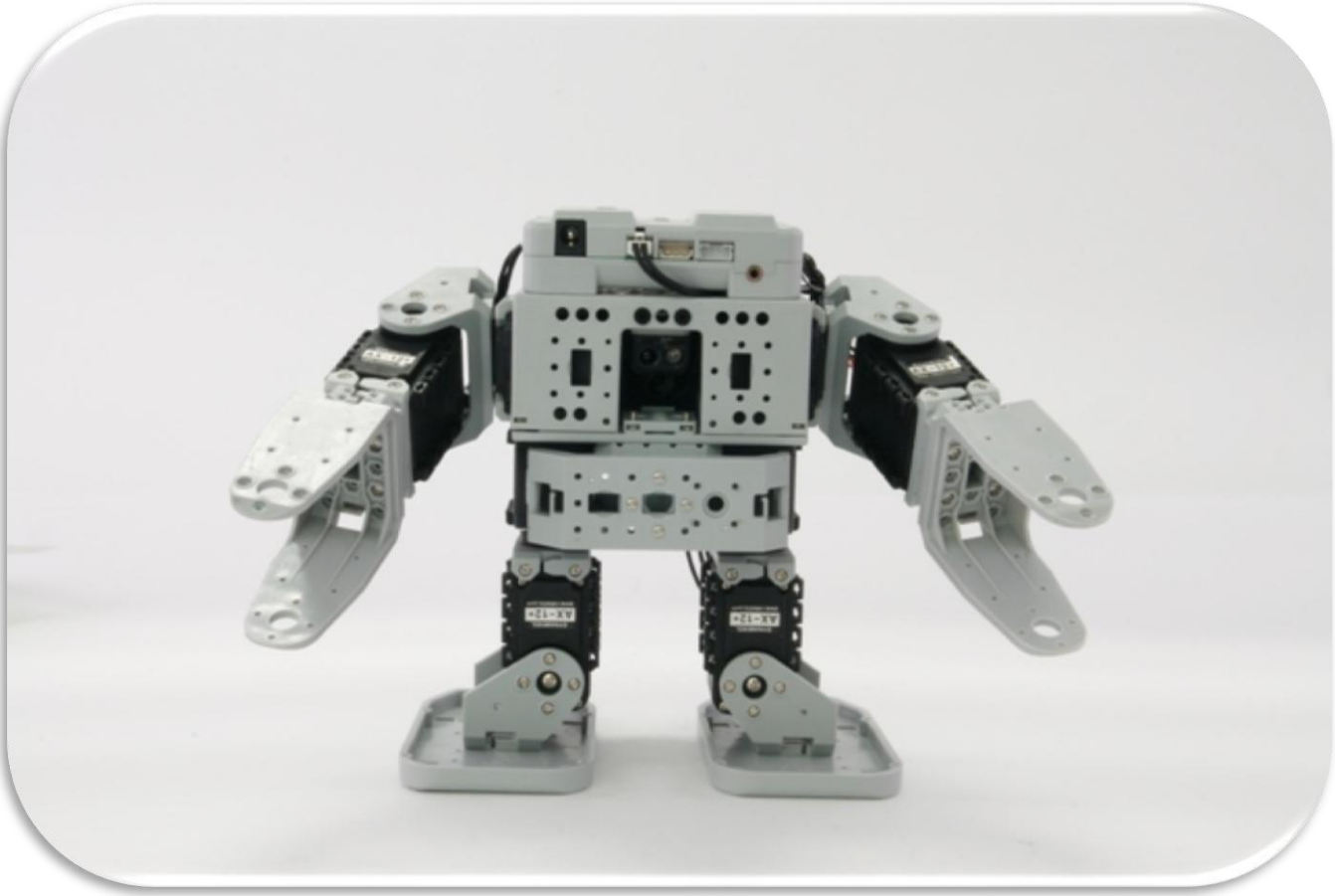
BIOLOID

바이올로이드 프리미엄키트 배틀 드로이드 조립서

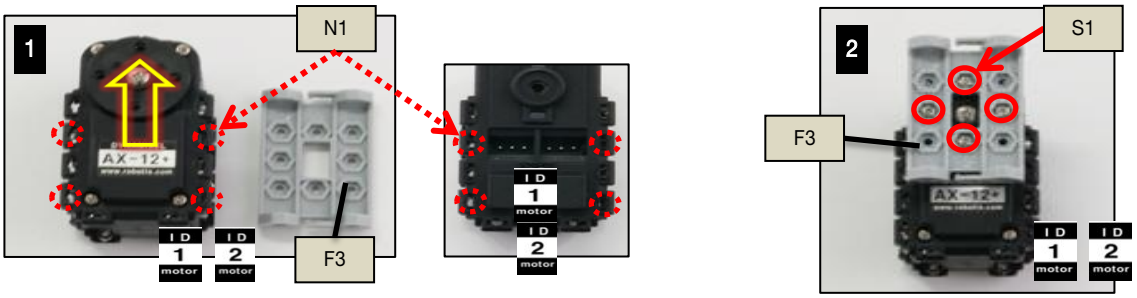


바이올로이드 배틀 드로이드 조립 시작

STEP 1

ID 1, 2, F3을 체결한다. (!혼 위치 주의)

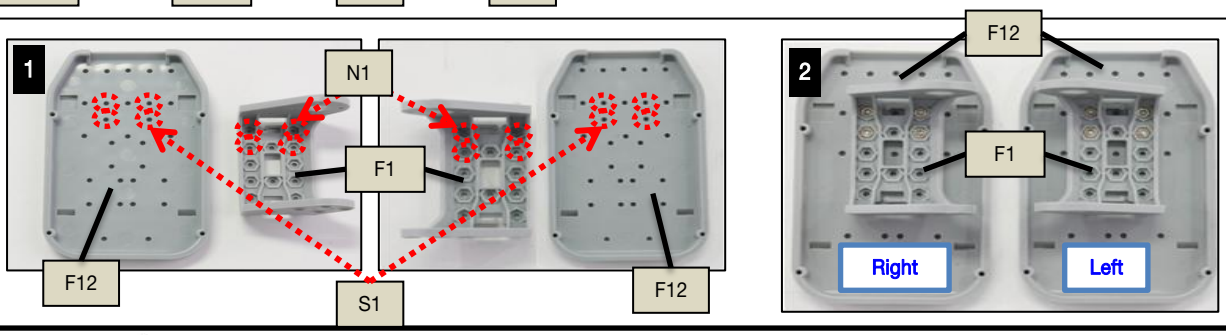
F3 x 2 | S1 x 8 | N1 x 16



STEP 2

F1, F2를 체결한다. (! 좌우 방향에 주의)

