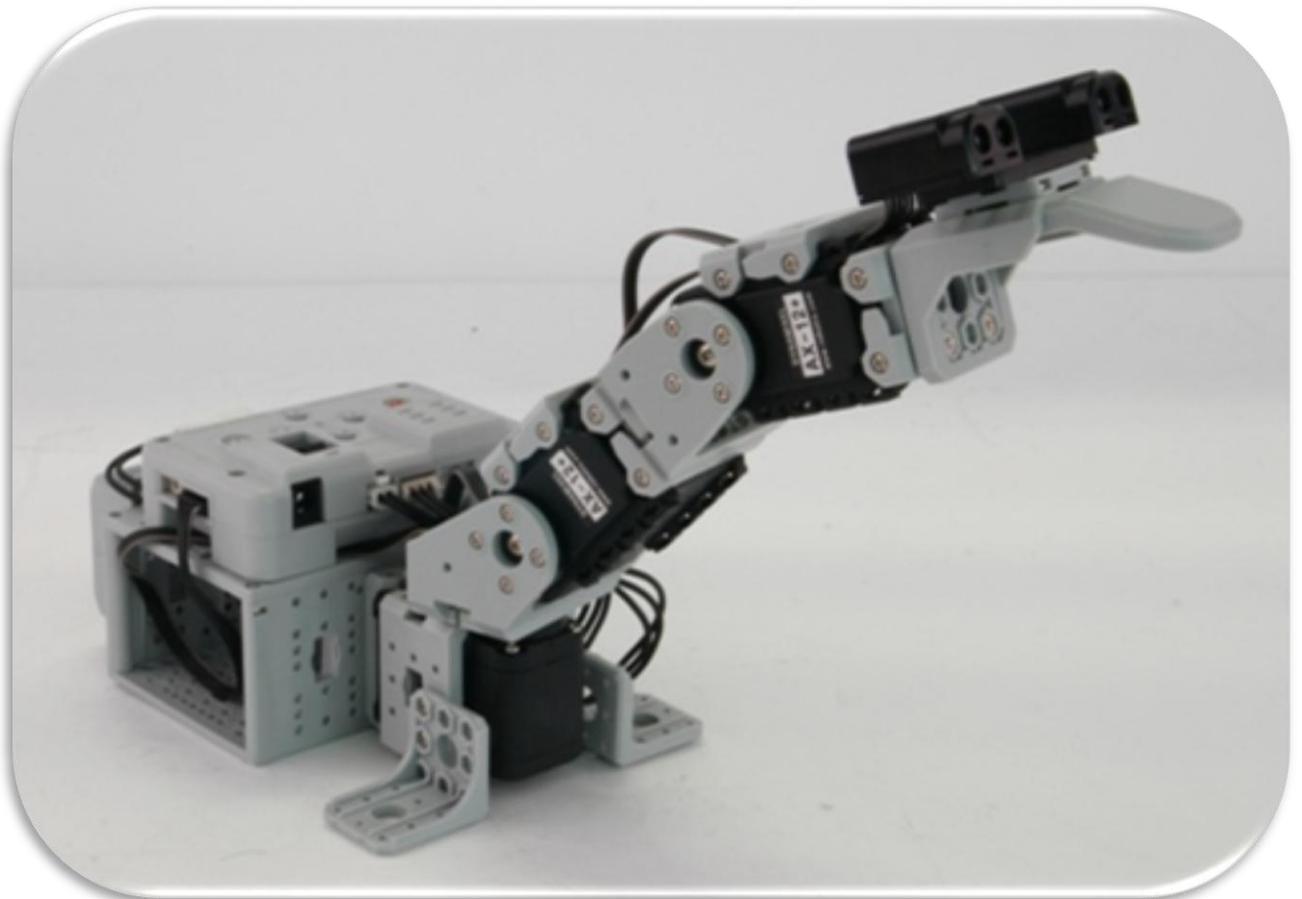


S12

2



BATTERY



# 조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

## STEP 1

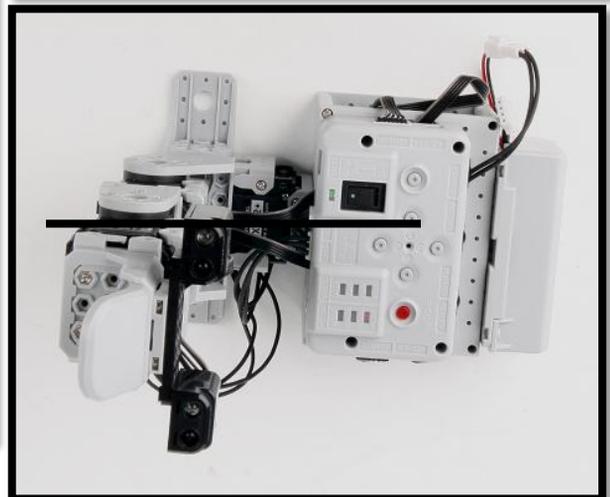
