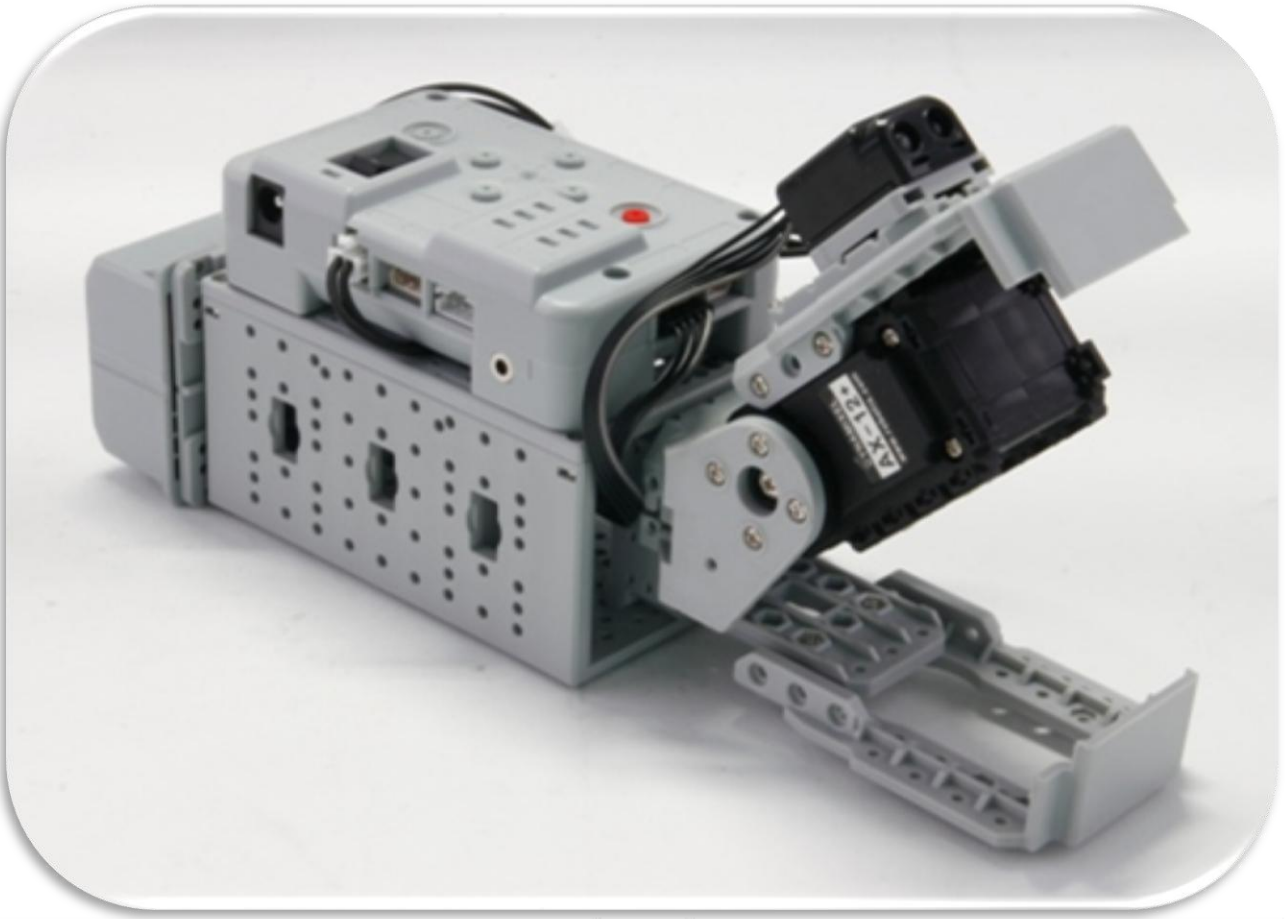
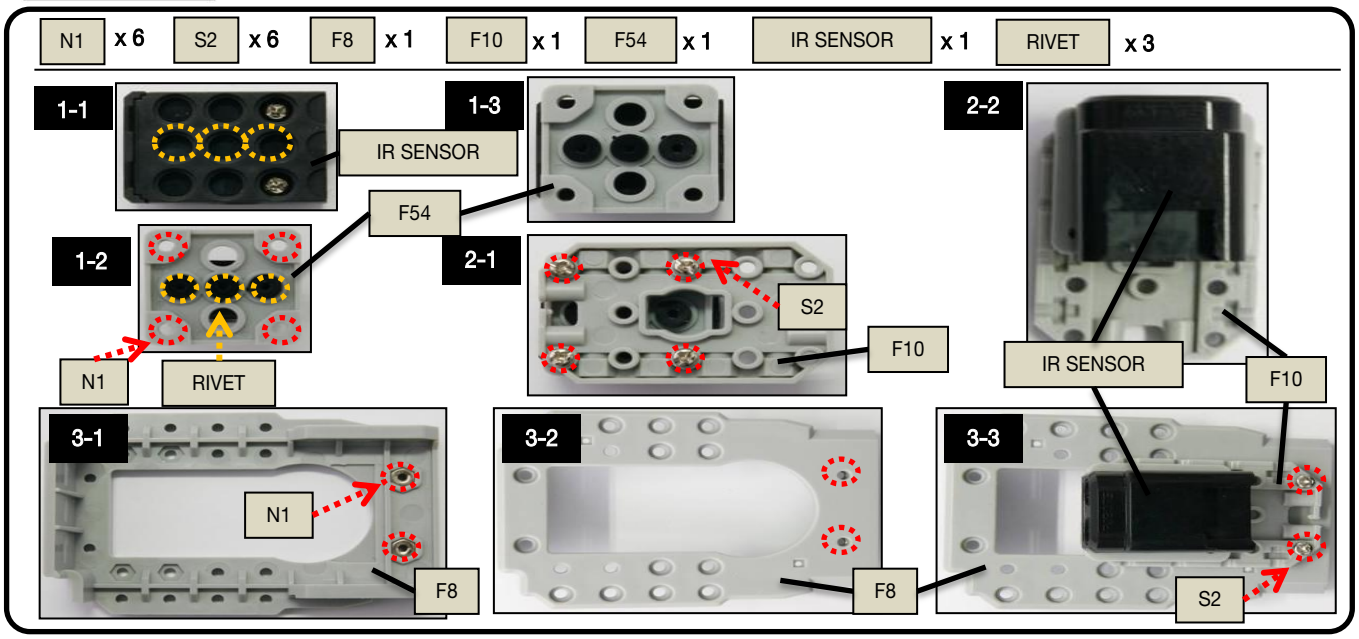
바이올로이드 프리미엄키트 악어입 조립서



