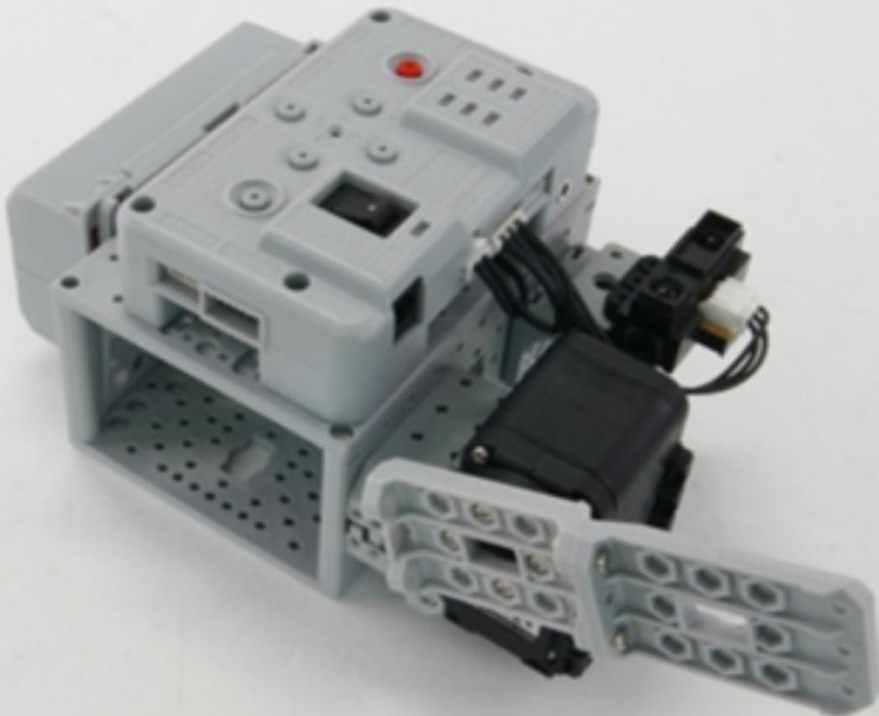


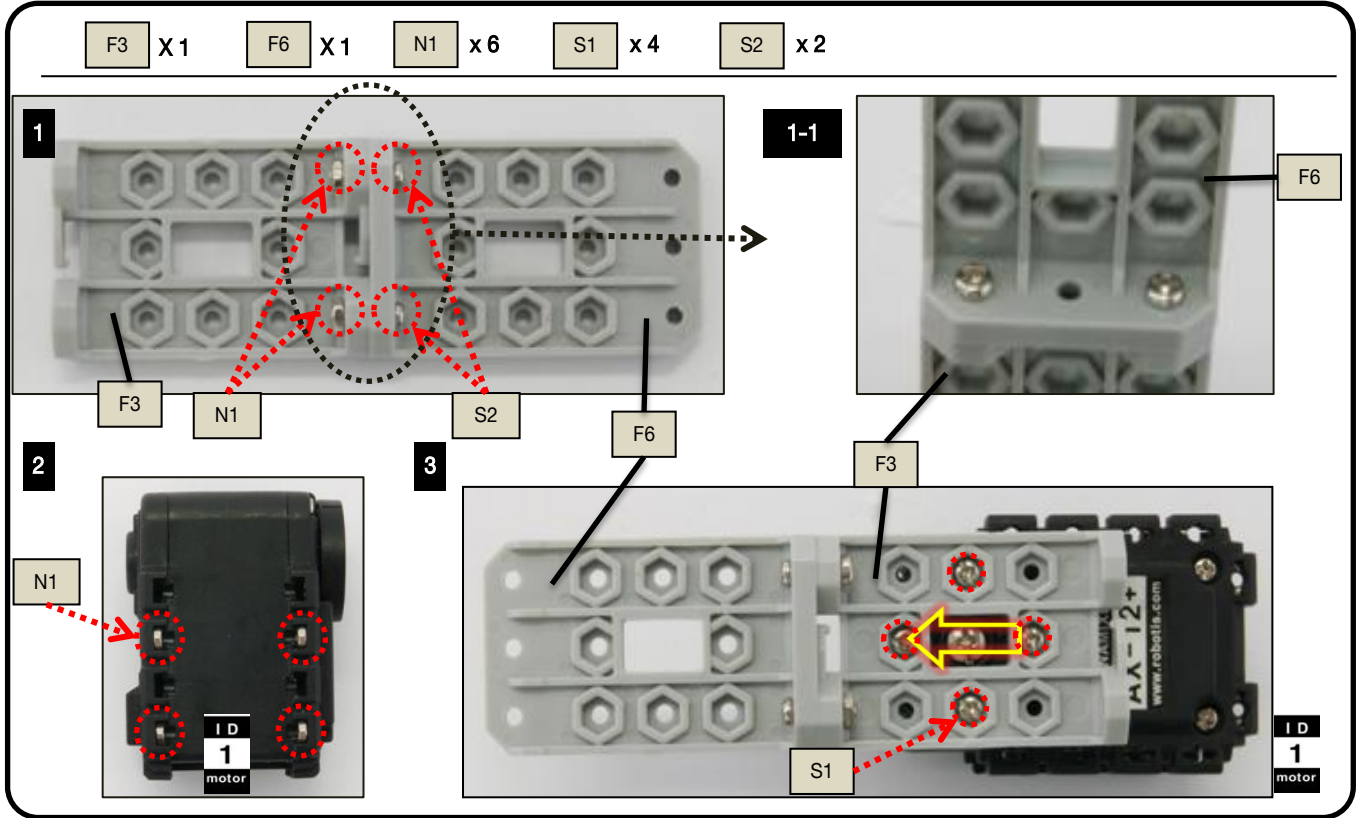
바이올로이드 프리미엄키트 거리측정기 조립서



바이올로이드 거리측정기 조립 시작

