

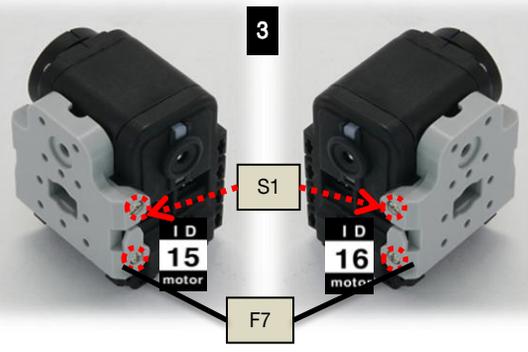
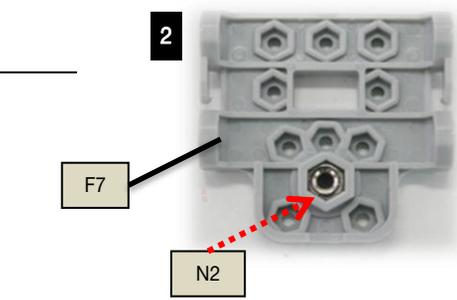
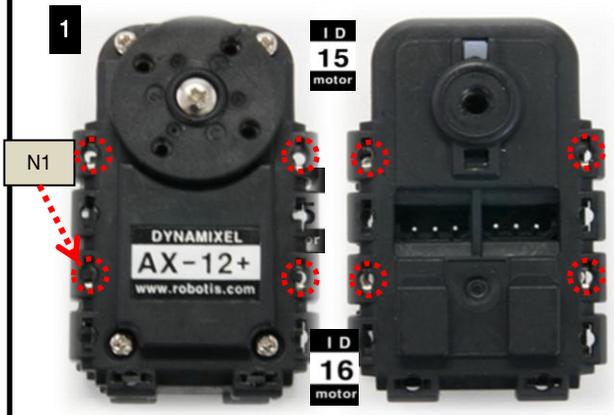
바이올로이드 프리미엄키트 보행머신 조립서



바이올로이드 보행머신 조립 시작

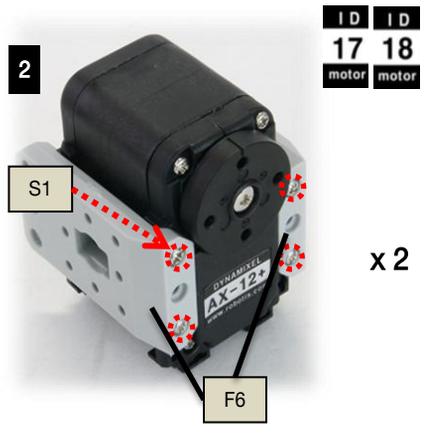
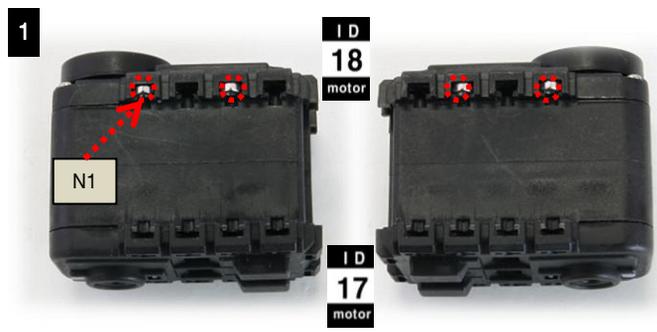
STEP 1 ID15, 16, F7을 체결한다.(! 방향에 주의)