바이올로이드 악어입 조립 시작

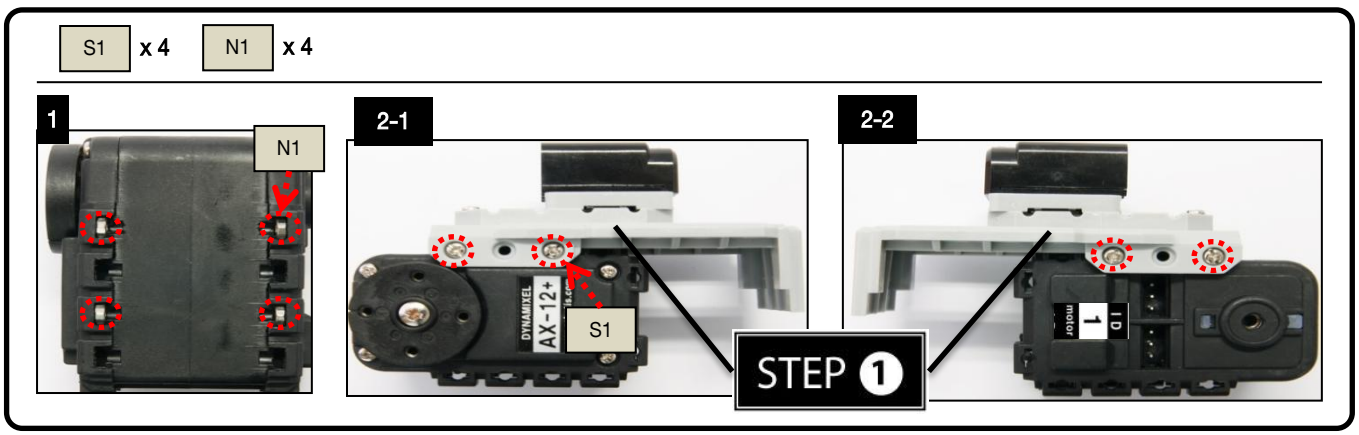
STEP 1

IR SENSOR, F10, F8을 체결한다.



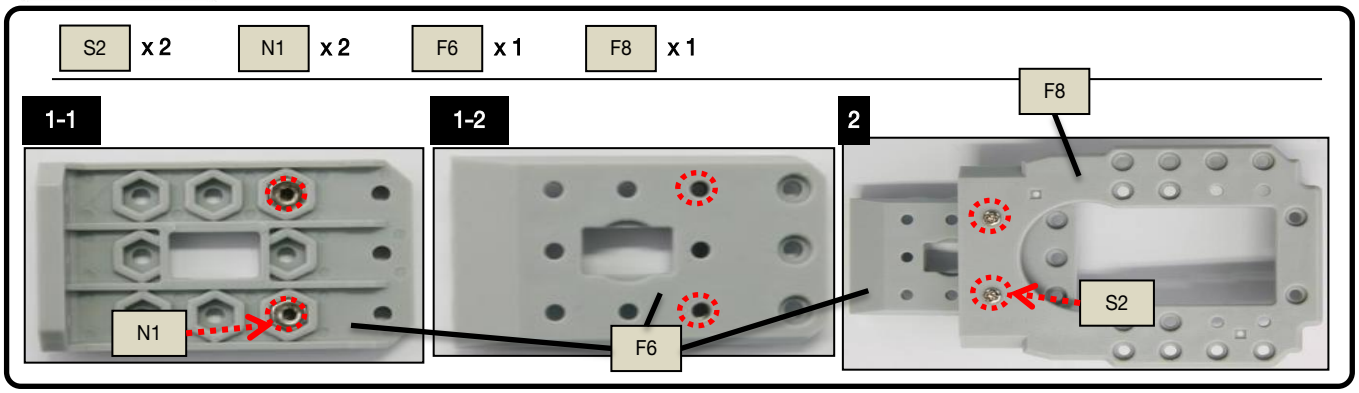
STEP 2

STEP①, ID1을 체결한다.