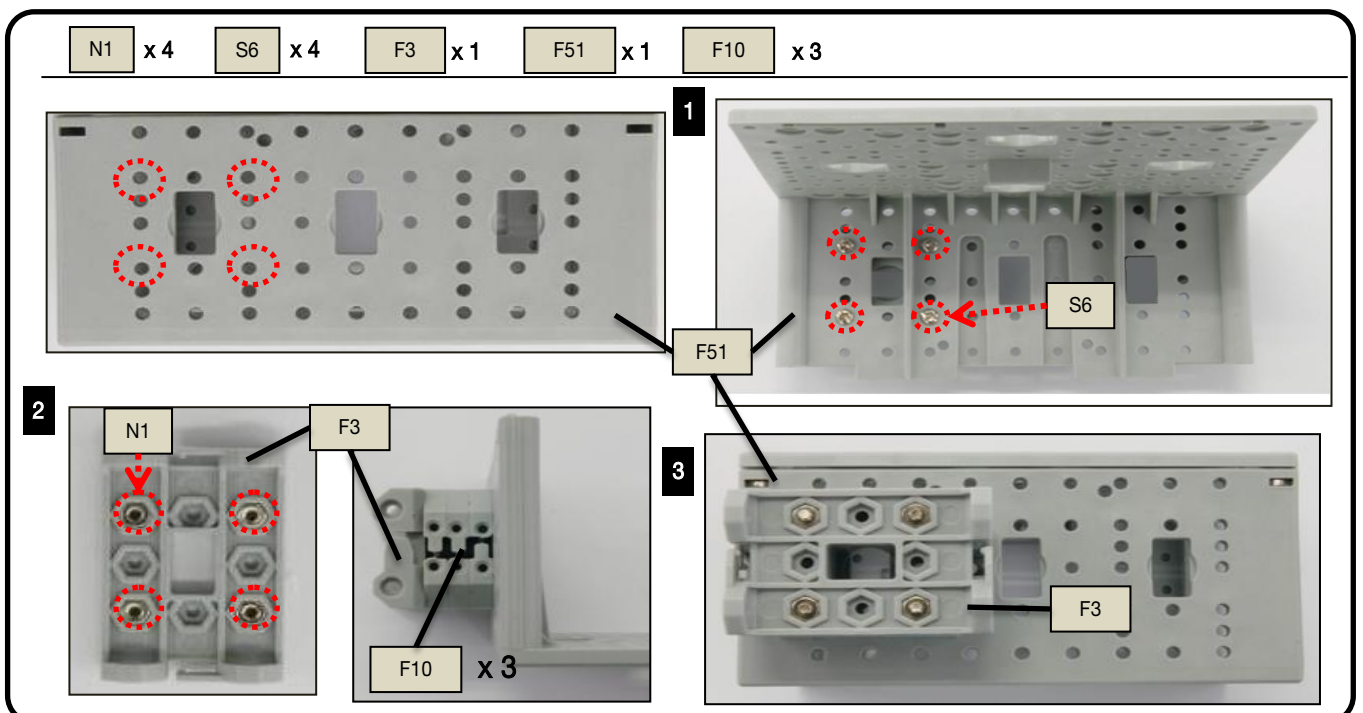
STEP 1

ID1, F3, F6을 체결한다. (!혼 위치 주의)



STEP 2

F3, F10, F51을 체결한다. (! 좌우 방향 주의)



STEP 3

F9, F54, DMS를 체결한다.