F7 x2 N2 x2 N1 x16 S1 x8

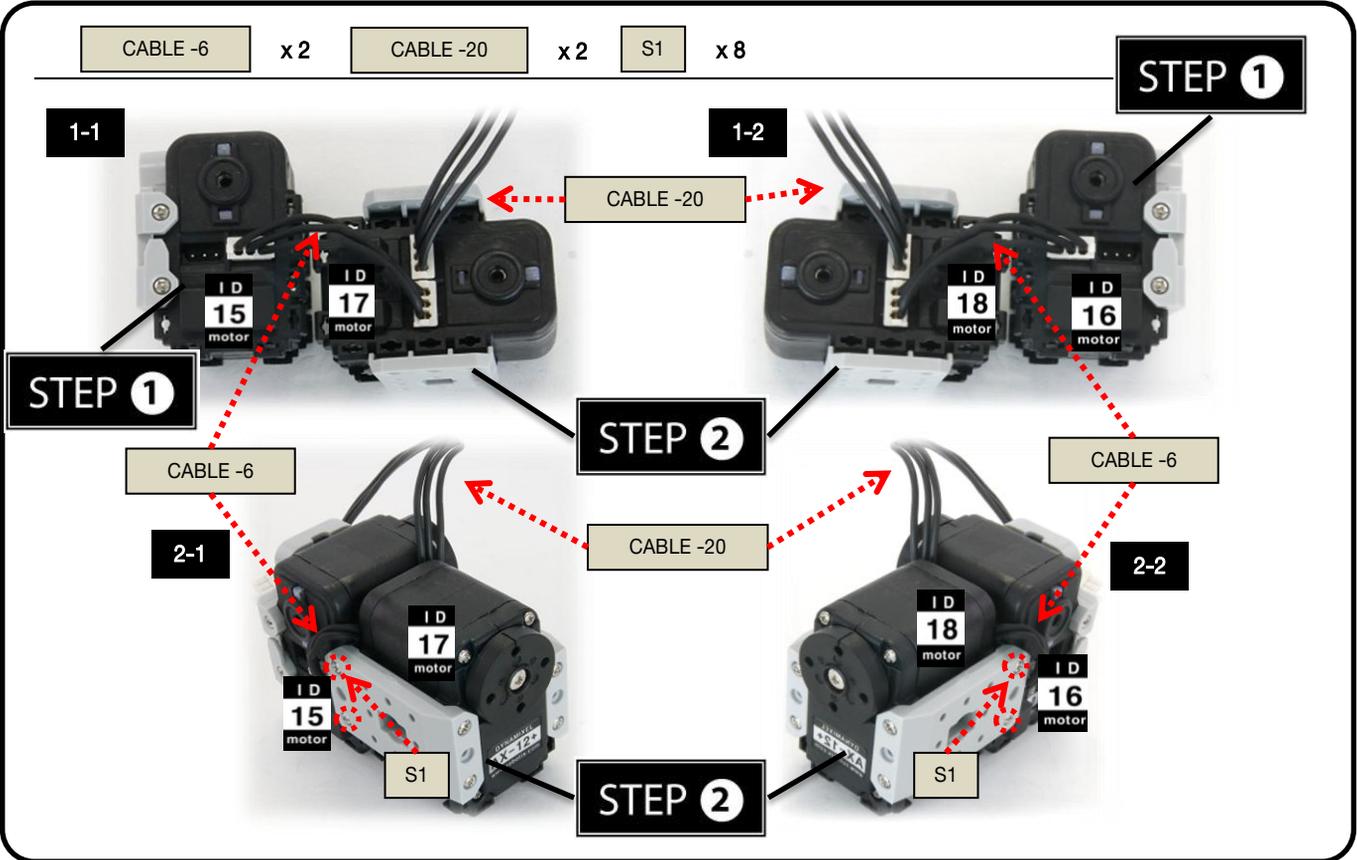


STEP 2 ID17, 18, F6을 체결한다.

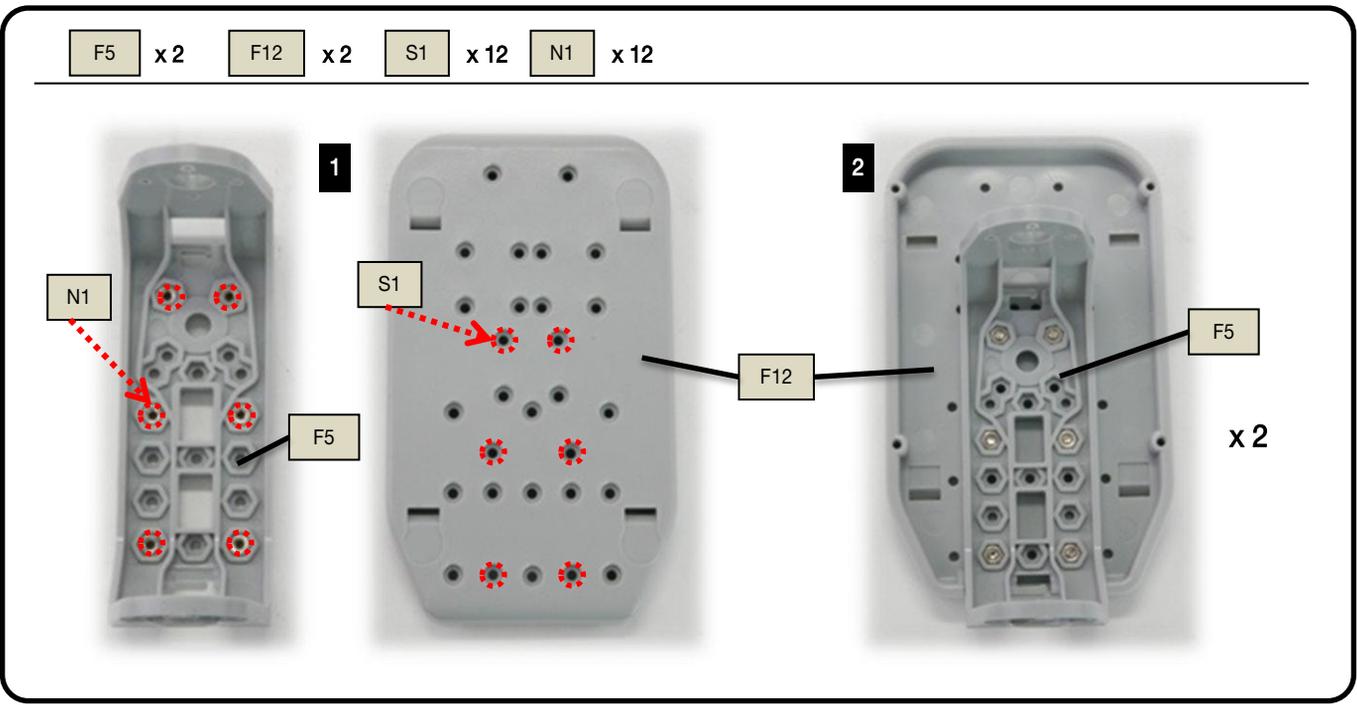
F6 x4 S1 x8 N1 x8



STEP 3 CABLE-6을 이용하여 ID15와 ID17, ID16과 ID18을 연결한다.
 CABLE-20을 이용하여 ID17, 18에 각각 연결한다.
 STEP①, ②를 체결한다.



