

바이올로이드 프리미엄키트 아기사슴 조립서

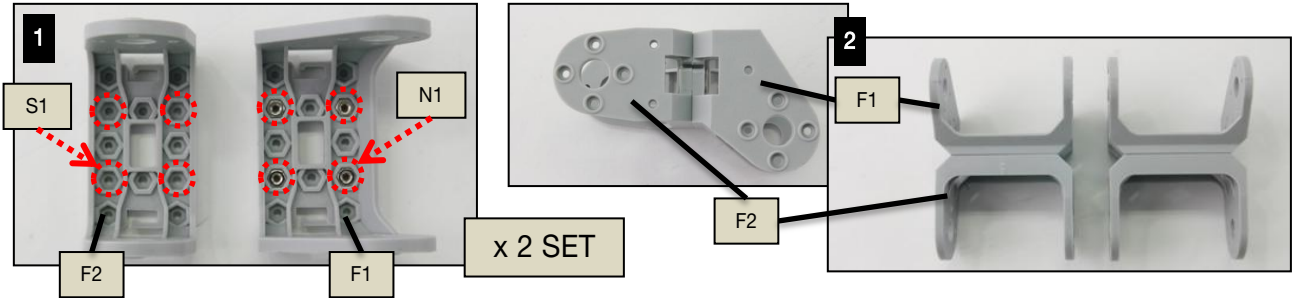


바이올로이드 아기사슴 조립 시작

STEP 1

F1, F2를 체결한다. (! x 2)

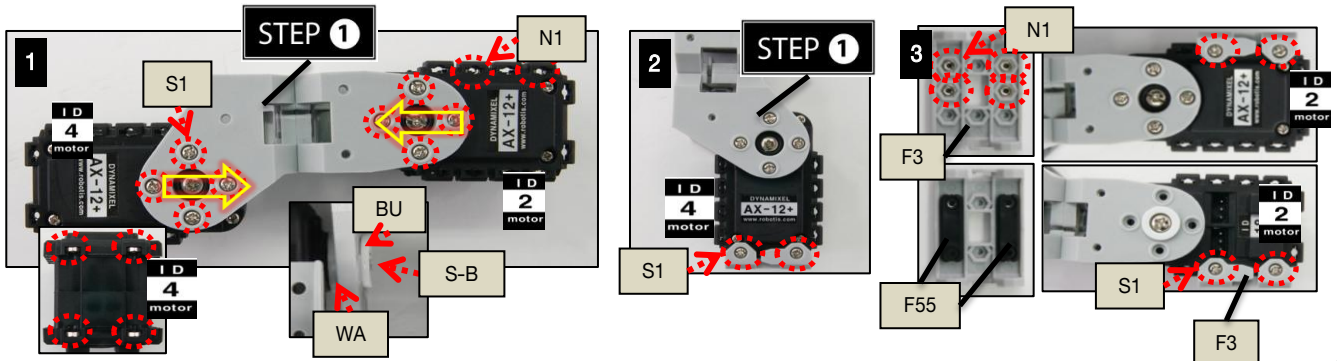
F1 x2 F2 x2 S1 x8 N1 x8



STEP 2

STEP①, ID2~5, F3, F55를 체결한다. (! 혼의치 주의, x 2)

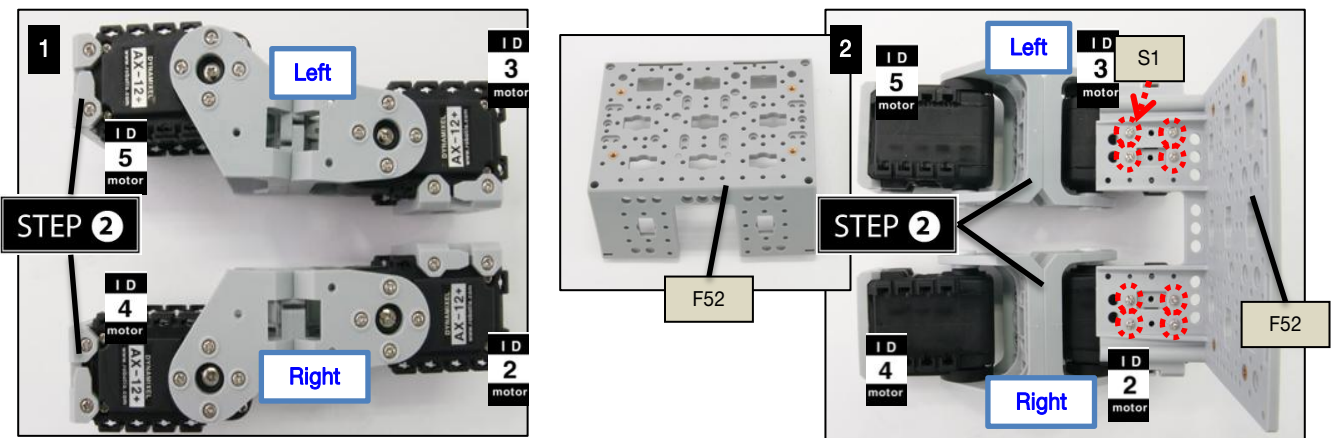
F3 x4 F55 x4 S1 x24 N1 x24 BU x4 WA x4 S-B x4