N1 x 8

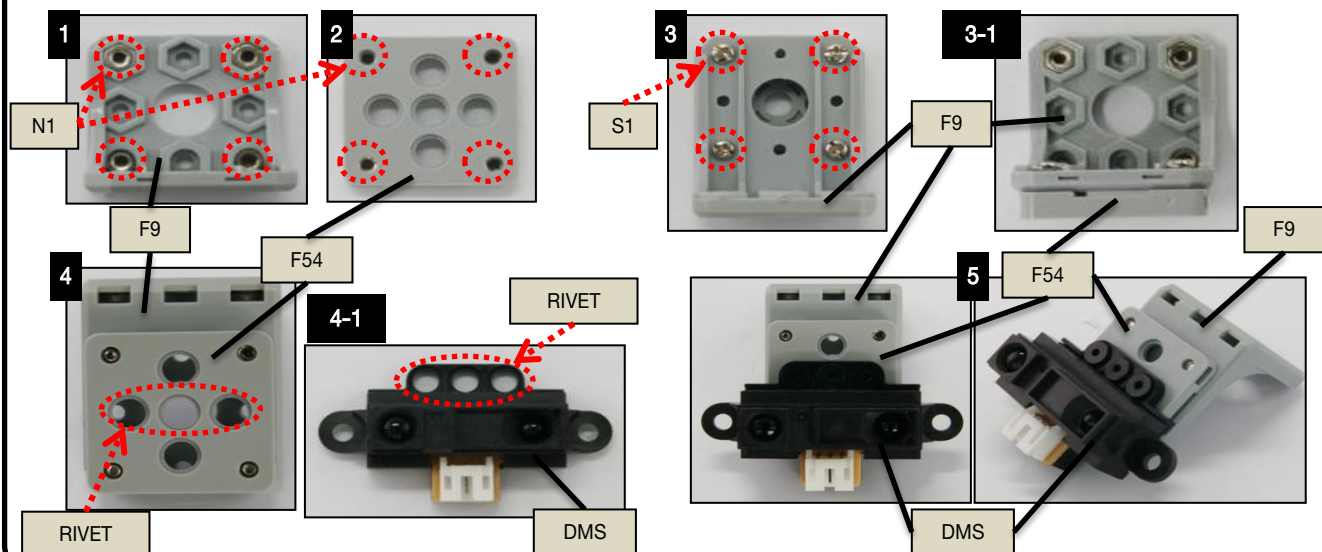
S1 x 4

F9 x 1

F54 x 1

DMS x 1

RIVET x 3

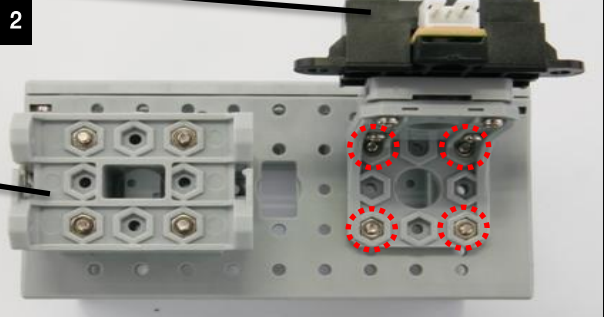
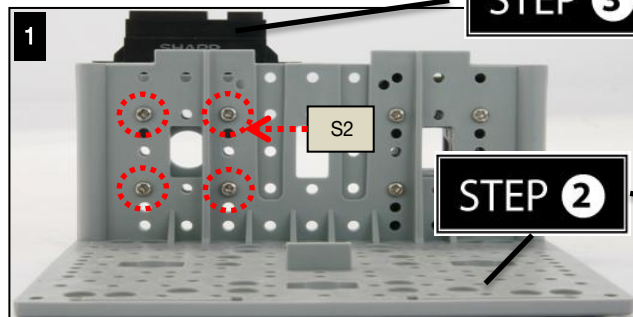


STEP 4

STEP ②, ③을 체결한다.