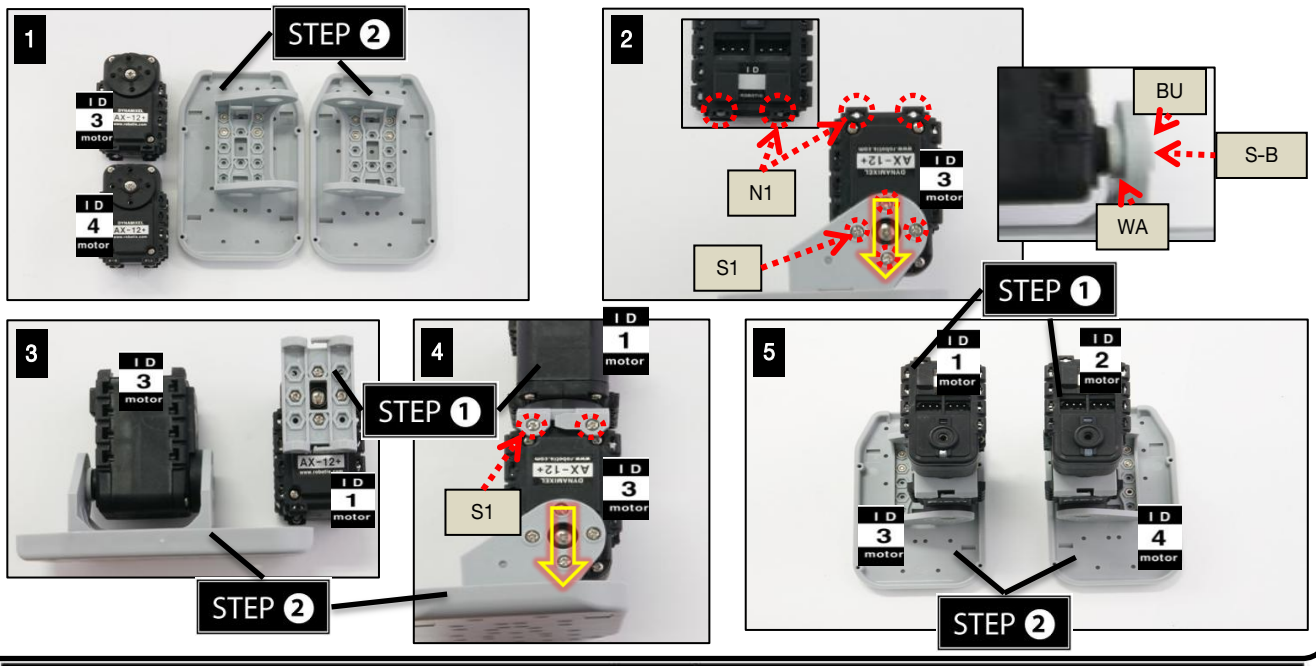
F1 x 2 | F12 x 2 | S1 x 8 | N1 x 8



STEP 3

STEP①, ②, ID3, 4를 체결한다. (!혼 위치 주의)

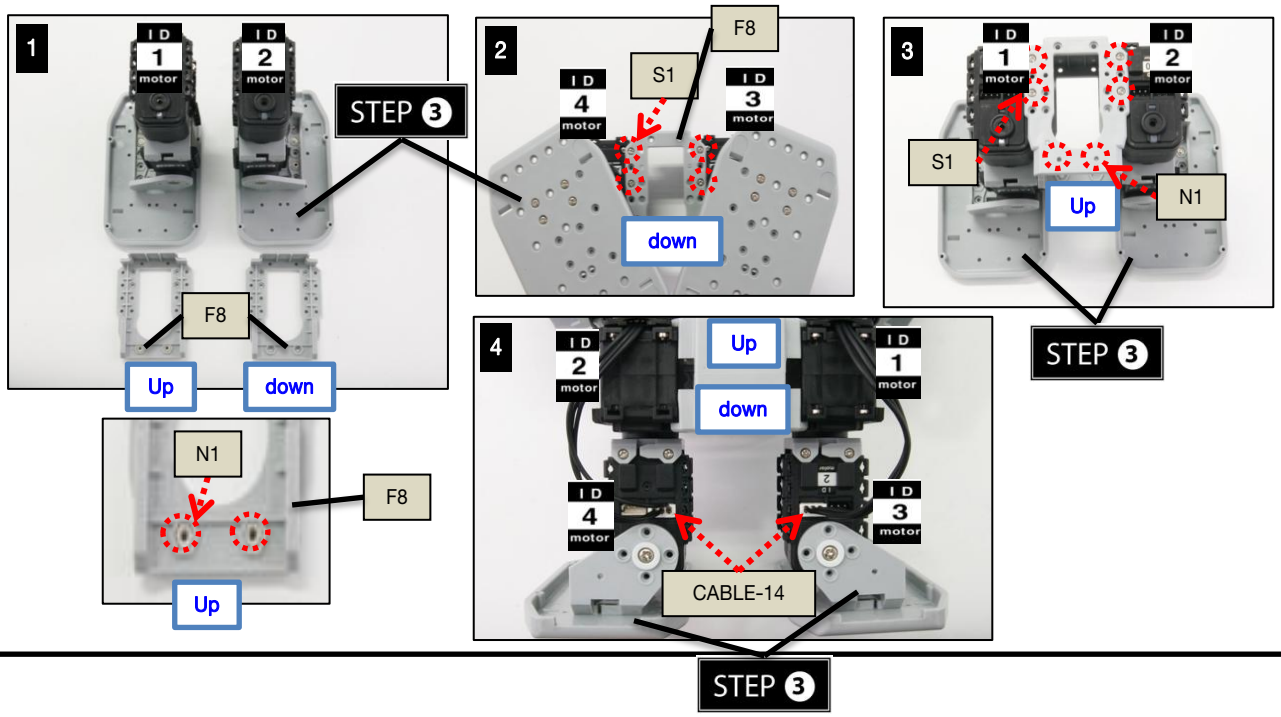
BU x 2 | WA x 2 | S1 x 16 | N1 x 8 | S-B x 2



STEP 4

STEP③, F8을 체결한다.
CABLE-14를 이용하여 ID2와 ID4, ID1과 ID3를 연결한다.
CABLE-14를 이용하여 ID1과 ID2를 연결한다.