STEP 3

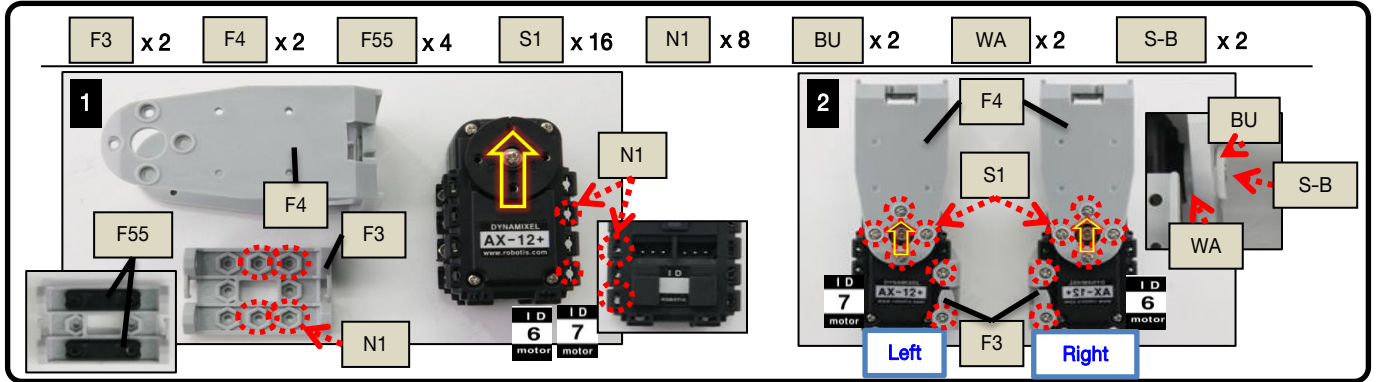
STEP②, F52를 체결한다.

F52 x1 S1 x8



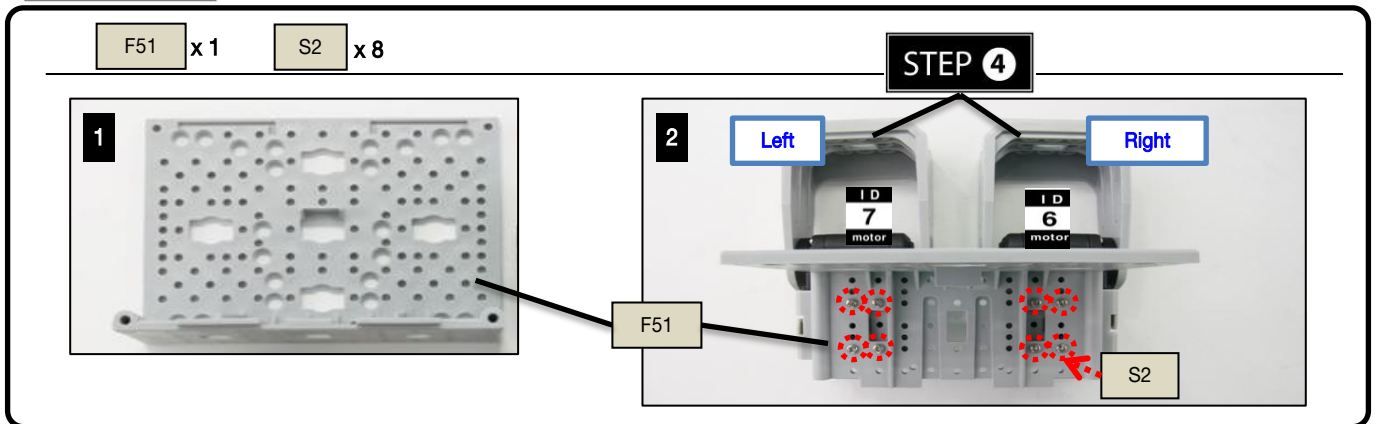
STEP 4

ID6, 7, F3, F4, F55를 체결한다.(! 혼 위치 주의)