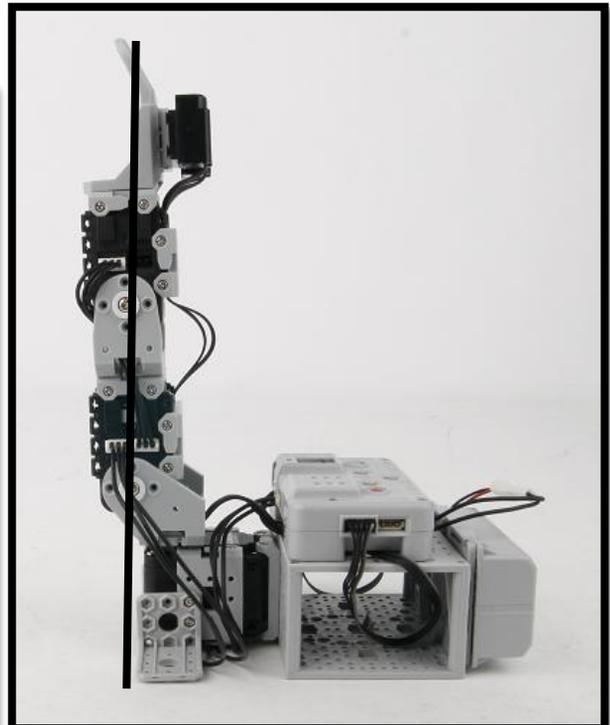
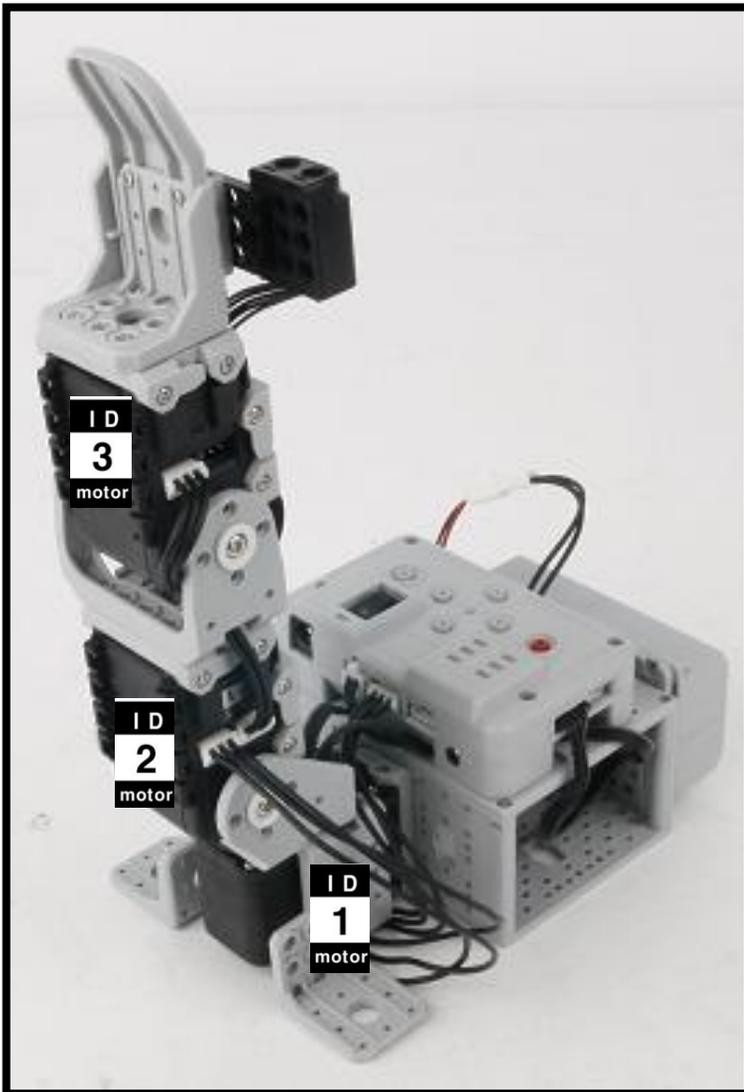
### 조립 확인 프로그램 실행하기

로봇을 PLAY 모드 에 놓고, D 버튼을 누른 상태에서 START 버튼을 누르면 조립 확인 프로그램이 실행됩니다.