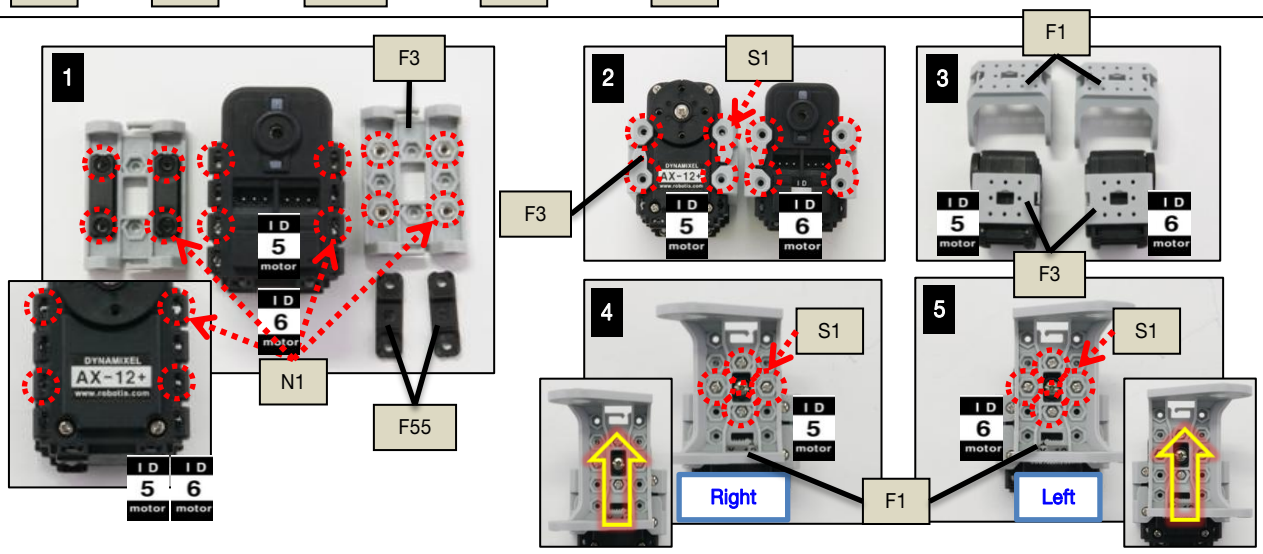
F8 x 2 | S1 x 8 | N1 x 2 | CABLE-14 x 4



STEP 5

ID 5,6, F1, F3, F55를 체결한다. (!혼 위치 주의)

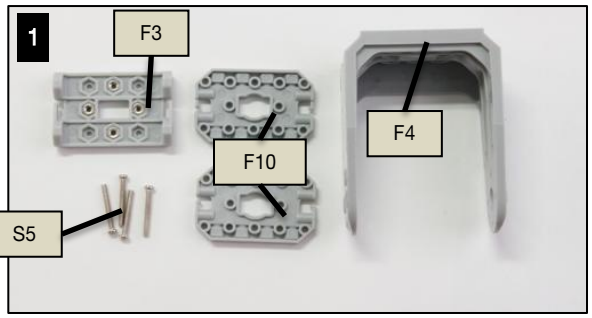
F1 x 2 | F3 x 4 | F55 x 8 | S1 x 24 | N1 x 32

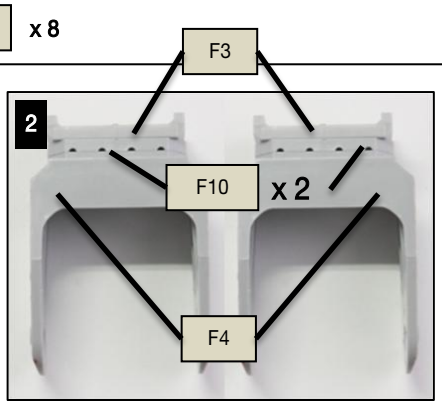


STEP 6

F3, F4, F10을 체결한다.

F3 x 2 | F4 x 2 | F10 x 4 | S5 x 8 | N1 x 8

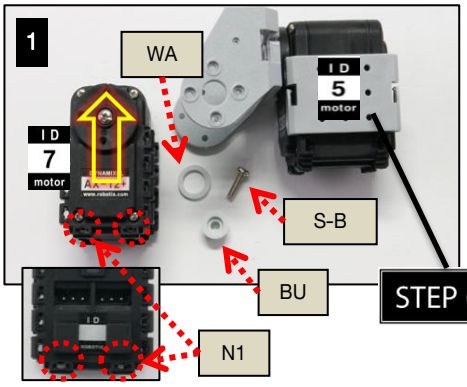


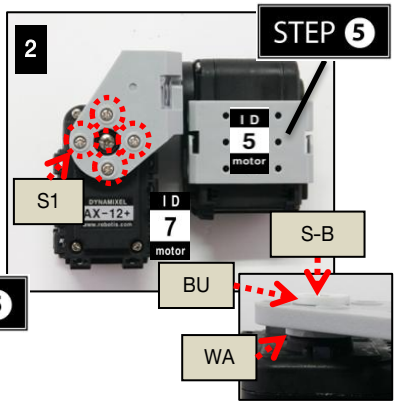


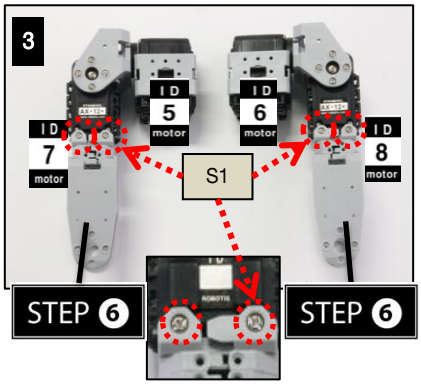
STEP 7

STEP⑤, ⑥, ID7, 8을 체결한다. (!혼 위치 주의)