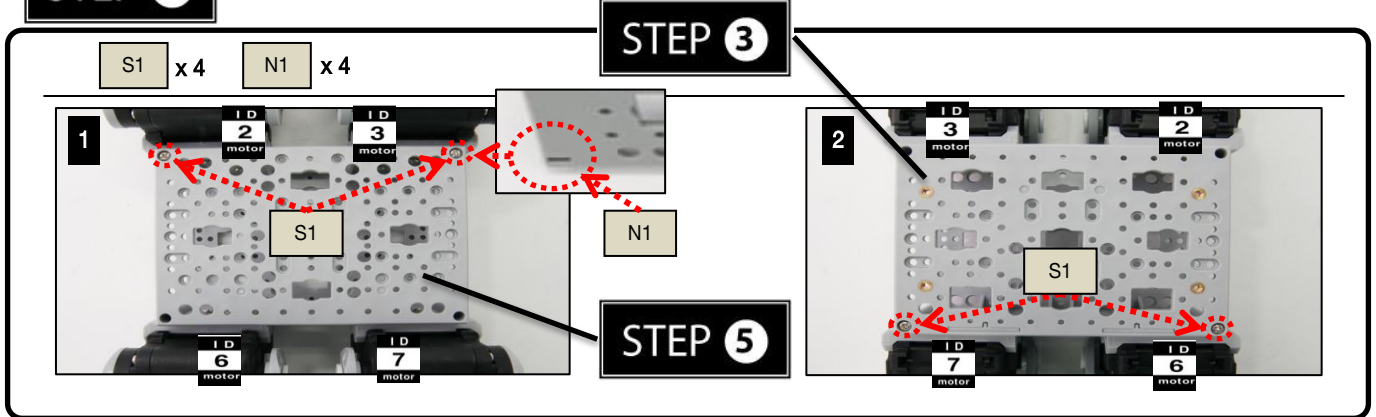
STEP 5

STEP ④, F51을 체결한다.



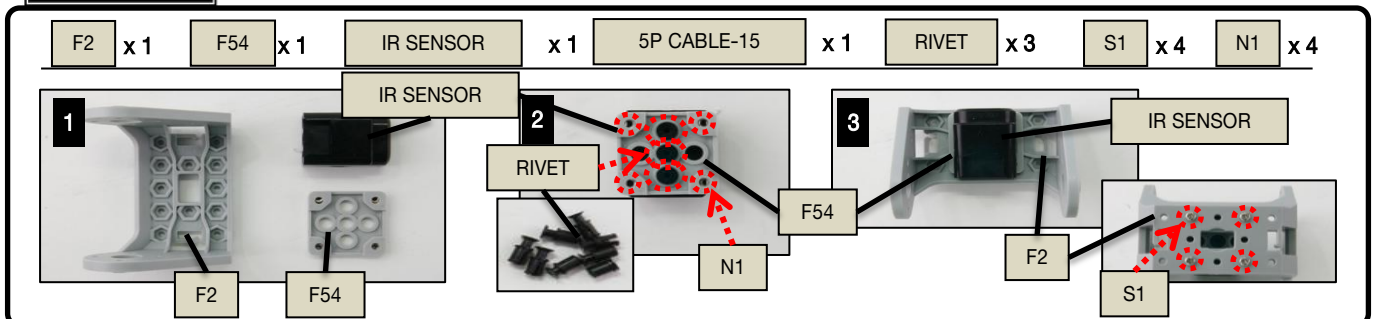
STEP 6

STEP ③, ⑤를 체결한다.