STEP 3

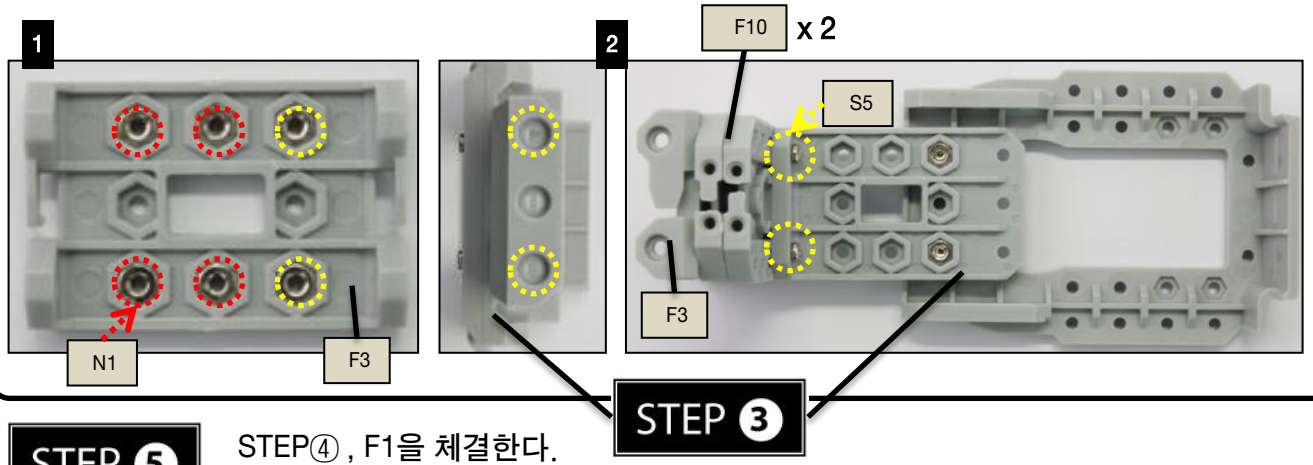
F6, F8을 체결한다.



STEP 4

STEP③, F3, F10을 체결한다.

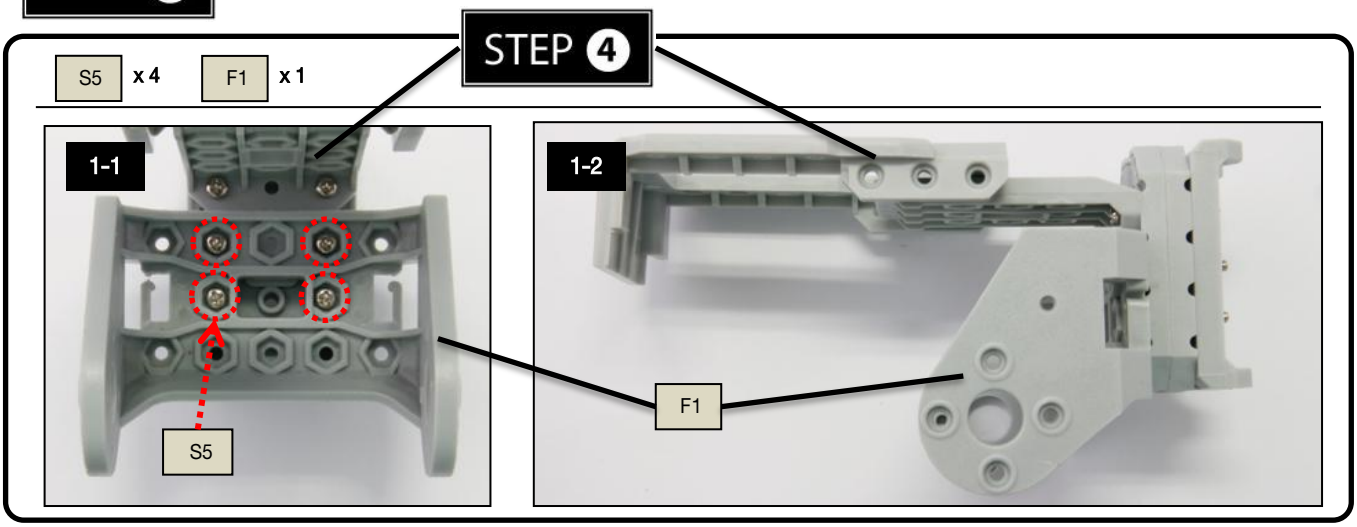
S5 x 2 N1 x 6 F3 x 1 F10 x 2



STEP 5

STEP④ , F1을 체결한다.