BU x 2 | WA x 2 | S1 x 16 | N1 x 8 | S-B x 2



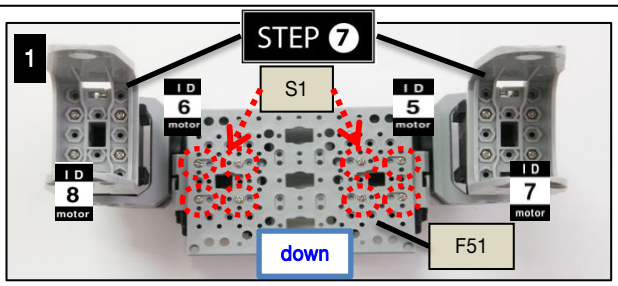


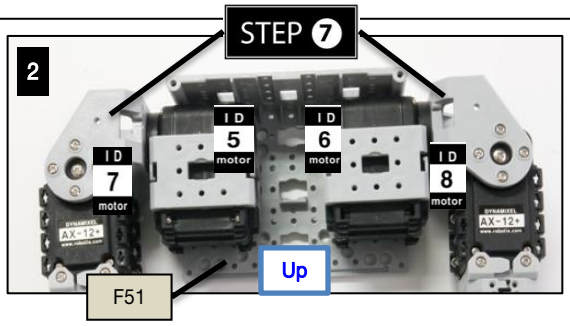


STEP 8

STEP⑦, F51을 체결한다.

F51 x 1 | S1 x 8

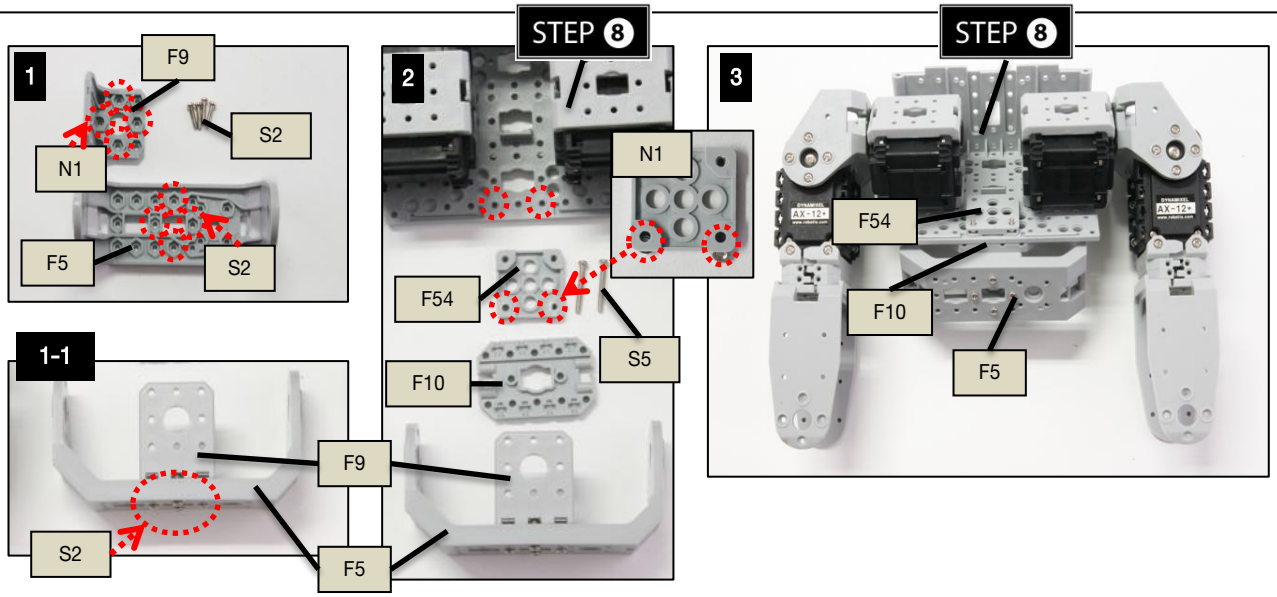




STEP 9

STEP⑧, F5, F9, F10, F54를 체결한다.

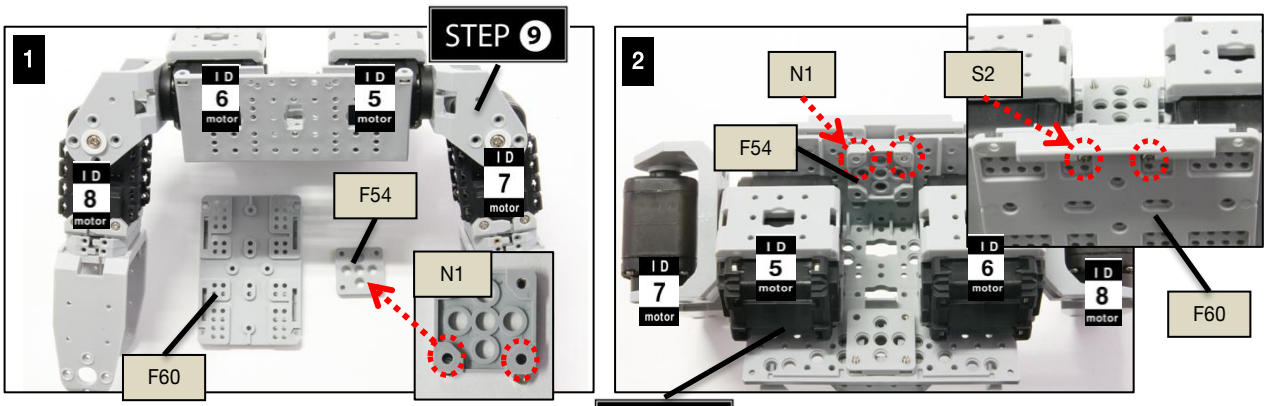
F5 x 1 | F9 x 1 | F10 x 1 | F54 x 1 | S2 x 4 | S5 x 2 | N1 x 6



STEP 10

STEP⑨, F54, F60을 체결한다.