STEP 7

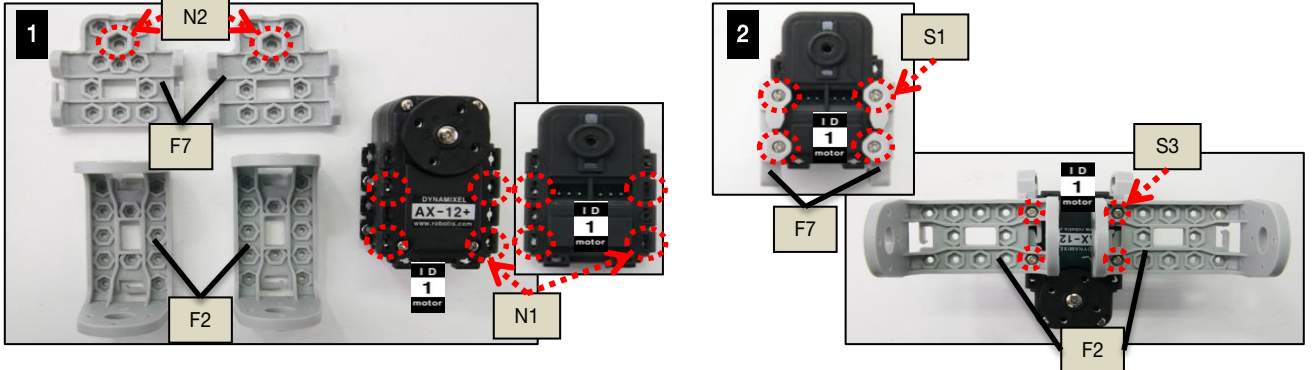
F2, F54, IR SENSOR를 체결한다.



STEP 8

ID1, F2, F7을 체결한다.

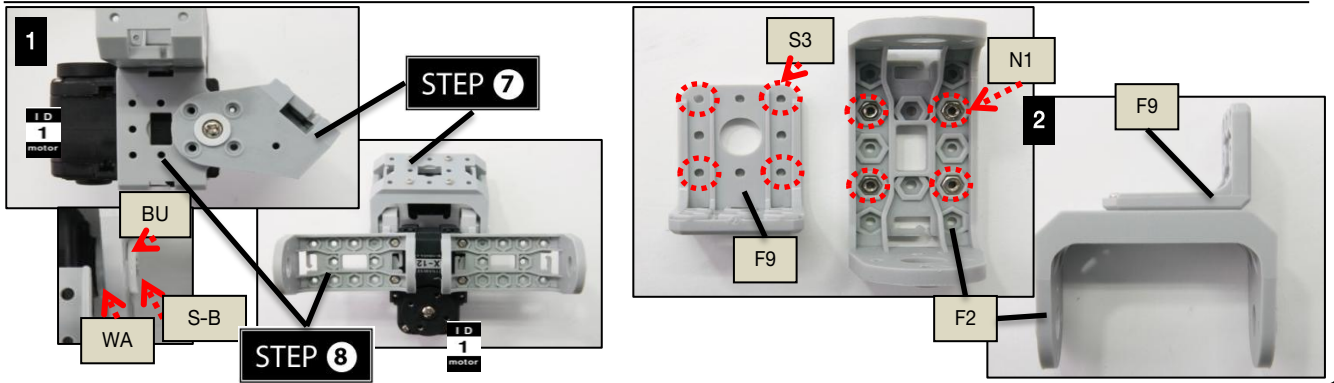
F2 x2 F7 x2 S1 x4 S3 x4 N1 x8 N2 x2



STEP 9

STEP ⑦, ⑧, F2, F9를 체결한다.