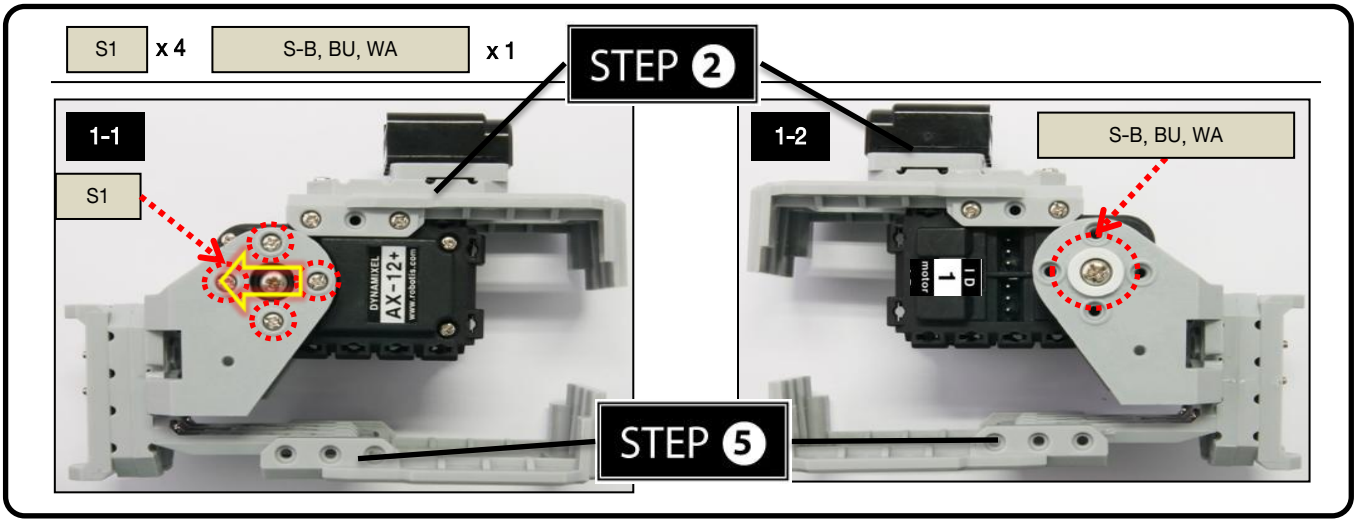
S5 x 4 F1 x 1



STEP 6

STEP②, ⑤를 체결한다.(! 혼 위치 주의)

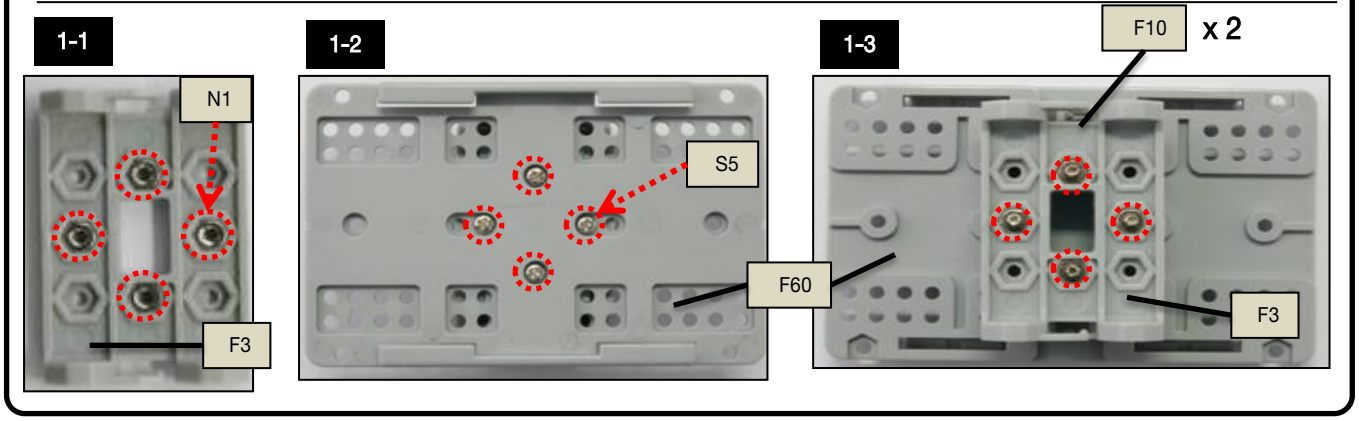
S1 x 4 S-B, BU, WA x 1



STEP 7

F3, F10, F60을 체결한다.