F60 x 1 | F54 x 1 | S2 x 2 | N1 x 2

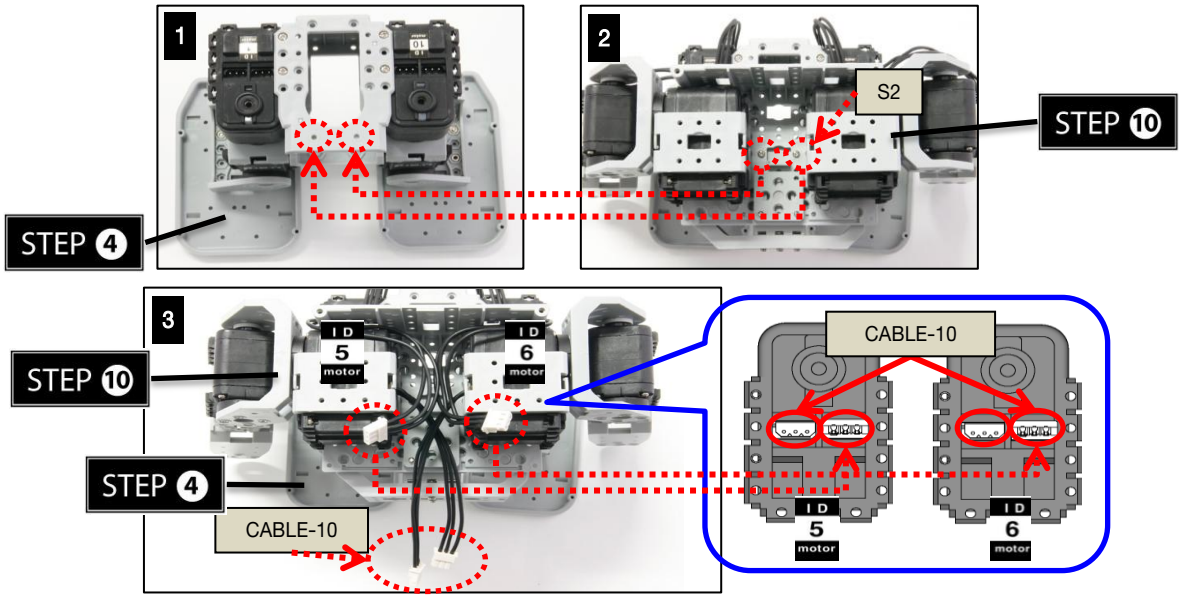


STEP 9

STEP 11

STEP④, ⑩을 체결한다.
CABLE-14를 이용하여 ID1와 ID5, ID2과 ID6를 연결한다.
CABLE-10를 이용하여 ID5, ID6에 연결한다.