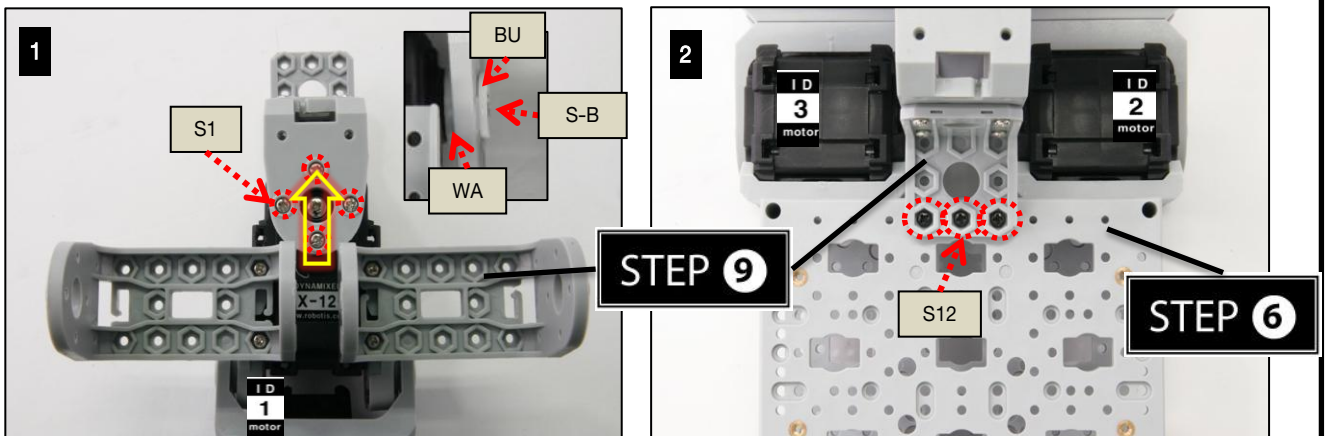
F2 x1 F9 x1 BU x2 WA x2 S-B x2 S3 x4 N1 x4



STEP 10

STEP ⑥, ⑨를 체결한다.(! 혼 위치 주의)

BU x1 WA x1 S-B x1 S1 x4 S12 x3

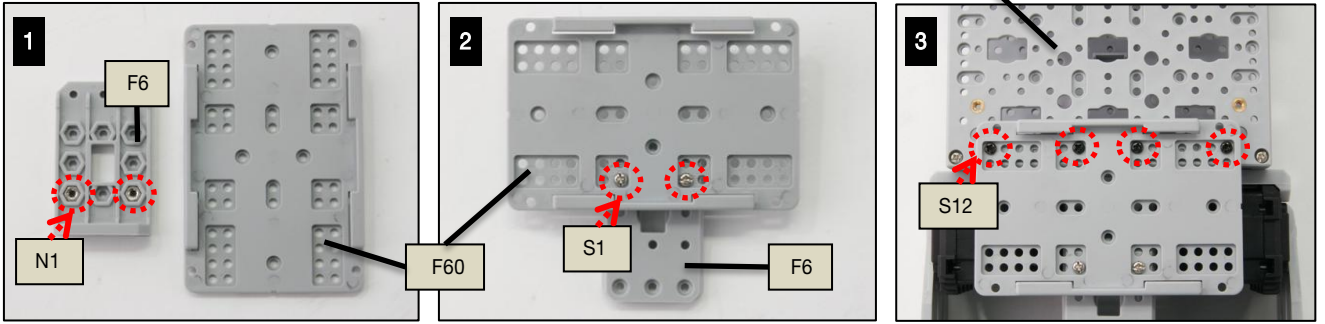


STEP 11

F6, F60, STEP⑩을 체결한다.

F6 x1 F60 x1 S1 x2 S12 x4 N1 x2

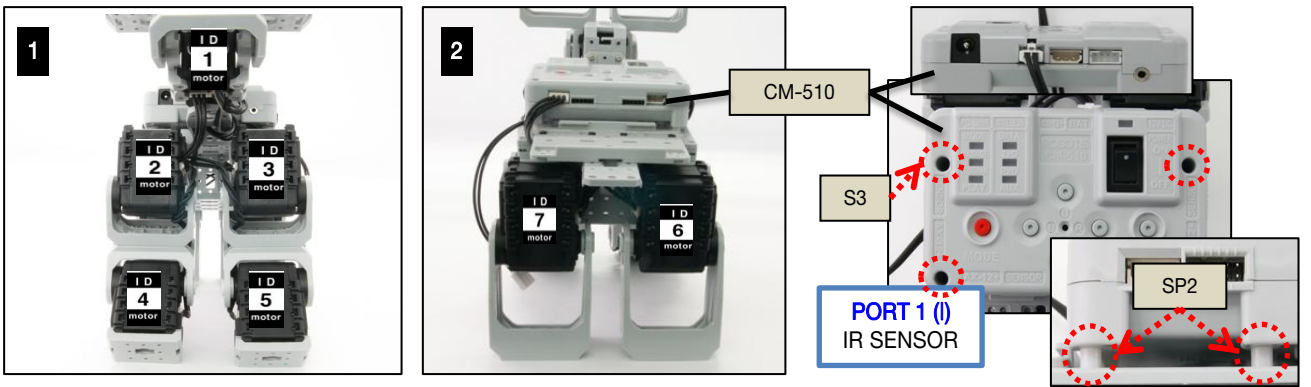
STEP 10



STEP 12

CABLE-6를 이용하여 ID6와 ID7 를 연결한다.
 CABLE-10를 이용하여 ID3와 ID1, ID7과 CM-510을 연결한다.
 CABLE-14를 이용하여 ID1와 CM-510을 연결한다.
 CABLE-18를 이용하여 ID4와 ID2, ID3와 ID5, ID2와 CM-510에 연결한다.
 5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR를 CM-510의 포트에 연결한다.
 (: CM-510 1번 포트)