S2 x 4

STEP 3

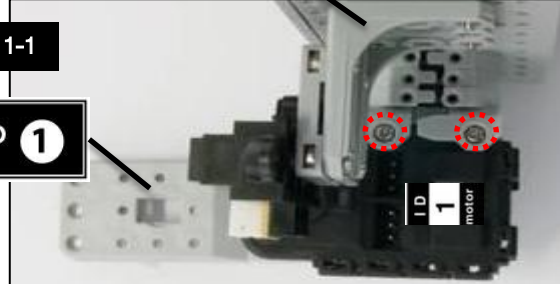
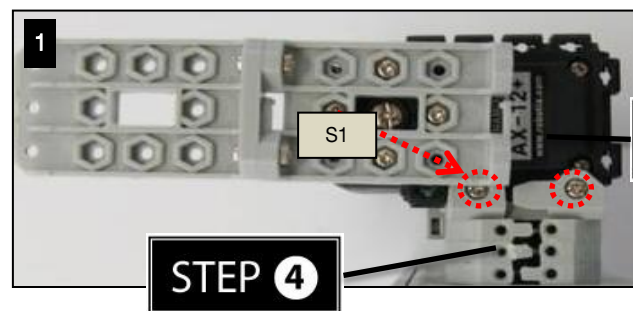


STEP 5

STEP ①, ④를 체결한다.

S1 x 4

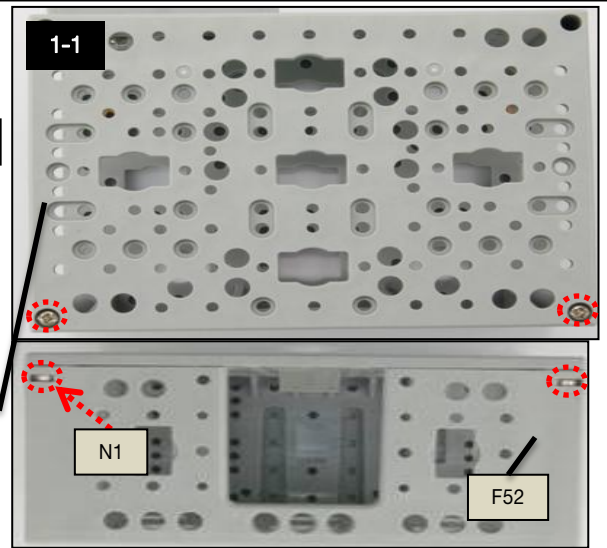
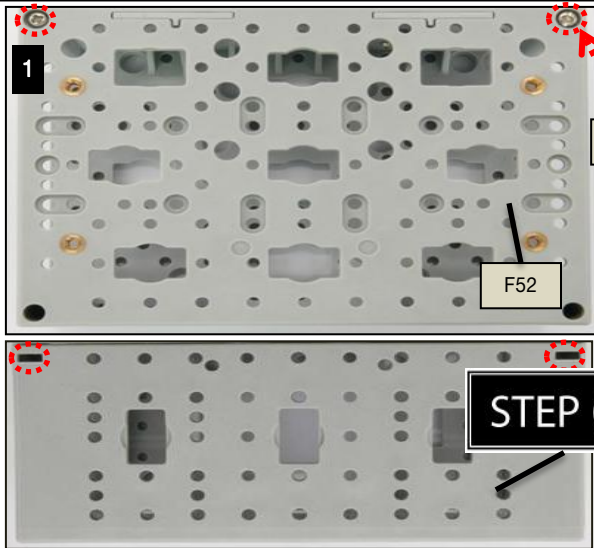
STEP 4



STEP 6

STEP⑤, F52를 체결한다.

N1 x 4 S1 x 4 F52 x 1

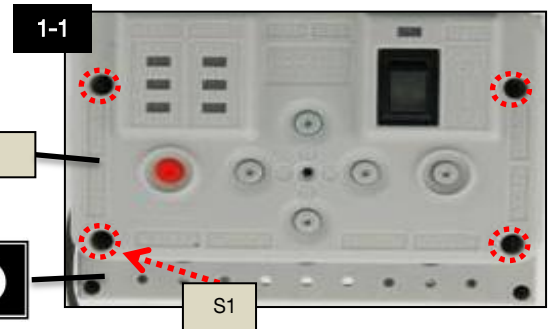
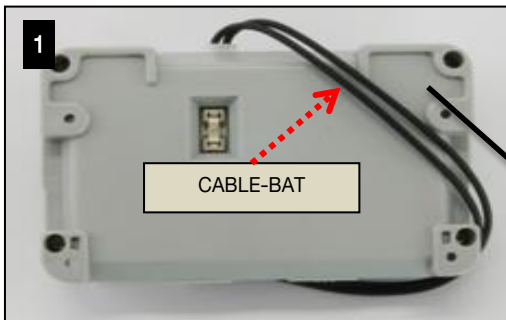