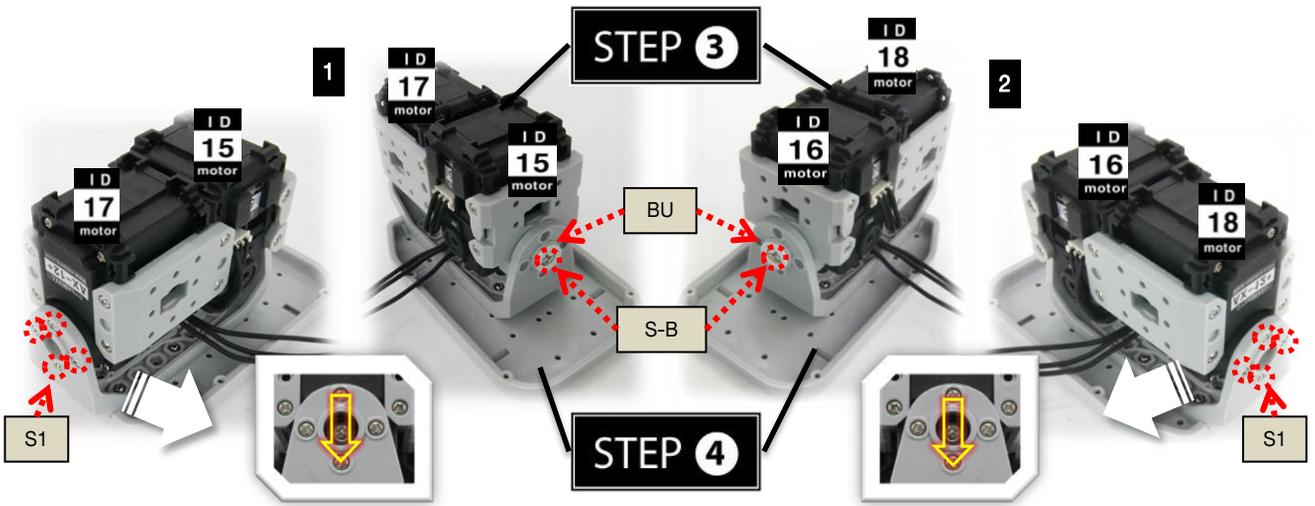
STEP 4 F5, F12를 체결한다. (! x 2)



STEP 5

STEP③, ④를 체결한다. (! 혼 위치 주의)

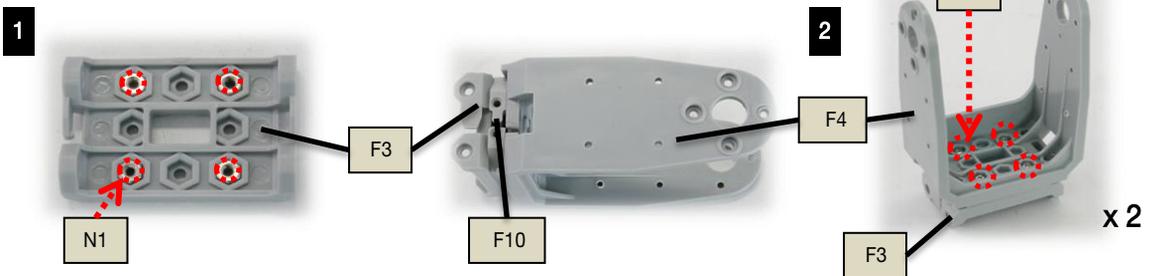
BU x 2 S1 x 8 S-B x 2



STEP 6

F3, F4, F10를 체결한다. (! x 2)

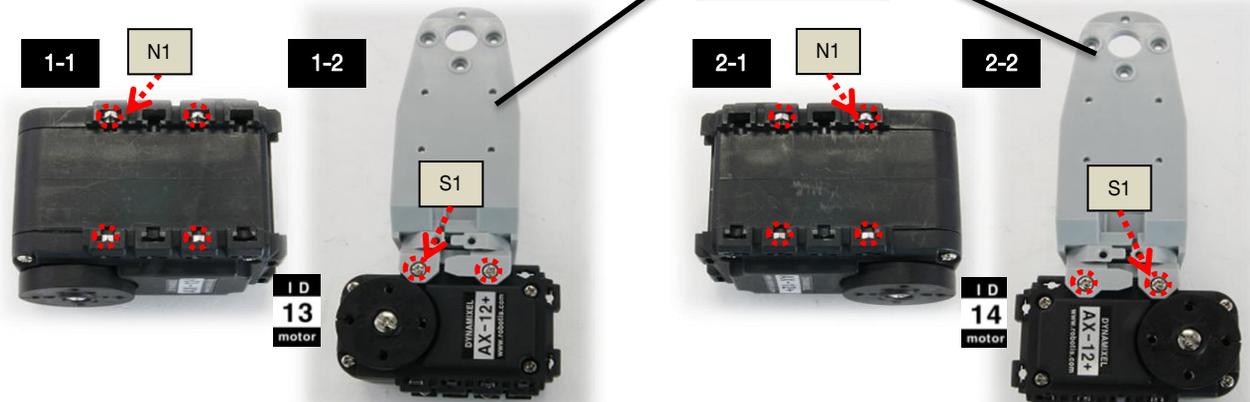
F3 x 2 F4 x 2 F10 x 2 S3 x 8 N1 x 8



STEP 7

STEP⑥, ID13, 14를 체결한다.

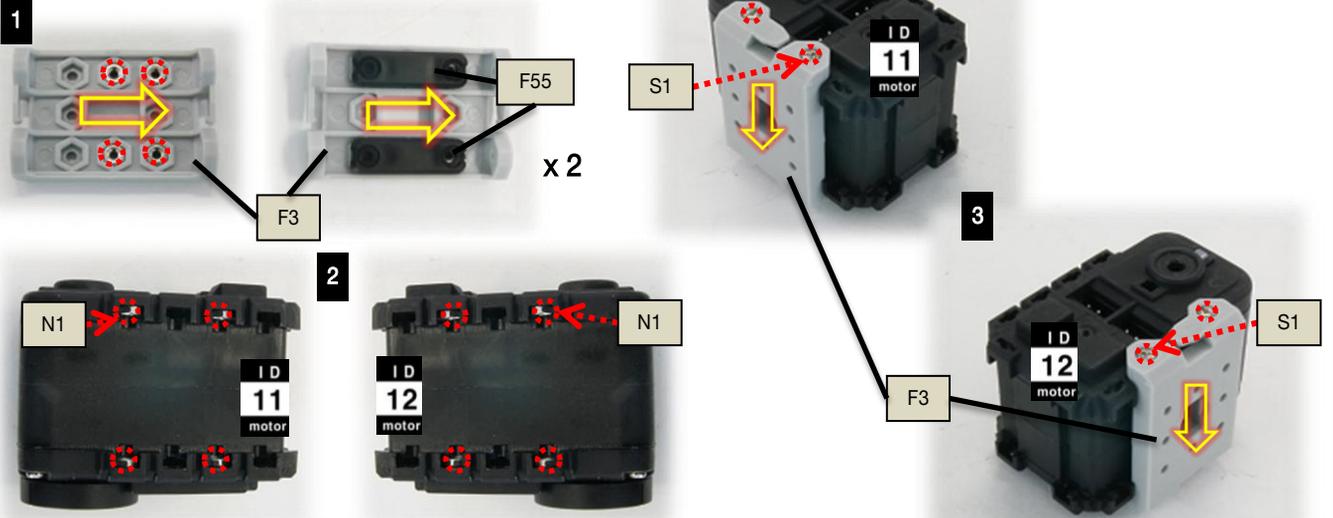
S1 x 8 N1 x 8



STEP 8

ID11, 12, F3, F55를 체결한다.(! 나사 위치 주의)