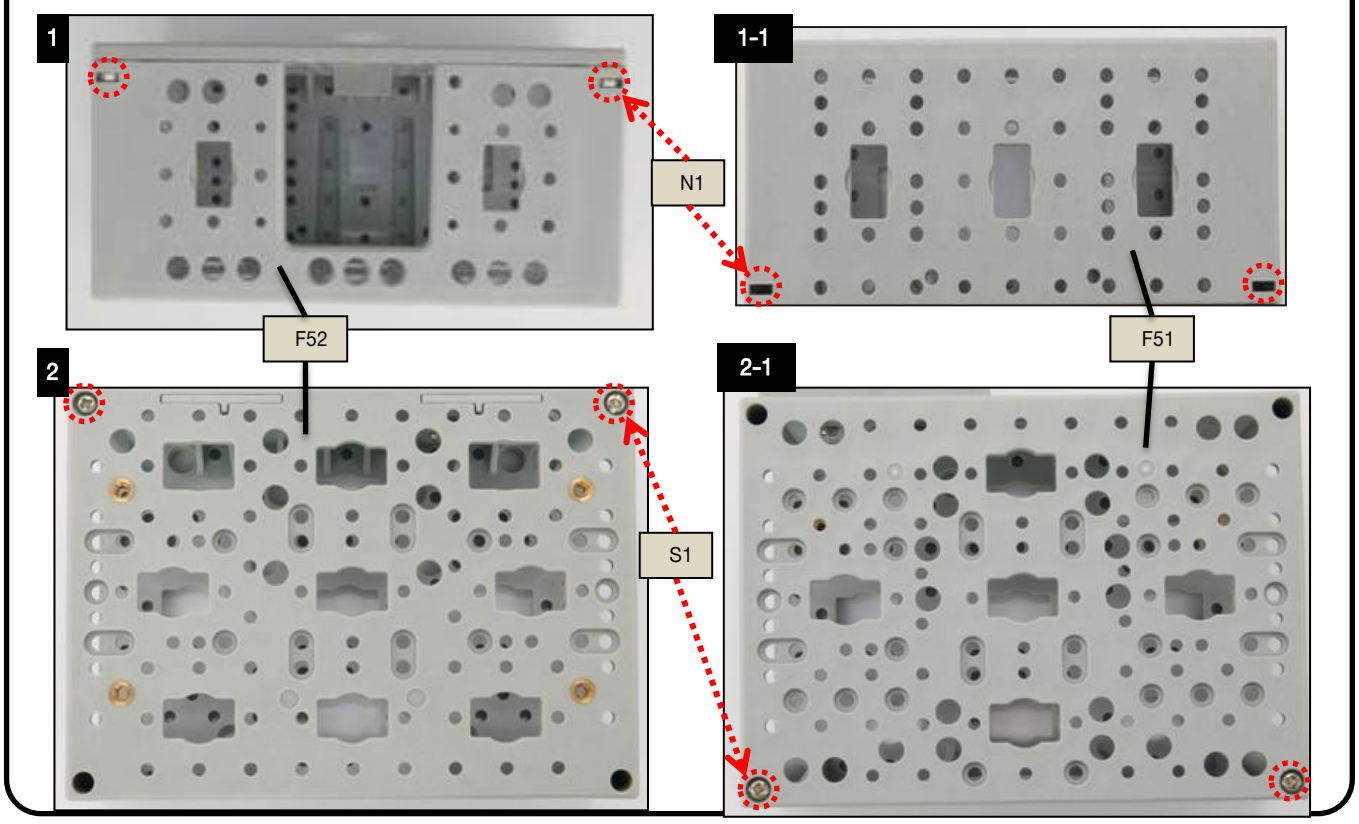
S5 x 4 N1 x 4 F3 x 1 F10 x 2 F60 x 1



STEP 8

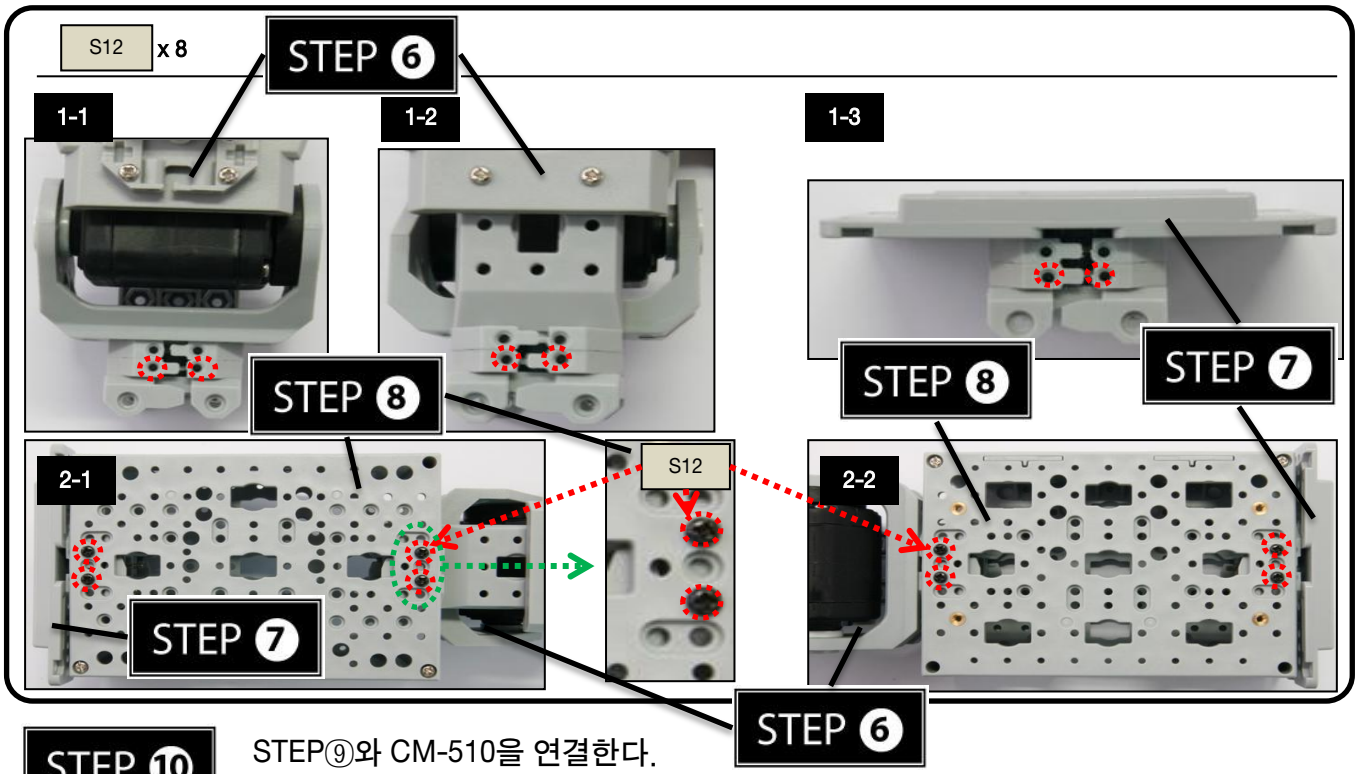
F51, F52를 체결한다

