바이올로이드 프리미엄키트 포크레인 조립서

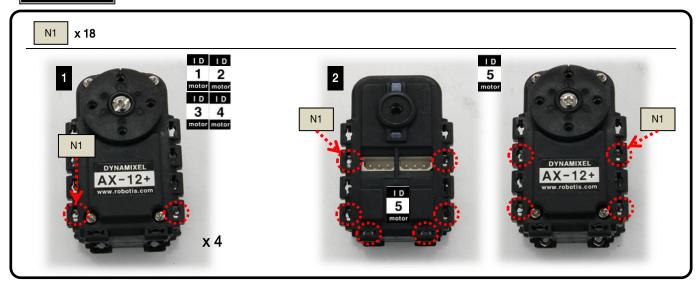




바이올로이드 포크레인 조립 시작

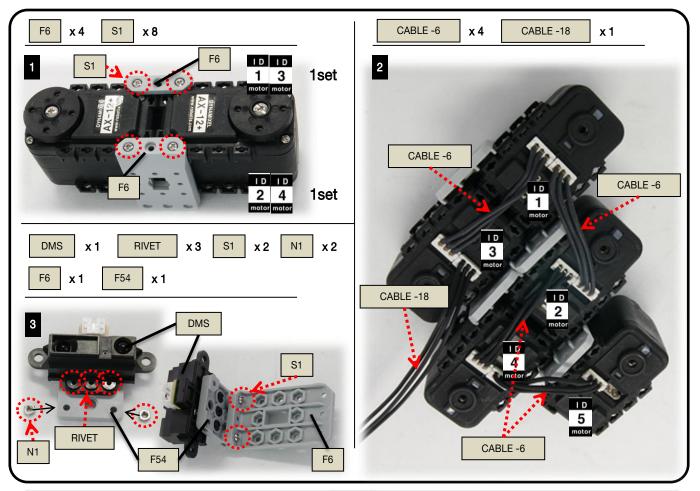
STEP 1

ID1, 2, 3, 4, 5에 N1을 삽입한다.



STEP 2

STEP①, F6, F54, DMS를 체결한다. CABLE-6을 이용하여 ID4와 ID5, ID2와 ID4, ID1과 ID2, ID1과 ID3을 연결한다. CABLE-18를 이용하여 ID3에 연결한다

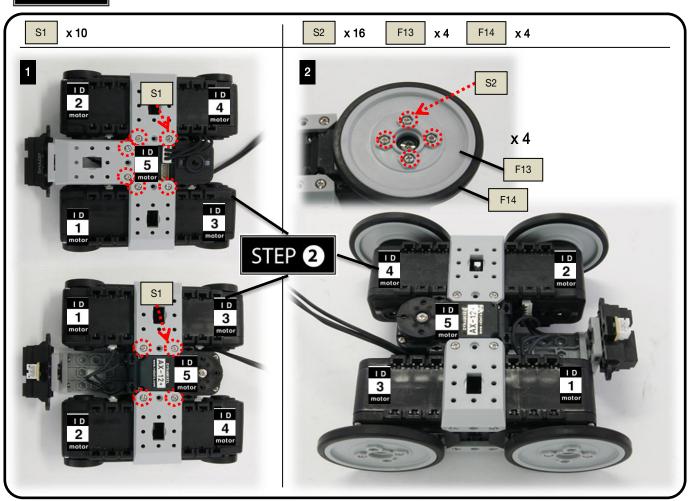


2

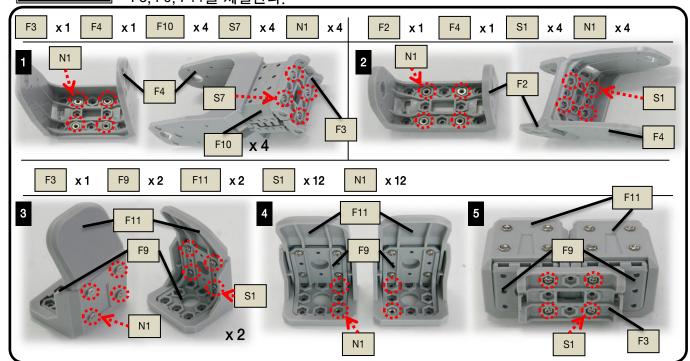
BIOLOIDE

STEP 3

STEP②, F13, F14를 체결한다.