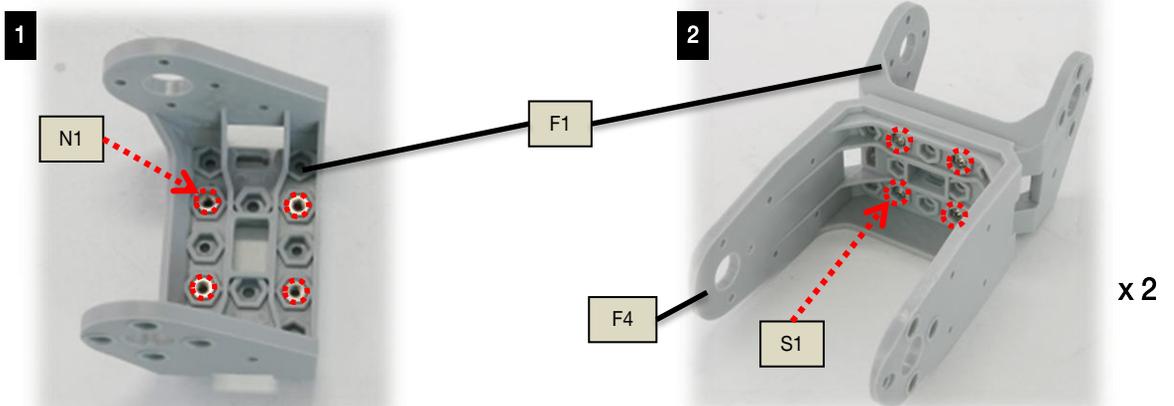
F3 x 2 F55 x 4 S1 x 8 N1 x 16



STEP 9

F1, F4를 체결한다. (! x 2)