N1 x 4 S1 x 4 F51 x 1 F52 x 1



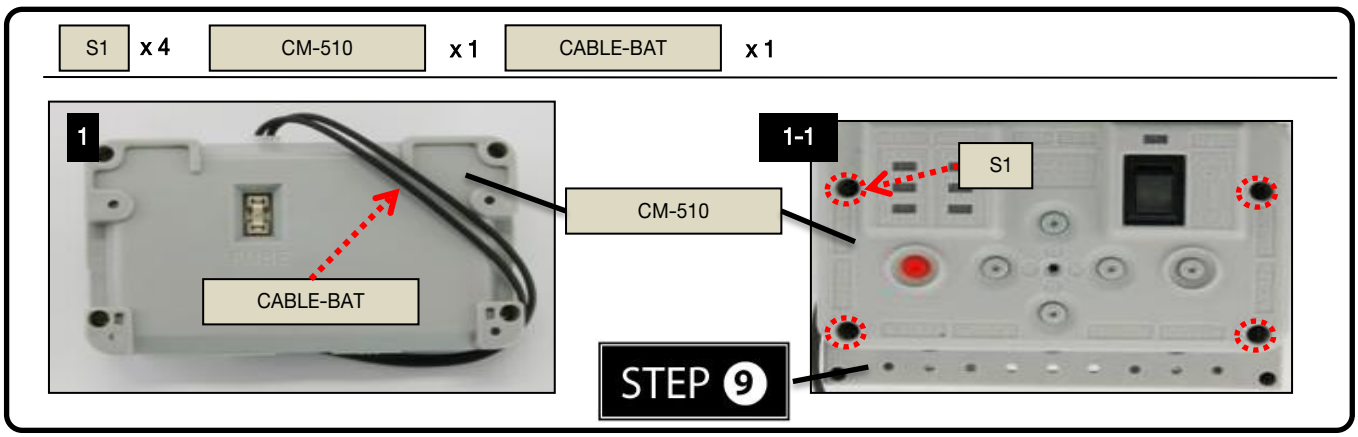
STEP 9

STEP⑥, ⑦, ⑧을 체결한다.



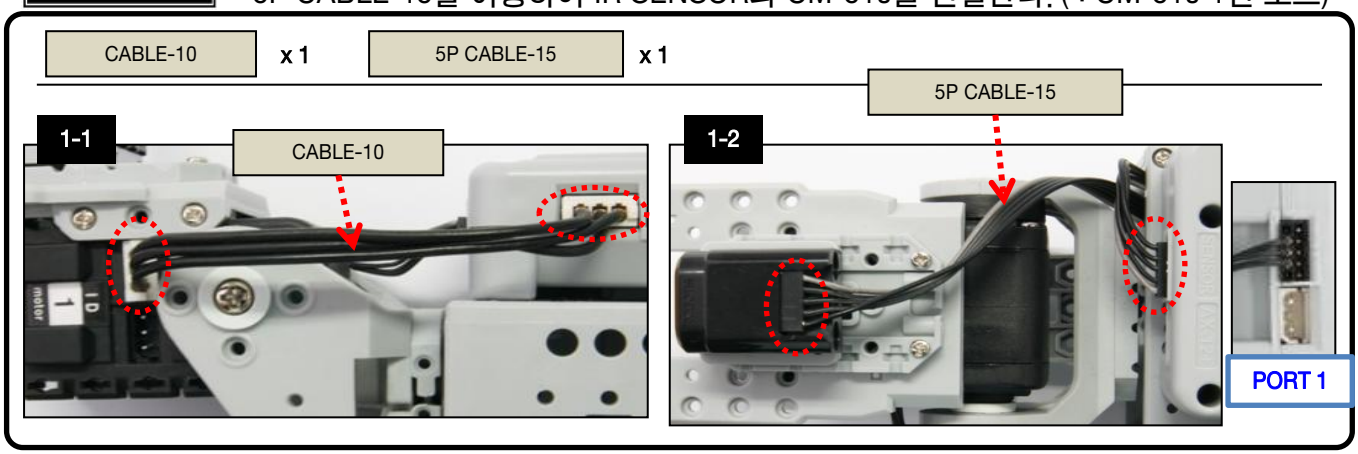
STEP 10

STEP⑨와 CM-510을 연결한다.