STEP 5

STEP 7

STEP⑥, CM-510을 체결한다. (CABLE-BAT의 선의 위치 정리)

S1 x 4 CABLE-BAT x 1 CM-510 x 1

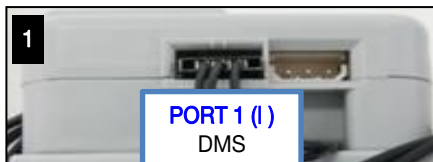


STEP 6

STEP 8

CABLE-06을 이용하여 ID1과 CM-510을 연결한다.
CABLE-DMS를 이용하여 DMS와 CM-510을 연결한다. (: CM-510 1번 포트)

CABLE-06 x 1 CABLE-DMS x 1



STEP 9

STEP 8, BATTERY를 체결한다.

BATTERY

x 1

S12

x 2

F60

x 1

1

1-2

STEP 8

F60

1-3

S12

2

BATTERY

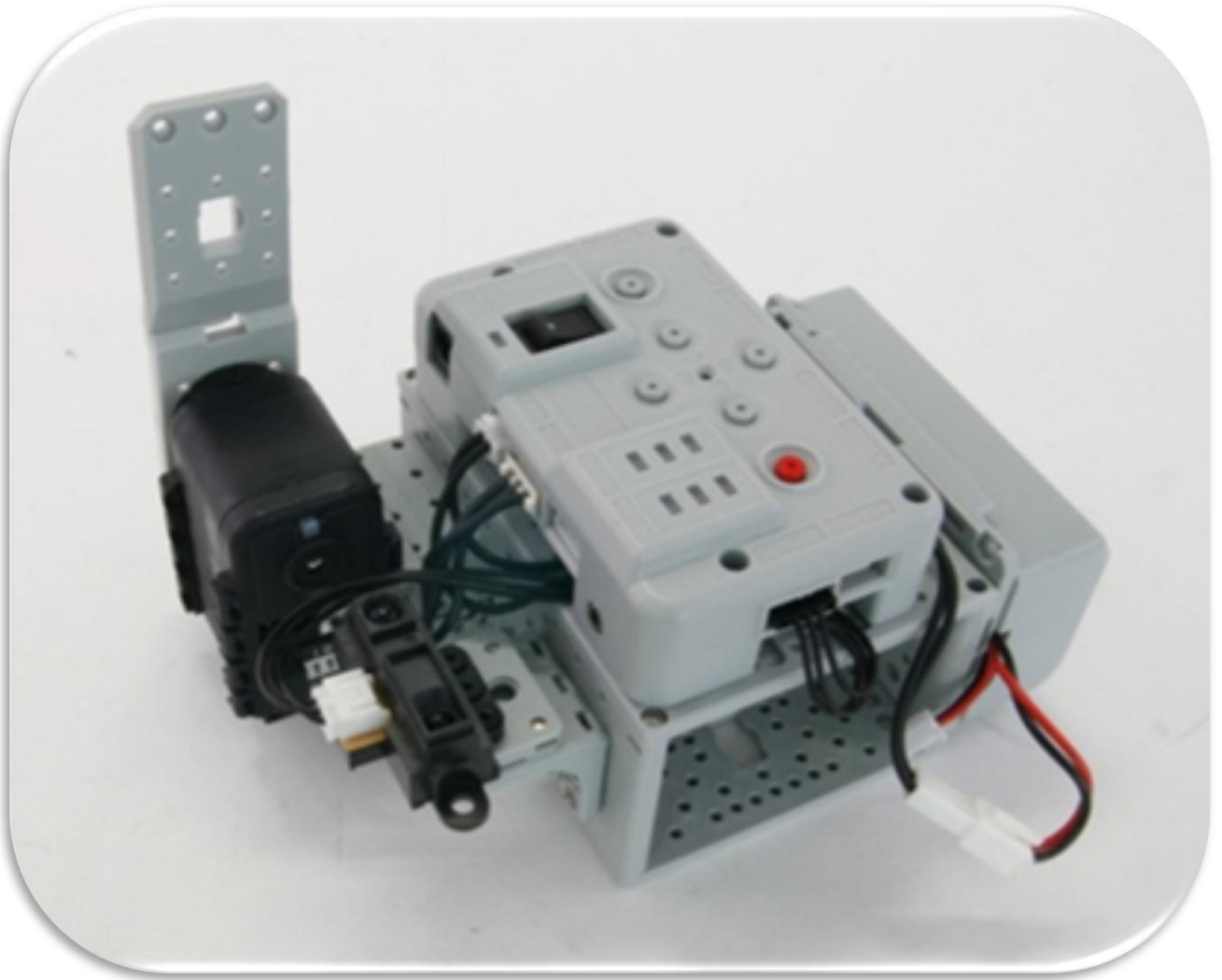
STEP 10