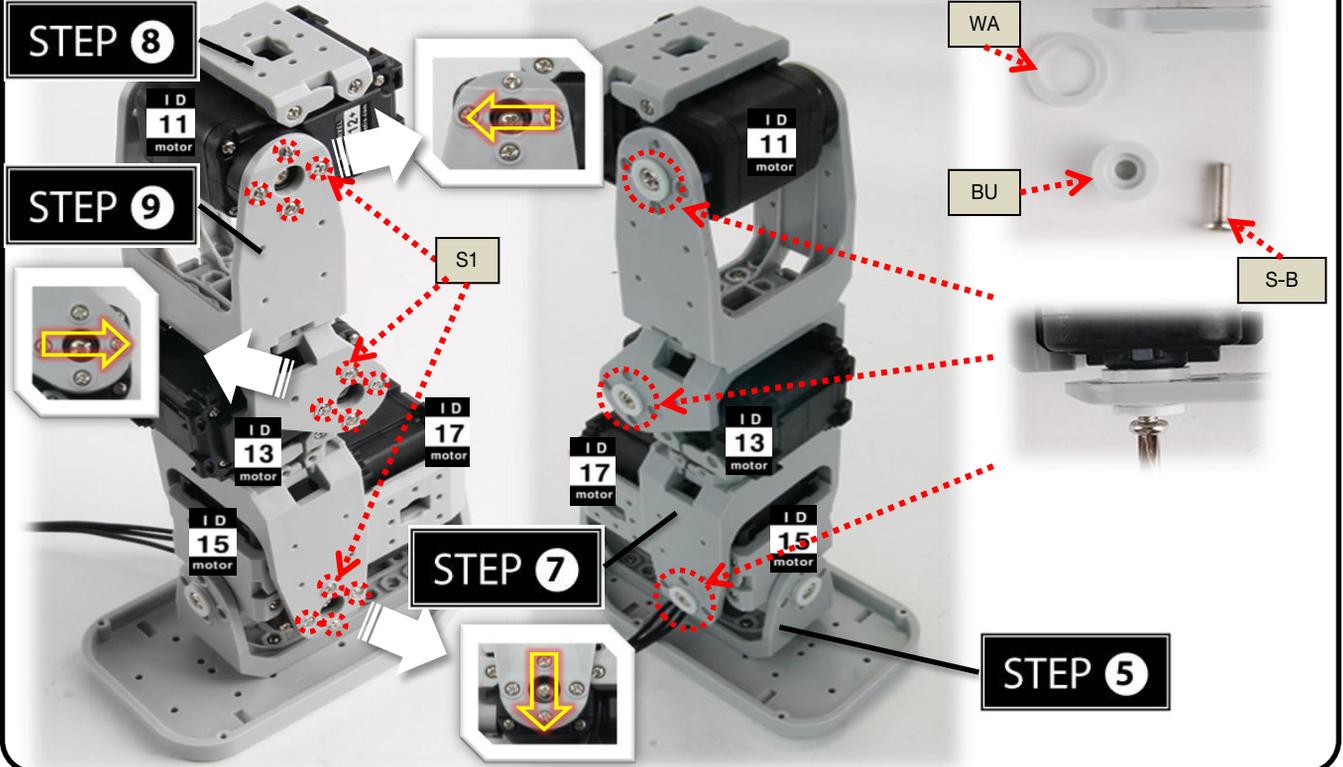
F1 x 2 F4 x 2 S1 x 8 N1 x 8



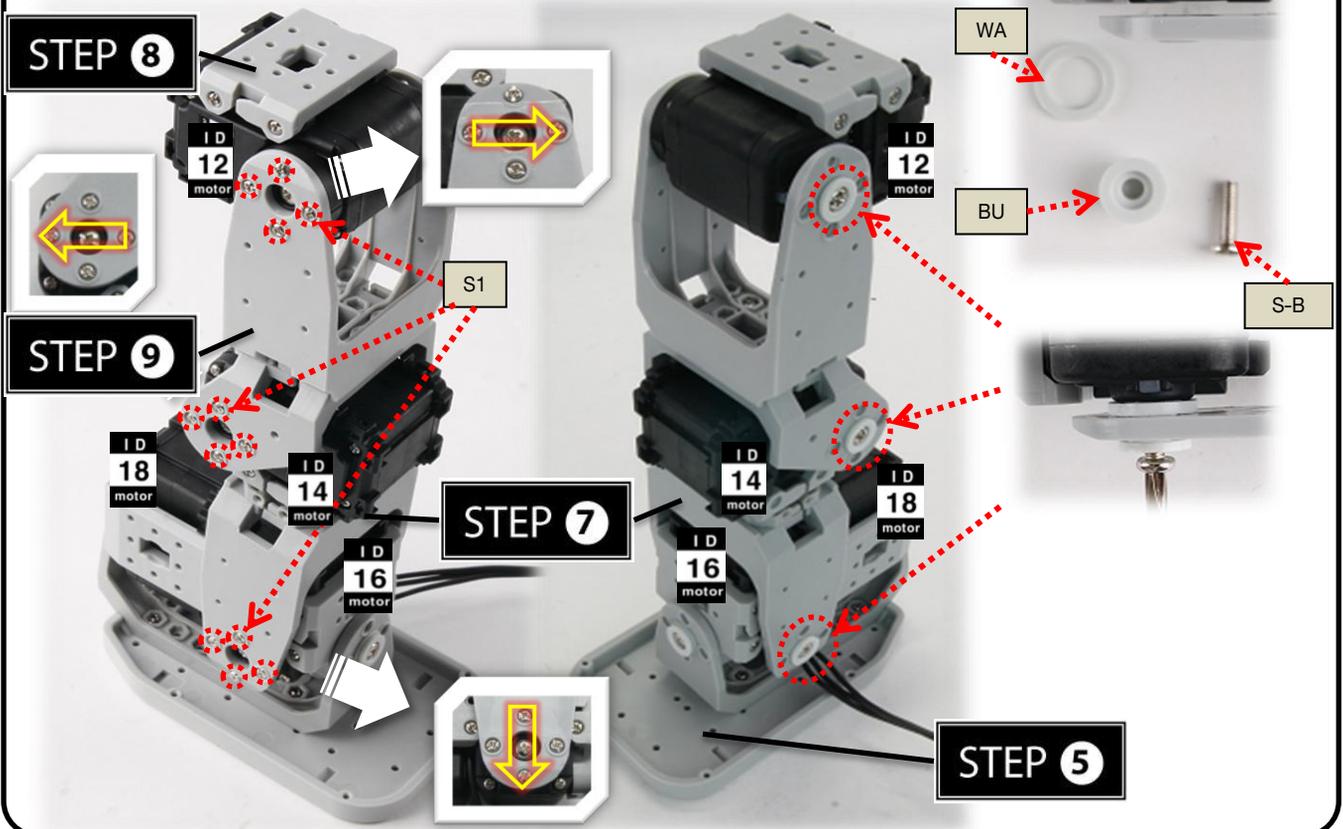
STEP 10

STEP ⑤, ⑦, ⑧, ⑨를 체결한다. (! 혼 위치 주의)