STEP 11

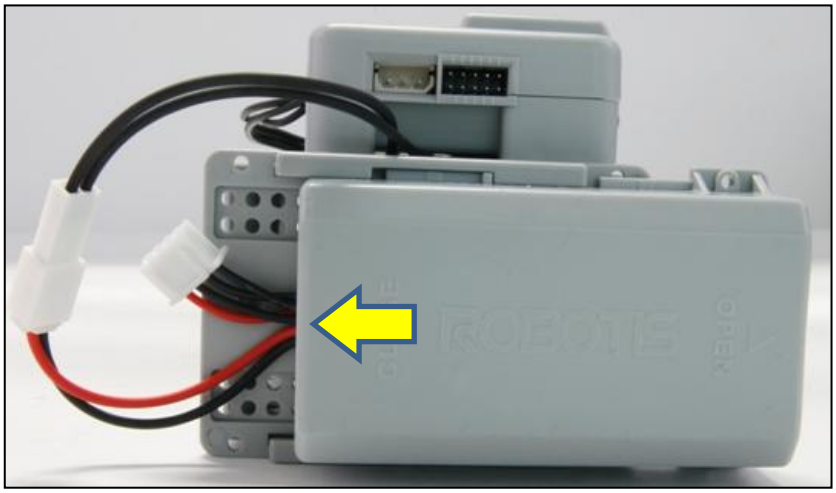
CABLE-10을 이용하여 ID1과 CM-510을 연결한다.
5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR와 CM-510을 연결한다. (: CM-510 1번 포트)