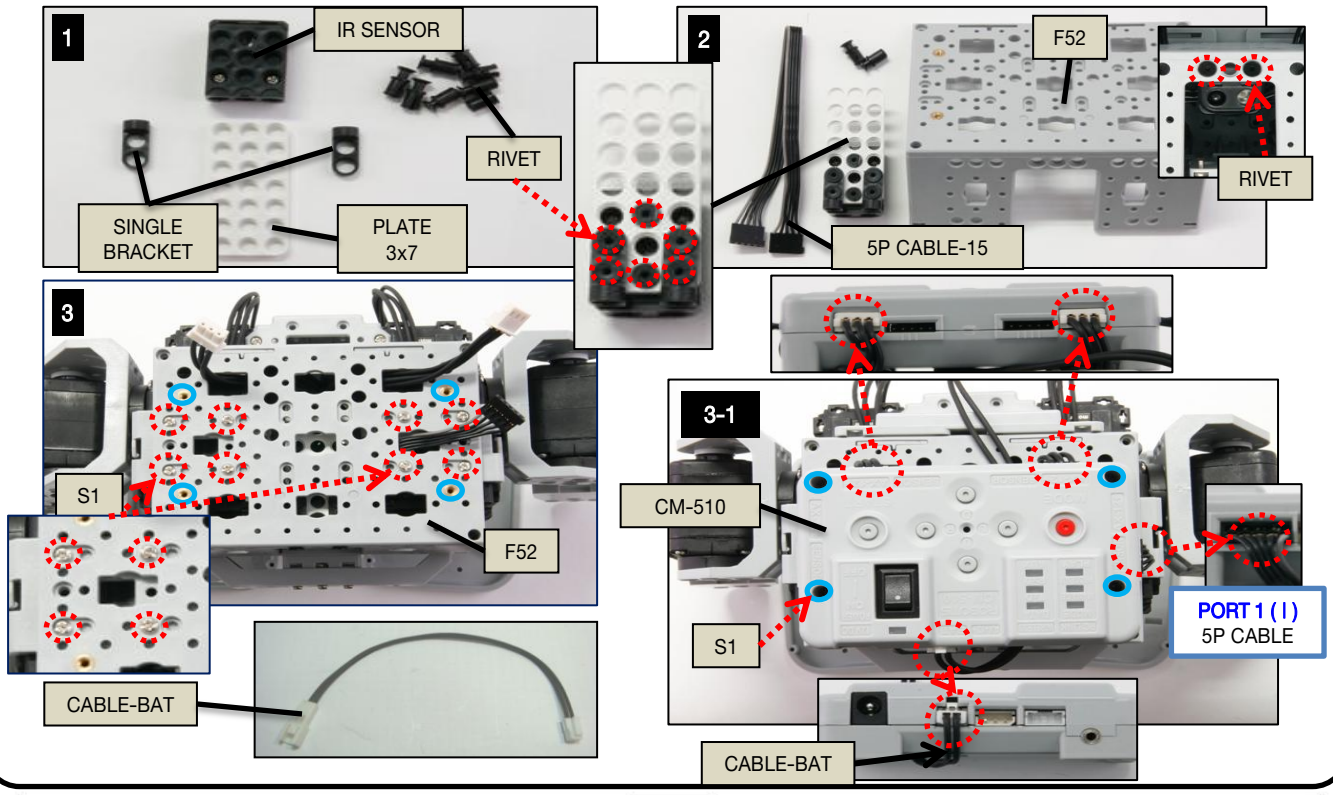
S2 x 2 | CABLE-10 x 2



STEP 12

F52, IR SENSER, SINGLE BRACKET, PLATE3x7, CM-510을 체결한다.
5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR와 CM-510을 연결한다. (: CM-510 1번 포트)

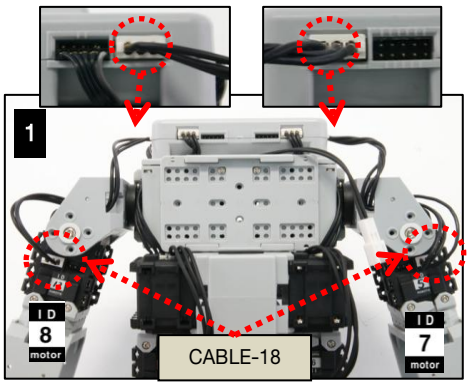
S1 x 12 | 5P CABLE-15 x 1 | CABLE-BAT x 1 | IR SENSOR x 1 | RIVET x 8
SINGLE BRACKET x 2 | PLATE 3x7 x 1 | F52 x 1 | CM-510 x 1

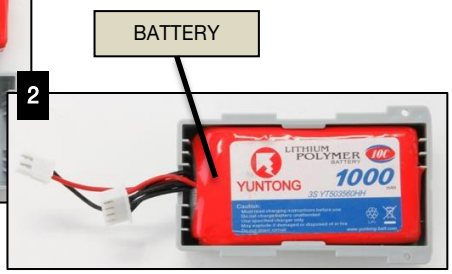


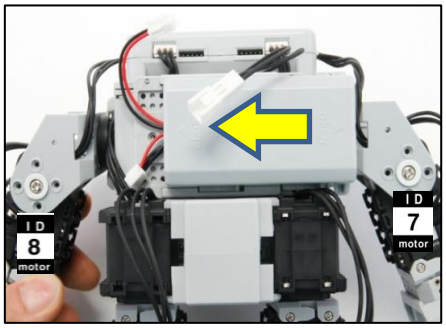
STEP 13

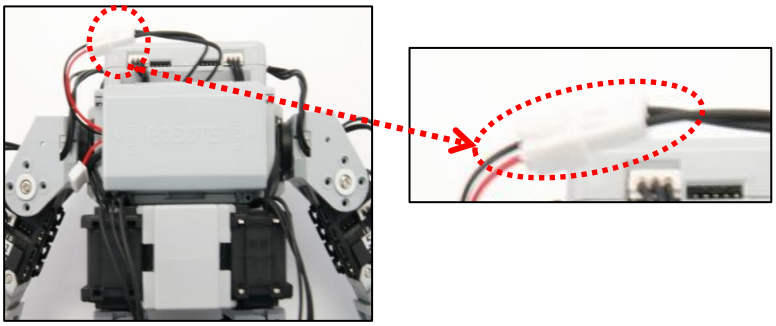
CABLE-18를 이용하여 ID7, 8을 CM-510에 연결한다.
배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