## STEP 2

### AX12+ 초기위치 및 아이디 확인 모드

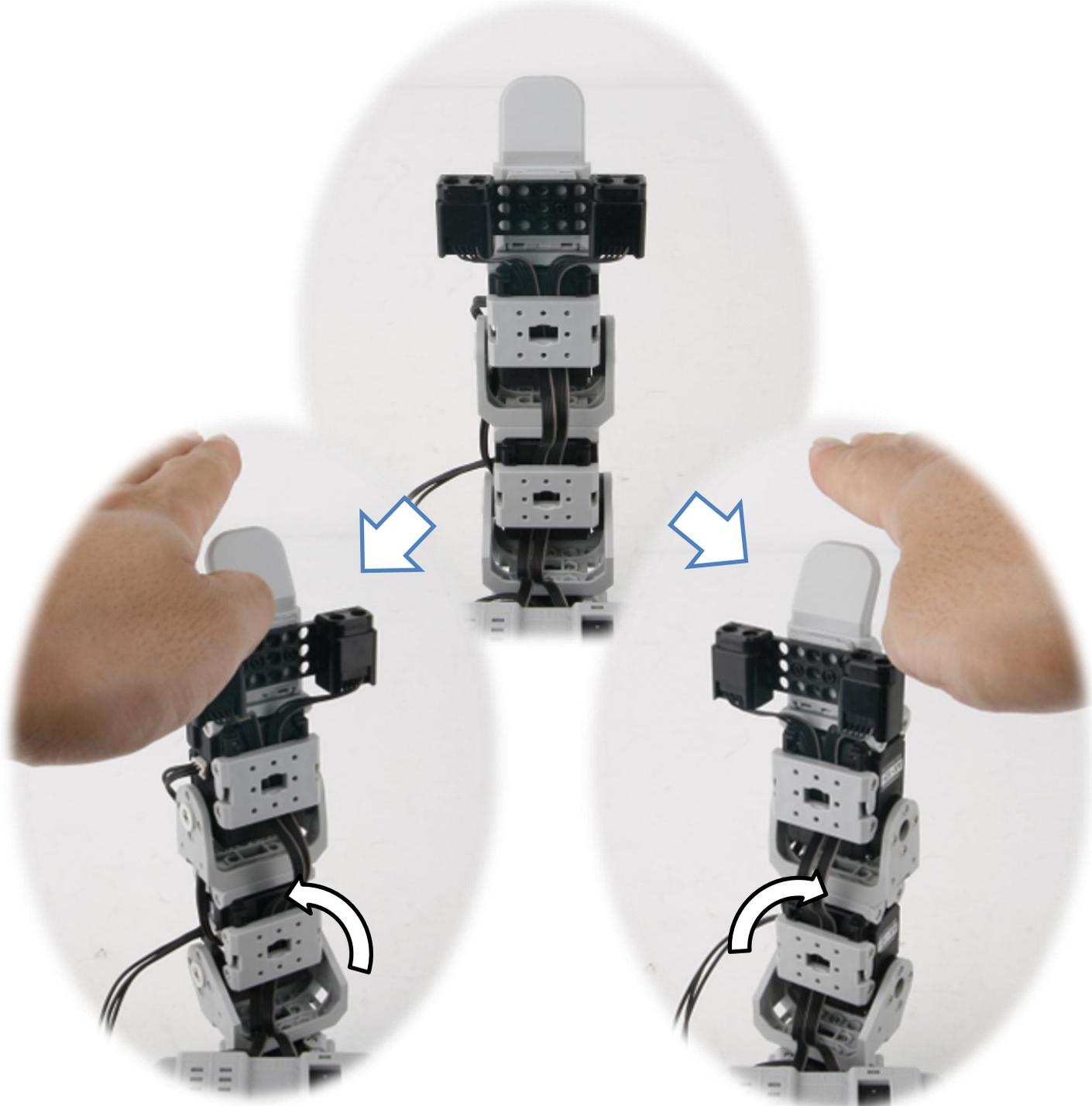
모터를 하나씩 선택하여 아래 그림과 비교하세요. U / D 버튼을 눌러 모터를 하나씩 선택합니다. 이 때, 선택된 모터는 LED 가 켜지며 초기 위치로 돌아갑니다. (ID 1번 에서 시작, U 버튼 : ID 를 1 씩 증가시킴. D 버튼 : ID 를 1 씩 감소시킴) 해당 ID 의 모터가 로봇에 존재하지 않을 경우 경고음이 울립니다. LED 는 켜져 있지만 모터에 힘이 풀려 있다면, 모터의 조립 상태나 주변의 케이블 등을 다시 살펴보세요.



**STEP 3****센서 동작 확인 모드**

STEP②에서 R 버튼을 누르면 로봇이 전체적으로 초기 위치 즉 위 그림과 같이 됩니다. 위 그림과 다를 경우 모터의 혼과 프레임의 조립상태를 확인하세요. 이 상태에서 각각의 센서에 손을 가져가면 아래 그림과 같이 동작합니다. 아래 그림과 같이 동작을 하지 않을 경우 센서의 PORT 및 연결 상태를 확인 하세요.

L 버튼을 누르면 로봇이 STEP②로 돌아 갑니다.

**STEP 4**

**이상이 없을 경우 로봇을 동작 시키십시오.**

로봇을 PLAY모드에 놓고 START 버튼을 누르면 동작을 시작합니다.