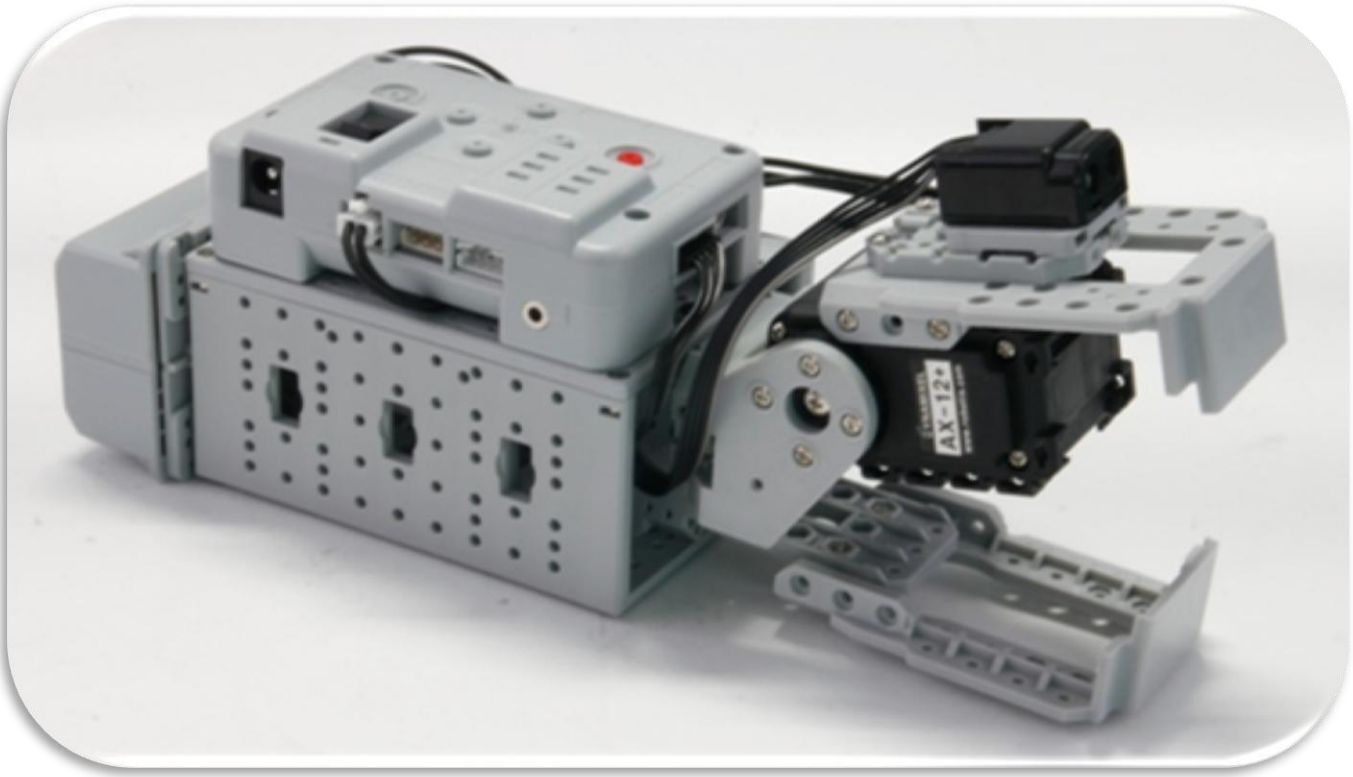


STEP 12

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

BATTERY x 1





조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

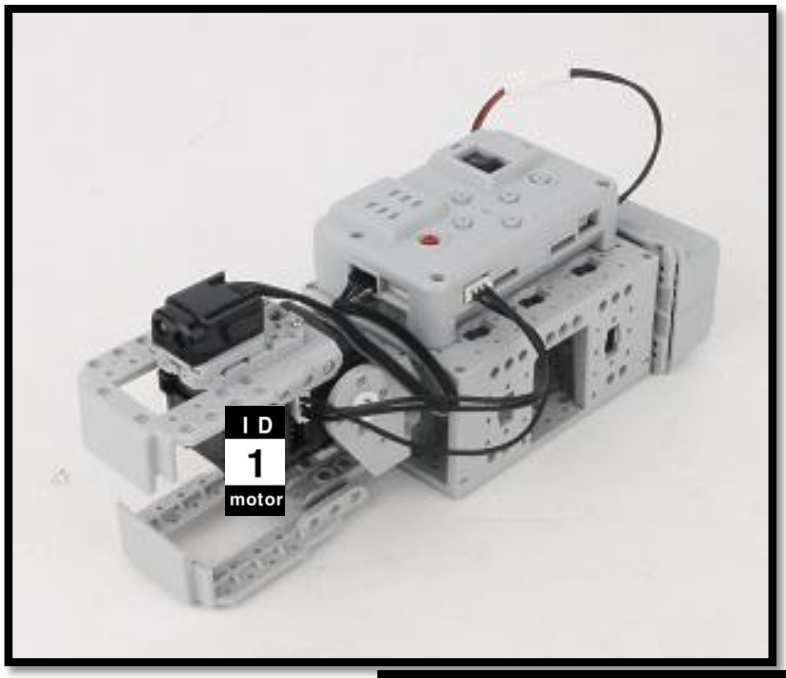
조립 확인 프로그램 실행하기

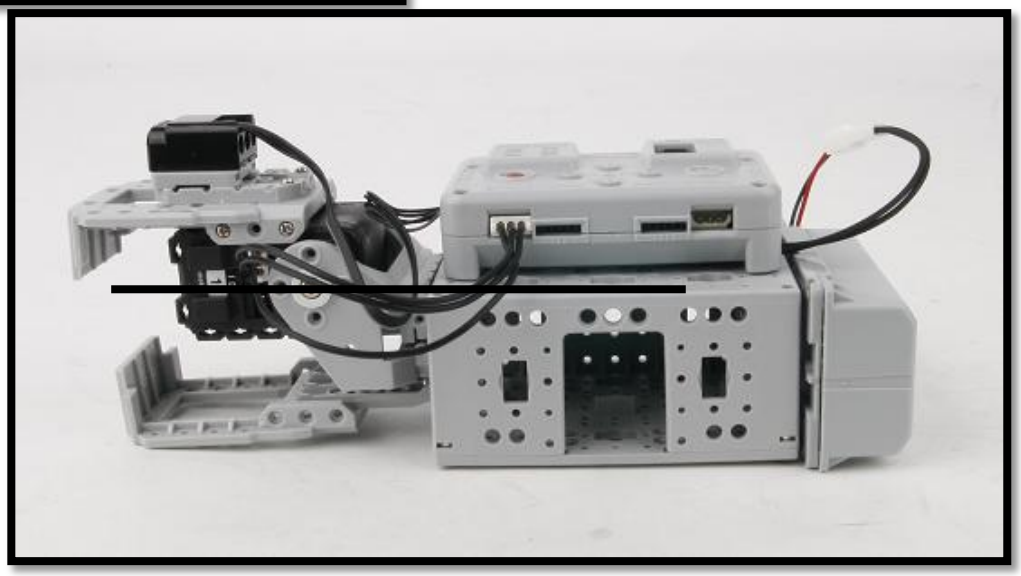
로봇을 **PLAY 모드** 에 놓고, **D 버튼** 을 누른 상태에서 **START 버튼** 을 누르면 조립 확인 프로그램이 실행됩니다.

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.



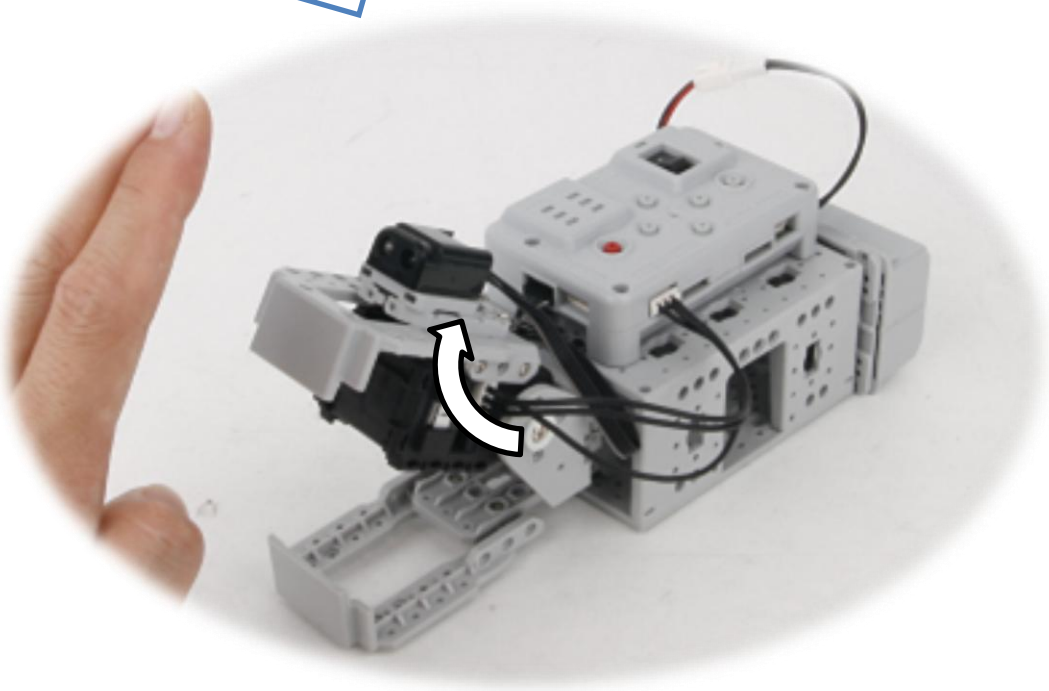


STEP 3

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.