BU x3 WA x3 S-B x3 S1 x12

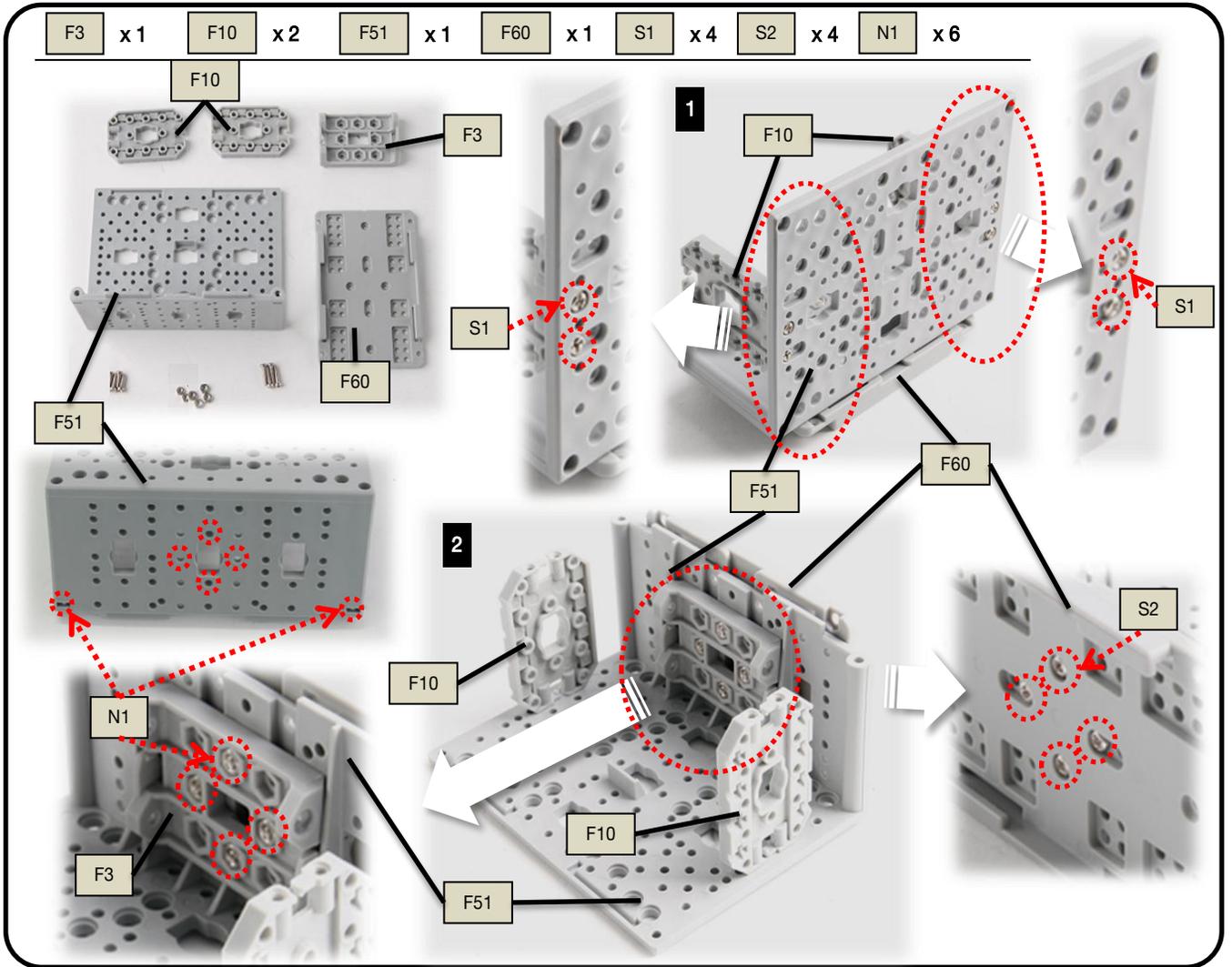


BU x3 WA x3 S-B x3 S1 x12



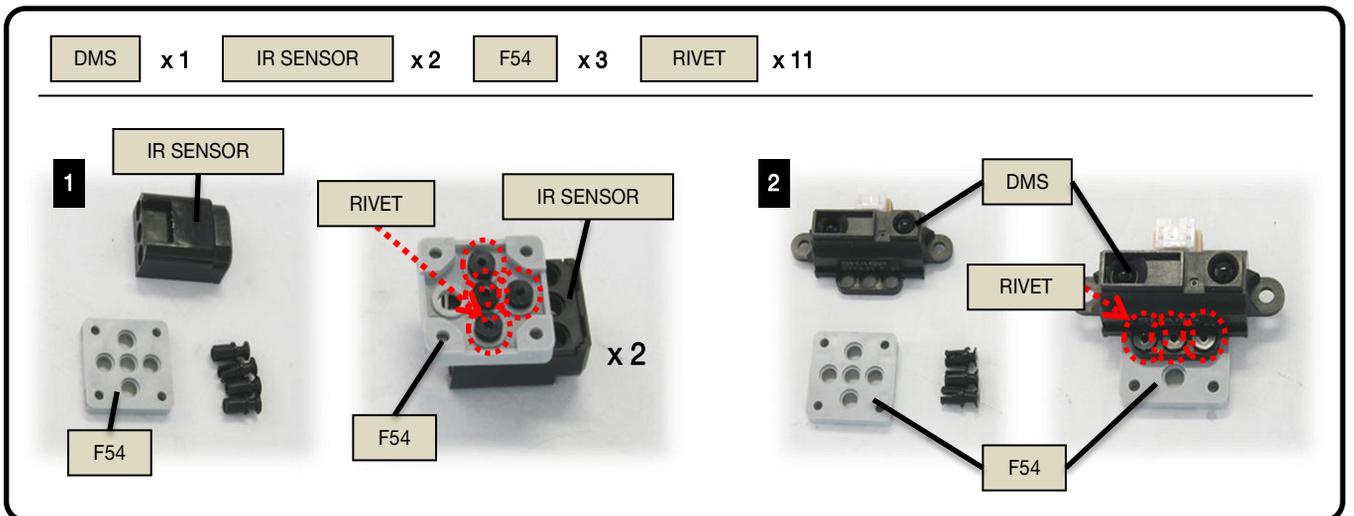
STEP 11

F3, F10, F51, F60을 체결한다.



STEP 12

IR SENSOR, DMS, F54를 체결한다.



STEP 13

STEP 12, F10, F52, CM-510를 체결한다.
 5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR를 각 각의 CM-510의 포트에 연결한다.
 (IR SENSOR1 : CM-510 2번 포트 / IR SENSOR2 : CM-510 3번 포트)
 CABLE-DMS를 이용하여 DMS를 CM-510의 포트를 연결한다.(: CM-510 1번 포트)

CM-510	x 2	CABLE-DMS	x 1	5P CABLE-15	x 2	CABLE-BAT	x 2	S12	x 4
F10	x 1	F52	x 1	S1	x 4	S2	x 4	N1	x 10

STEP 12

STEP 14

STEP 10, 11, 13을 체결한다.