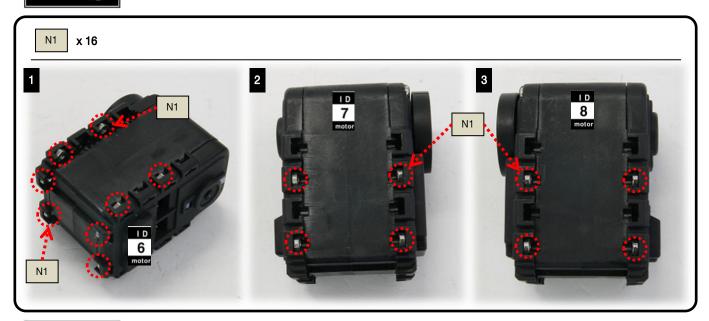


STEP **4** F3, F4, F10을 체결한다. F2, F4를 체결한다 F3, F9, F11을 체결한다.

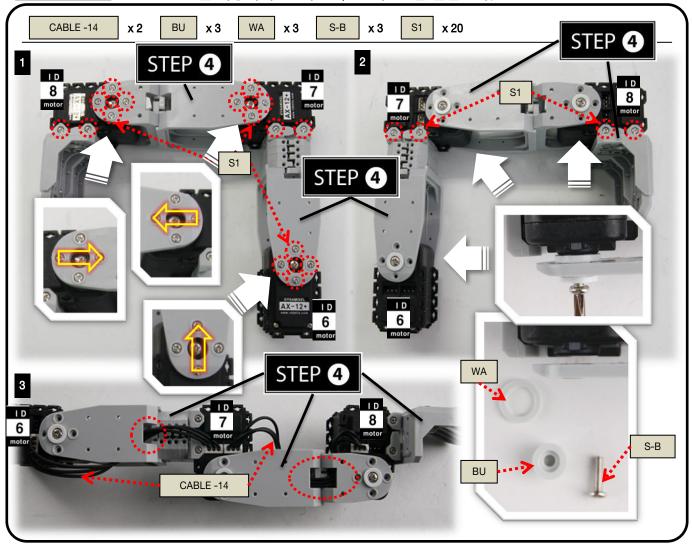




ID6, 7, 8에 N1을 삽입한다.



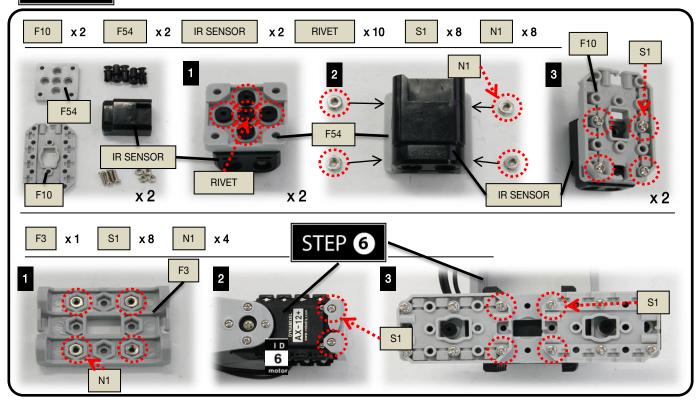
STEP 6 STEP4, ⑤를 체결한다.(! 혼 위치 주의) CABLE-14을 이용하여 ID6과 ID7, ID7과 ID8을 연결한다.



BIOLOIDE

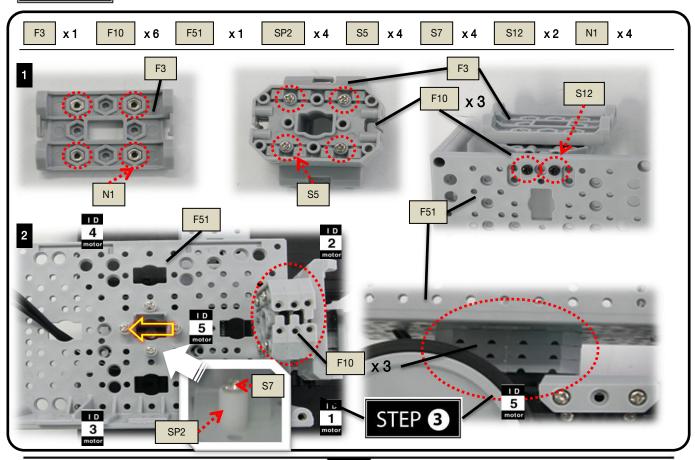
STEP 7

STEP⑥, F10, F54, IR SENSOR를 체결한다.