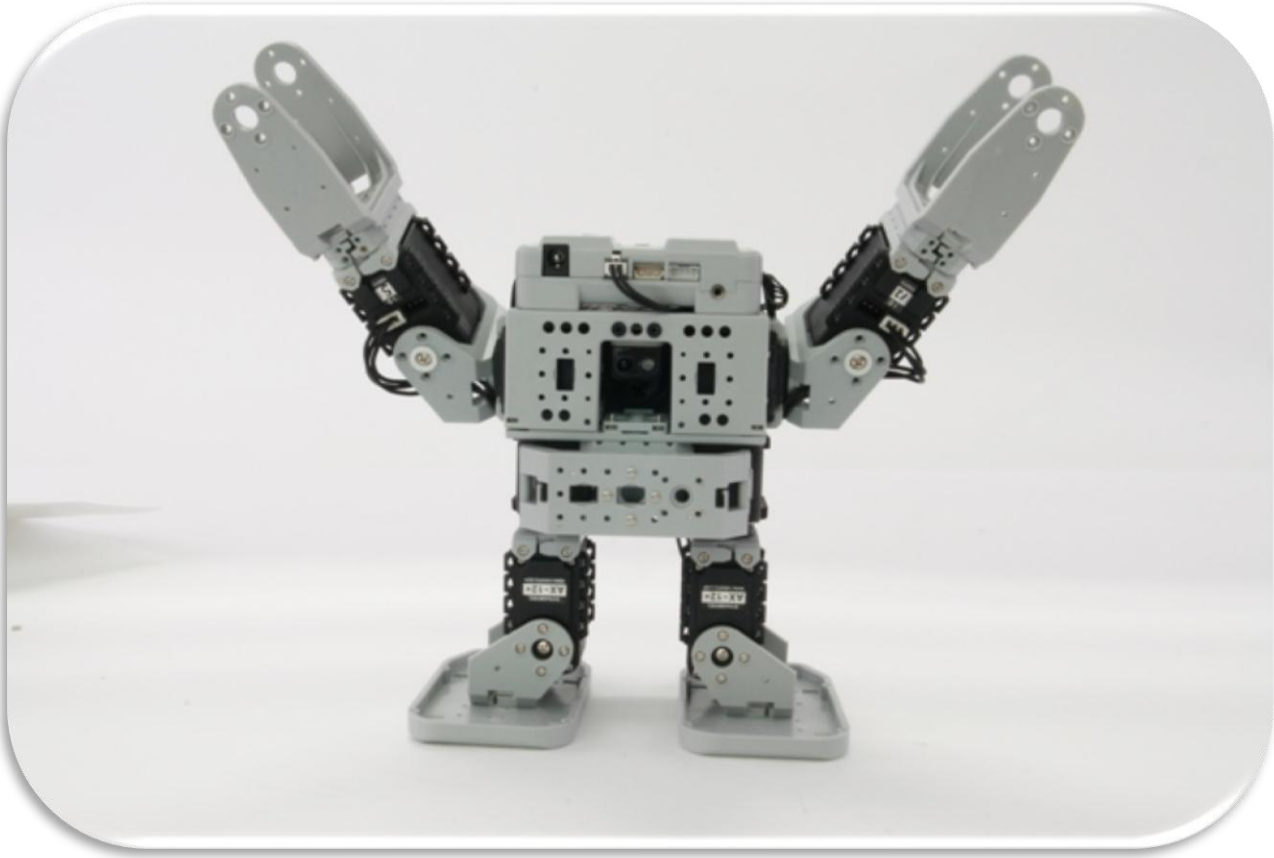
BATTERY x 1 CABLE-18 x 2











조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

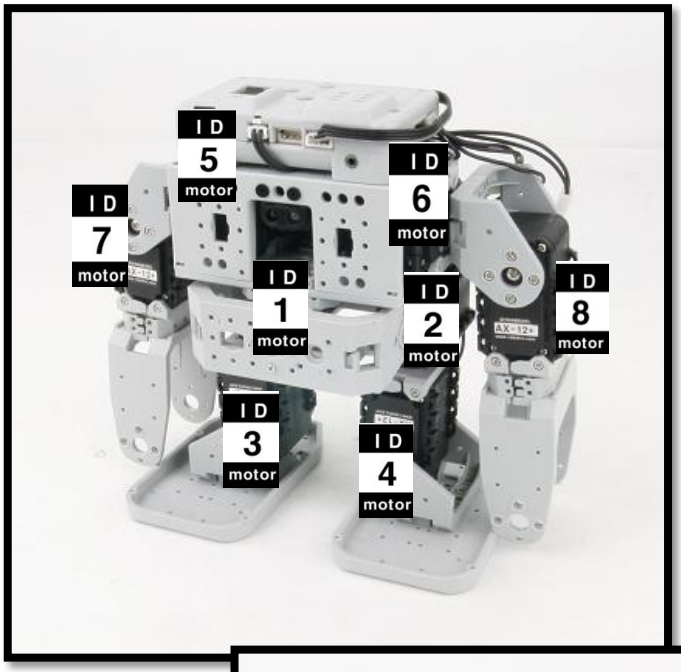
조립 확인 프로그램 실행하기

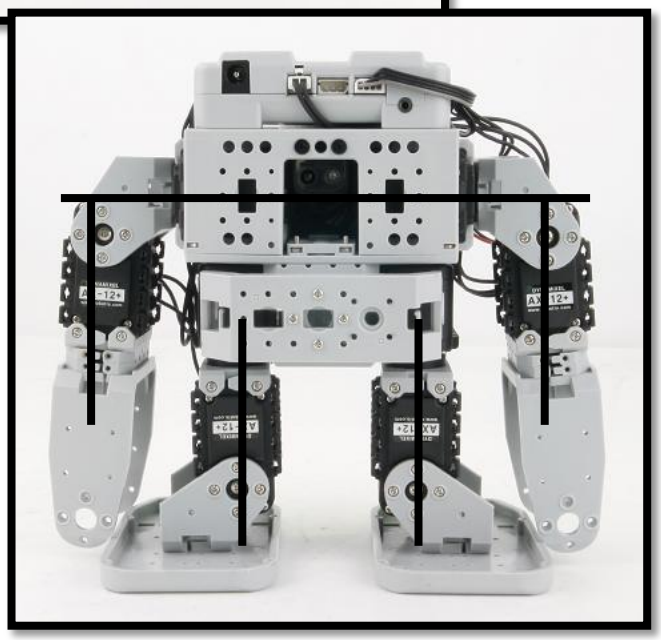
로봇을 PLAY 모드 에 놓고, D 버튼 을 누른 상태에서 START 버튼 을 누르면 조립 확인 프로그램이 실행됩니다.

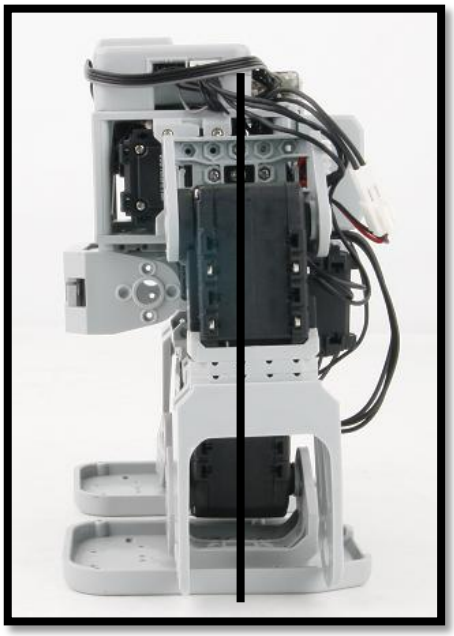
STEP 2

AX12+ 초기위치 및 아이디 확인 모드

모터를 하나씩 선택하여 아래 그림과 비교하세요. U / D 버튼 을 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.