STEP 11

S1	x 20
----	------

STEP 10

STEP 13

STEP 15

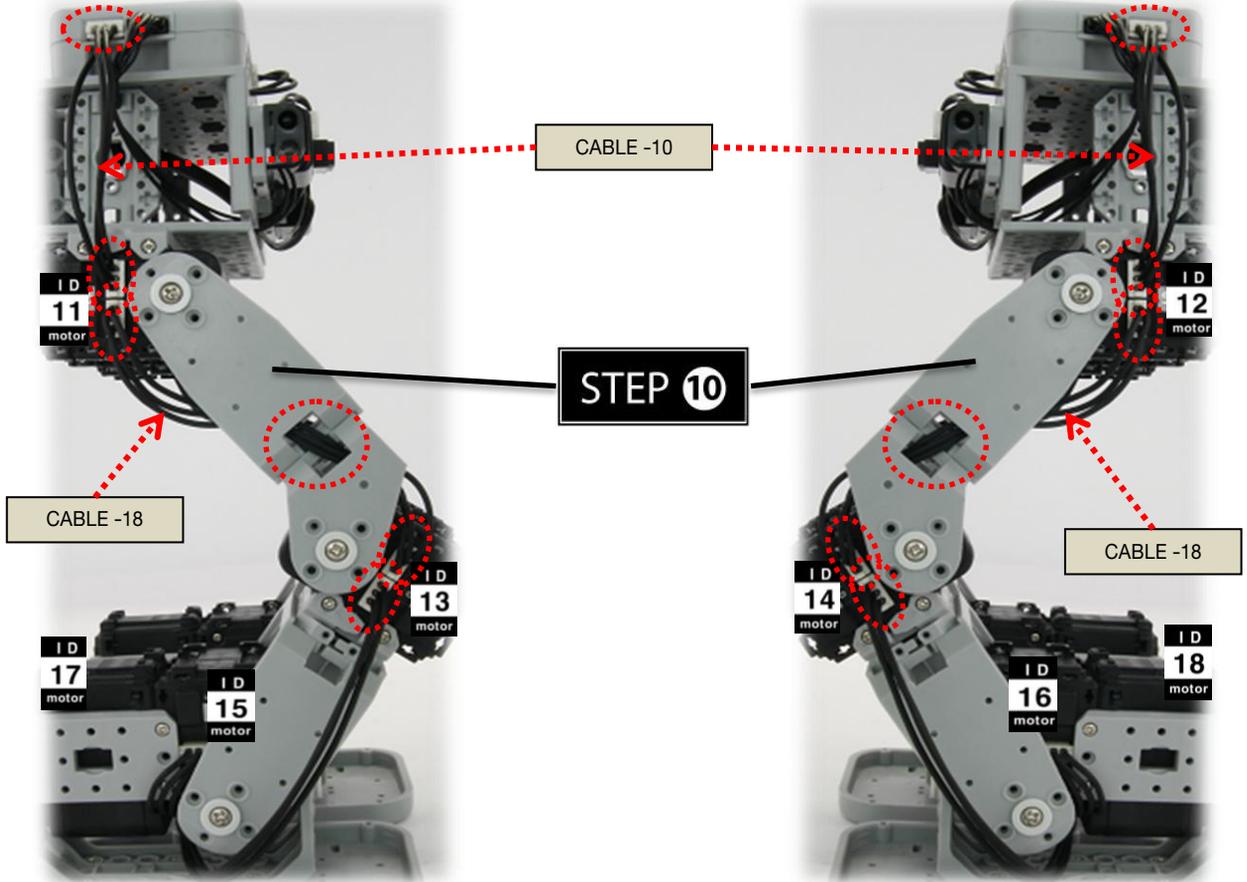
CABLE-10을 이용하여 ID11과 CM-510, ID12와 CM-510을 연결한다.
CABLE-18을 이용하여 ID11과 ID13, ID12와, ID14를 연결한다.
CABLE-20을 이용하여 ID13과 ID17, ID14와, ID18을 연결한다.