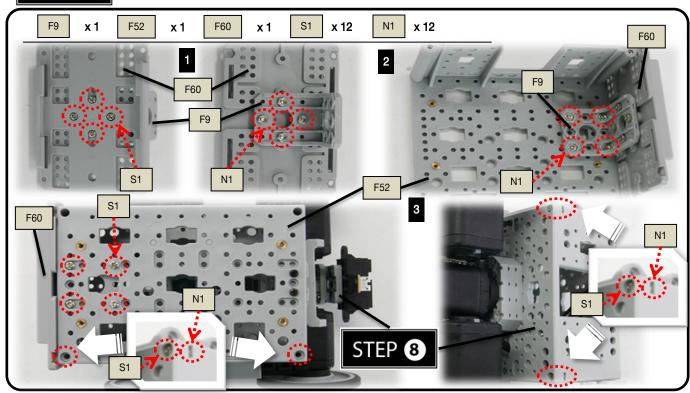
STEP 8

STEP③, F3, F10, F51을 체결한다.(! 혼 위치 주의)





STEP®, F9, F52, F60을 체결한다.



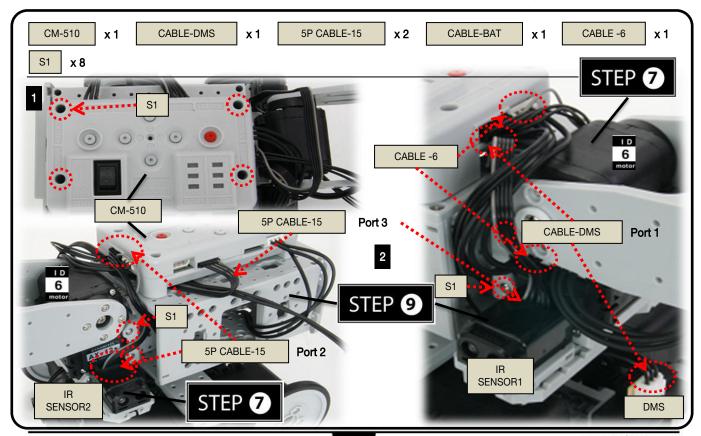
STEP 🕡

STEP⑦, ⑨, CM-510을 체결한다.

5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR를 각 각의 CM-510의 포트에 연결한다.

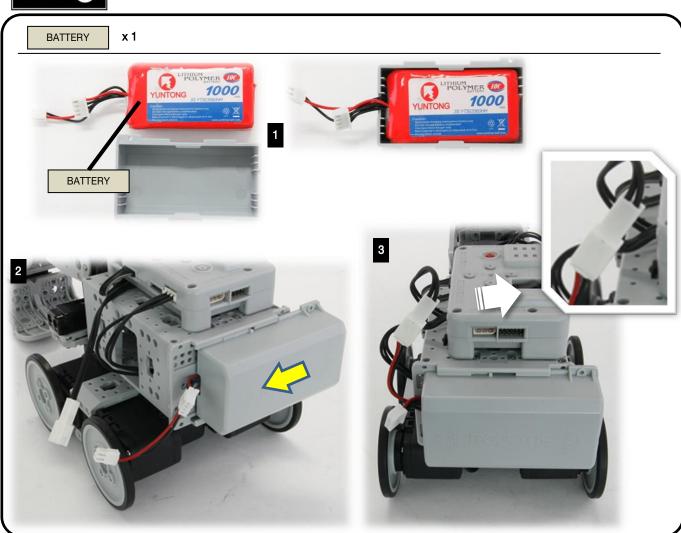
(IR SENSOR1: CM-510 3번 포트 / IR SENSOR2: CM-510 2번 포트)

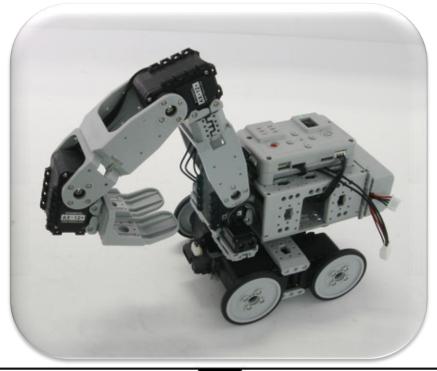
CABLE-DMS를 이용하여 DMS를 CM-510의 포트를 연결한다.(: CM-510 1번 포트)





배터리와 배터리 케이블을 연결한다.