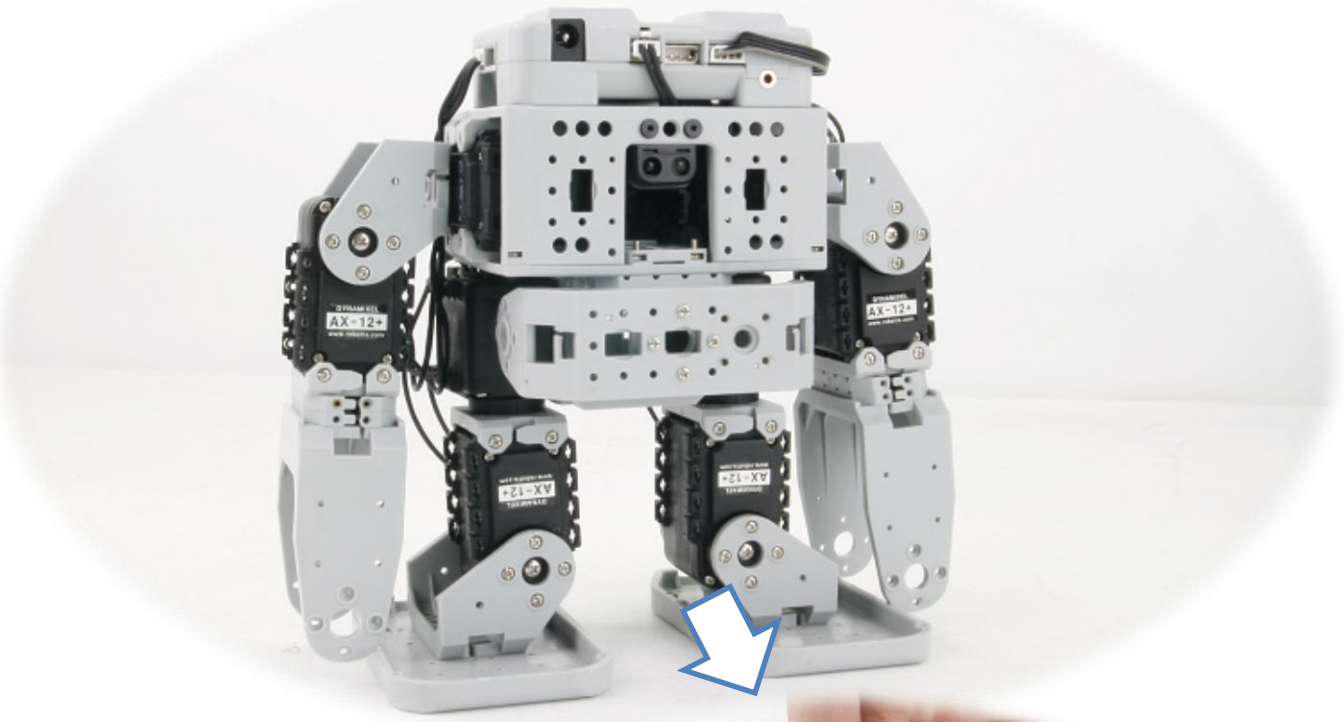


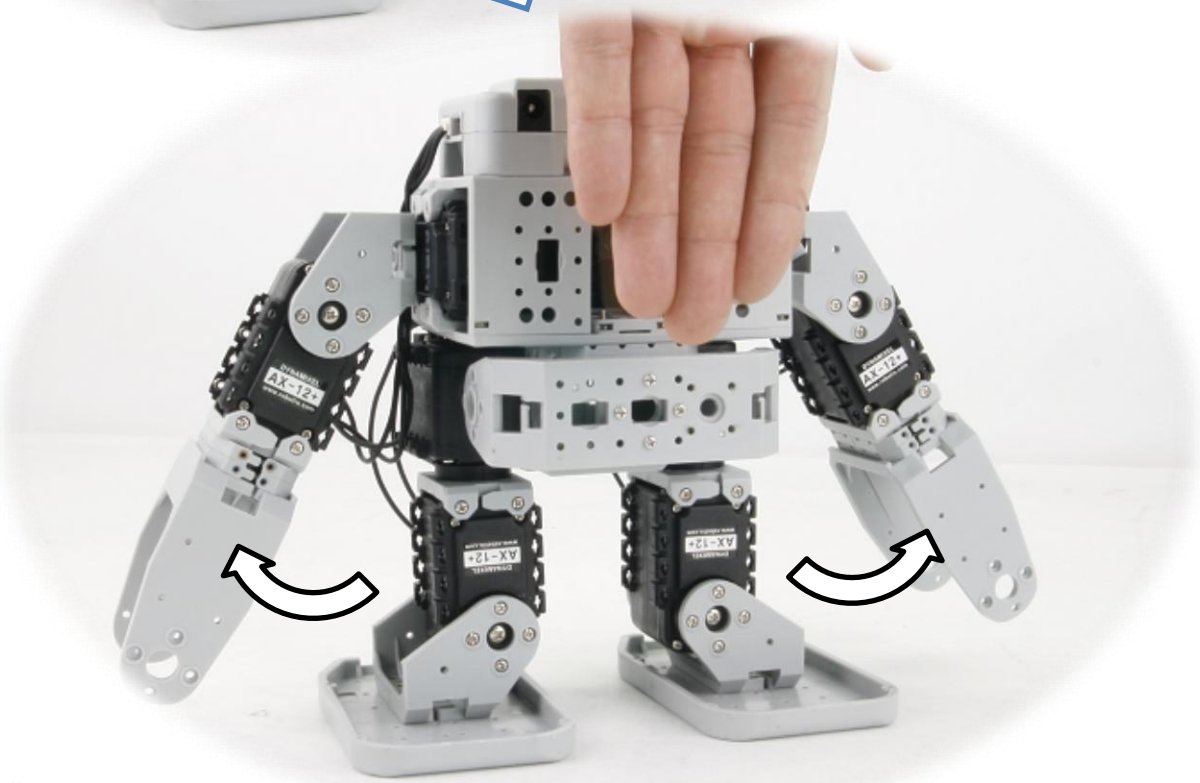
STEP 3

센서 동작 확인 모드

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

L 버튼 을 누르면 로봇이 STEP②로 돌아 갑니다.





STEP 4

이상이 없을 경우 로봇을 동작 시키십시오.

로봇을 PLAY모드에 놓고 START 버튼을 누르면 동작을 시작합니다.