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

1

2





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.

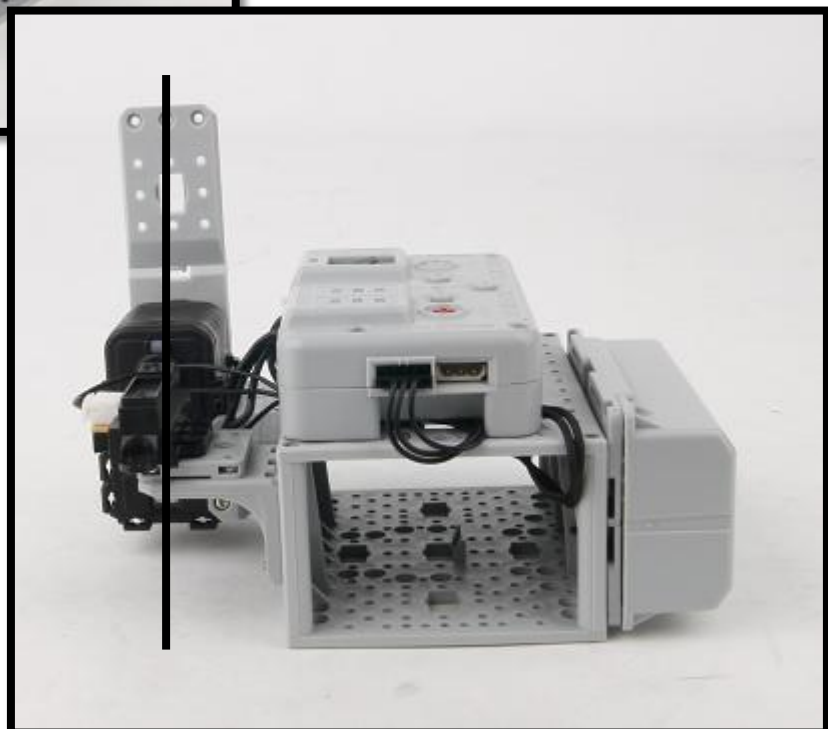
STEP 2

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 1번에서 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.

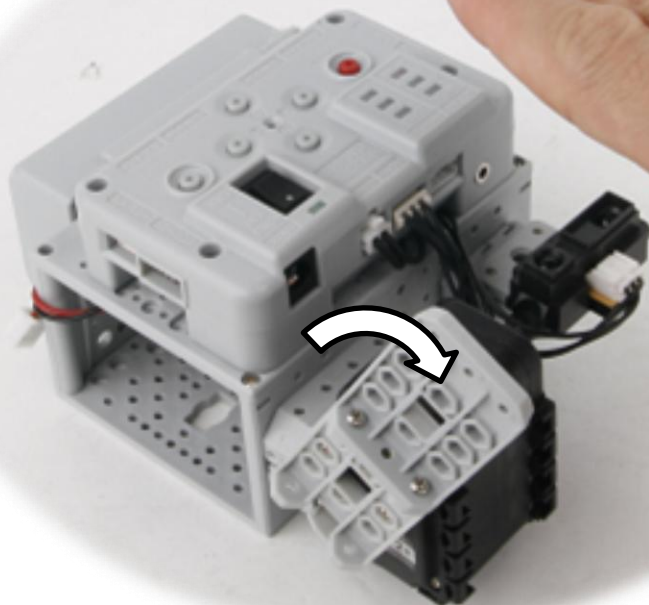


STEP 3

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 각 각의 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.