조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

조립 확인 프로그램 실행하기

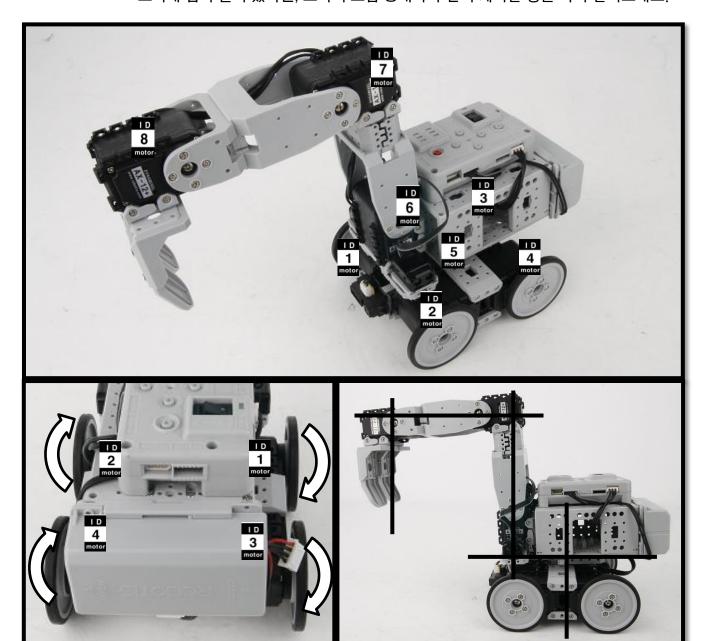
로봇을 PLAY 모드 에 놓고, D 버튼 을 누른 상태에서 START 버튼 을 누르면 조립 확인 프로그램이 실행됩니다.

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 1~4 번까지는 시계 반대방향으로 회전하고, 5~7 번까지는 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.



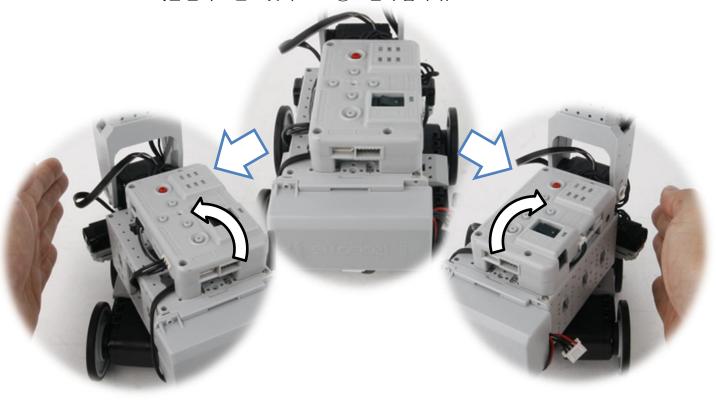


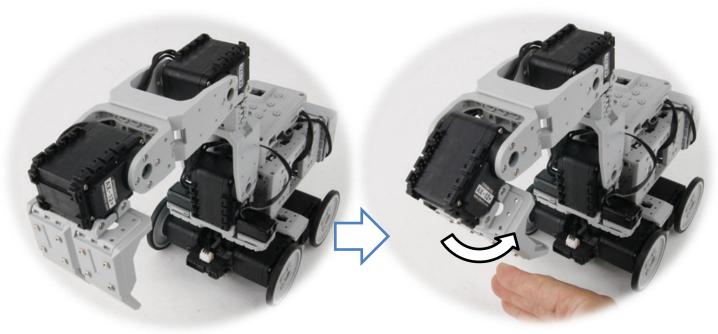
센서 동작 확인 모드

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.