CABLE -18

x 2

CABLE -10

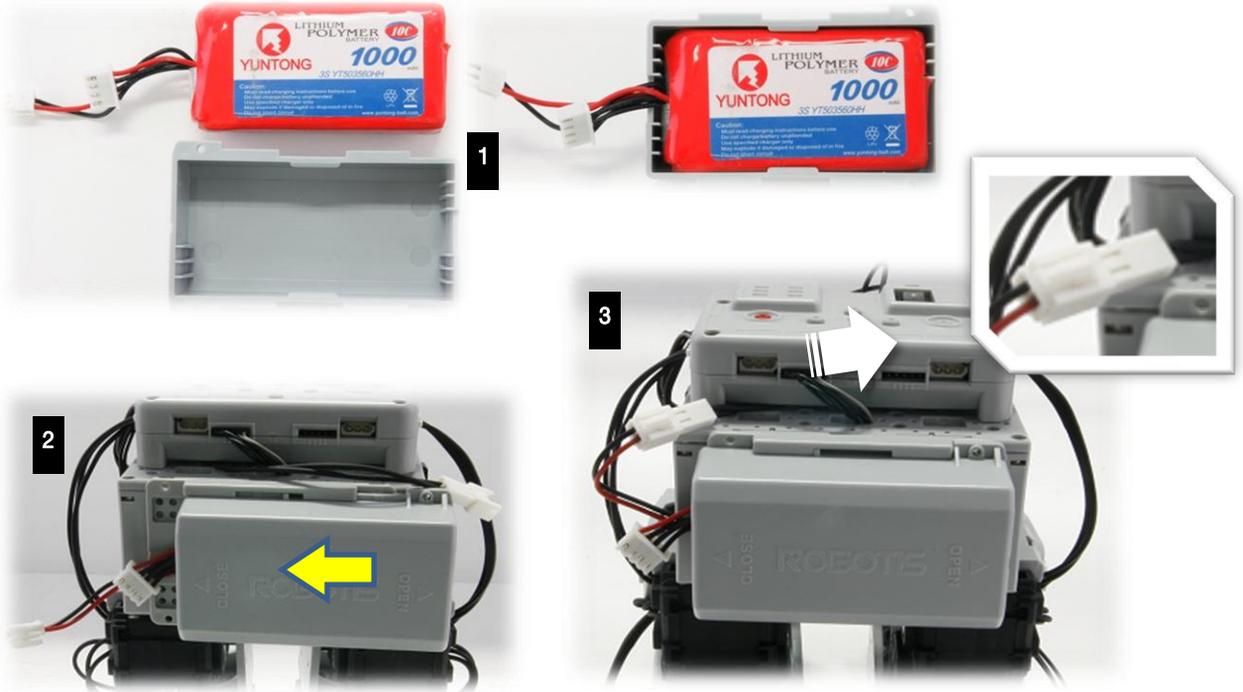
x 2



STEP 16

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

BATTERY x 1



조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

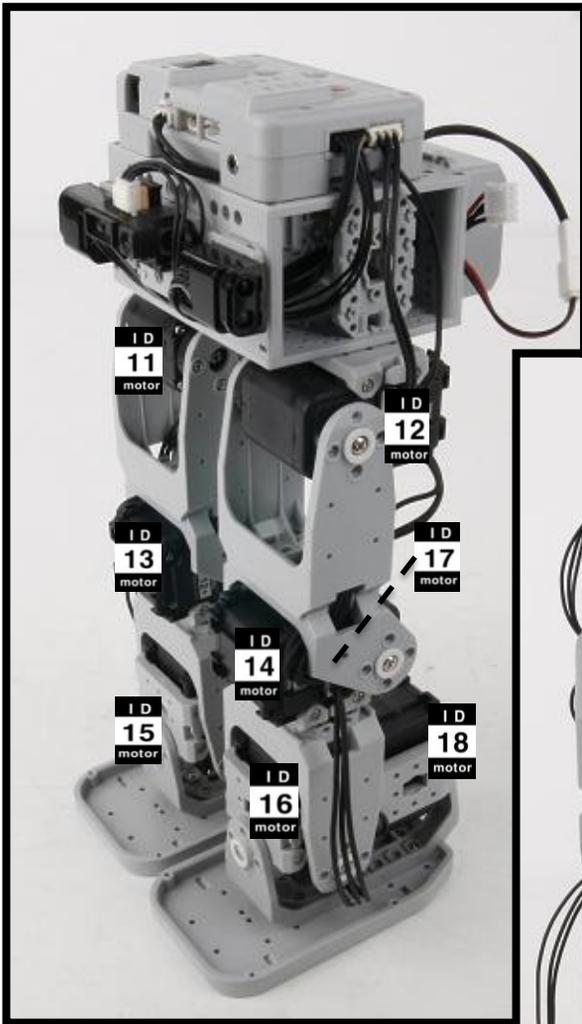
조립 확인 프로그램 실행하기

로봇을 PLAY 모드에 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 LED가 켜지며 초기 위치로 돌아갑니다. (ID 11번에서 시작, U 버튼 : ID를 1씩 증가시킴. D 버튼 : ID를 1씩 감소시킴) 해당 ID의 모터가 로봇에 존재하지 않을 경우 경고음이 울립니다. LED는 켜져 있지만 모터에 힘이 풀려 있다면, 모터의 조립 상태나 주변의 케이블 등을 다시 살펴보세요.

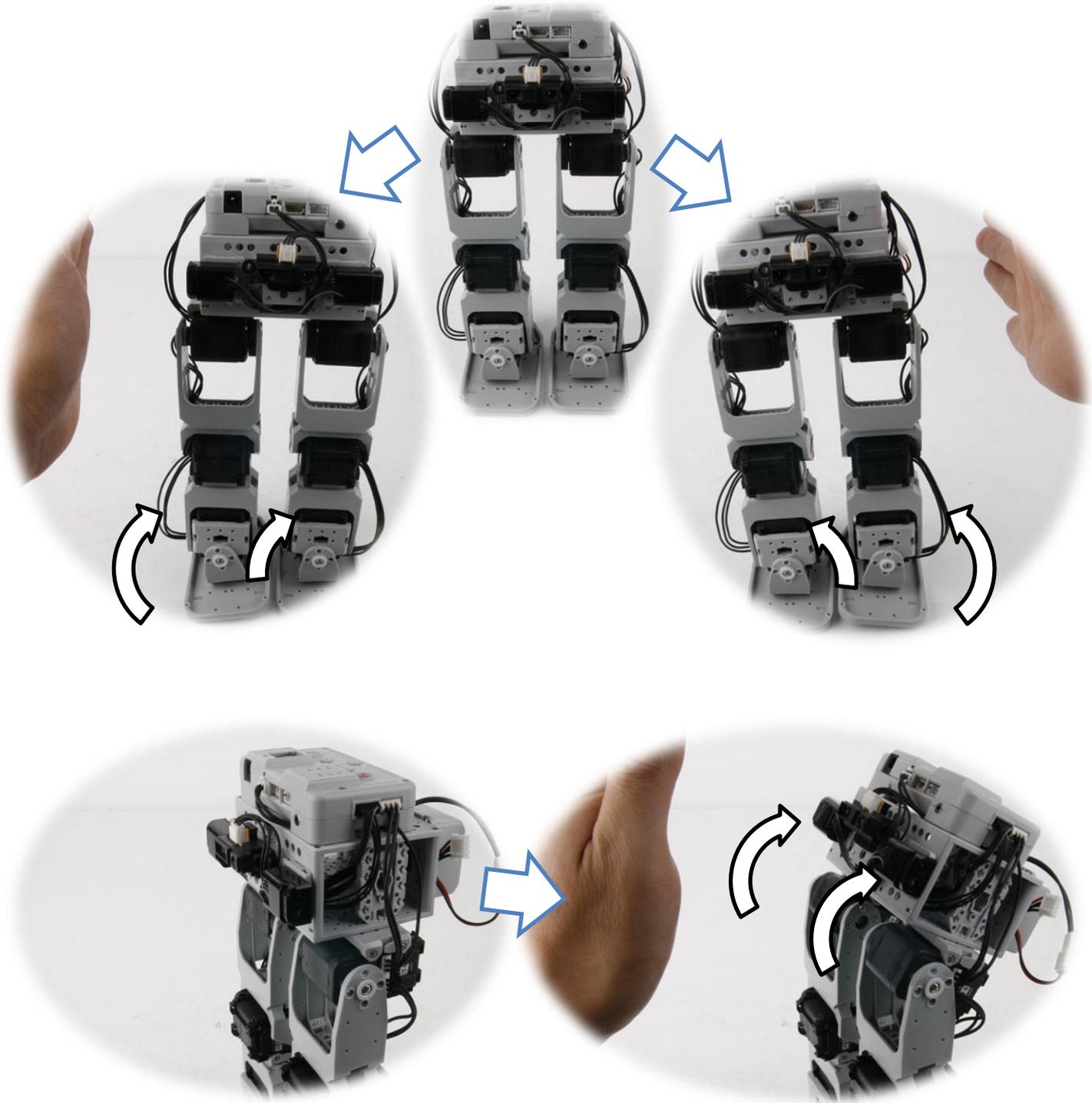


STEP 3

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.