CABLE-6 x1 CABLE-10 x2 CABLE-14 x1 CABLE-18 x3
 CM-510 x1 CABLE-BAT x1 SP2 x4 S3 x4

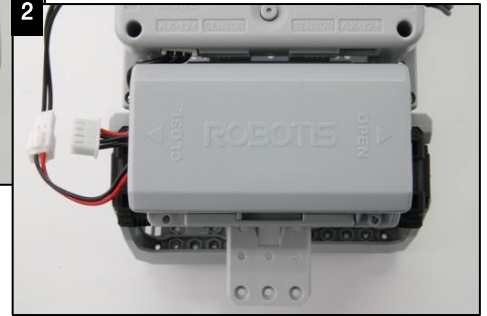
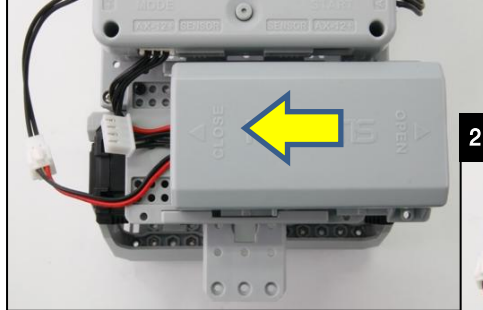
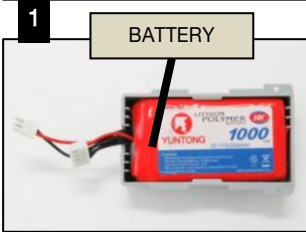


STEP 13

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

BATTERY

x 1



조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

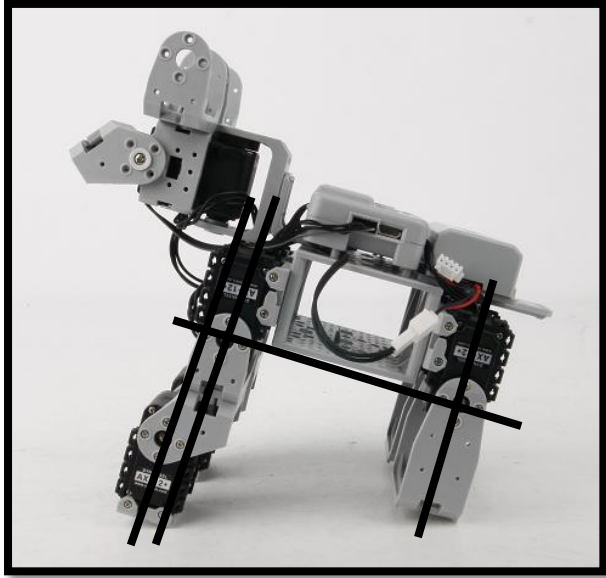
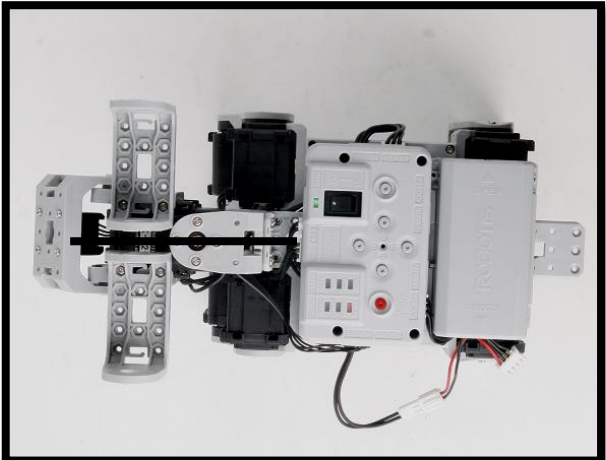
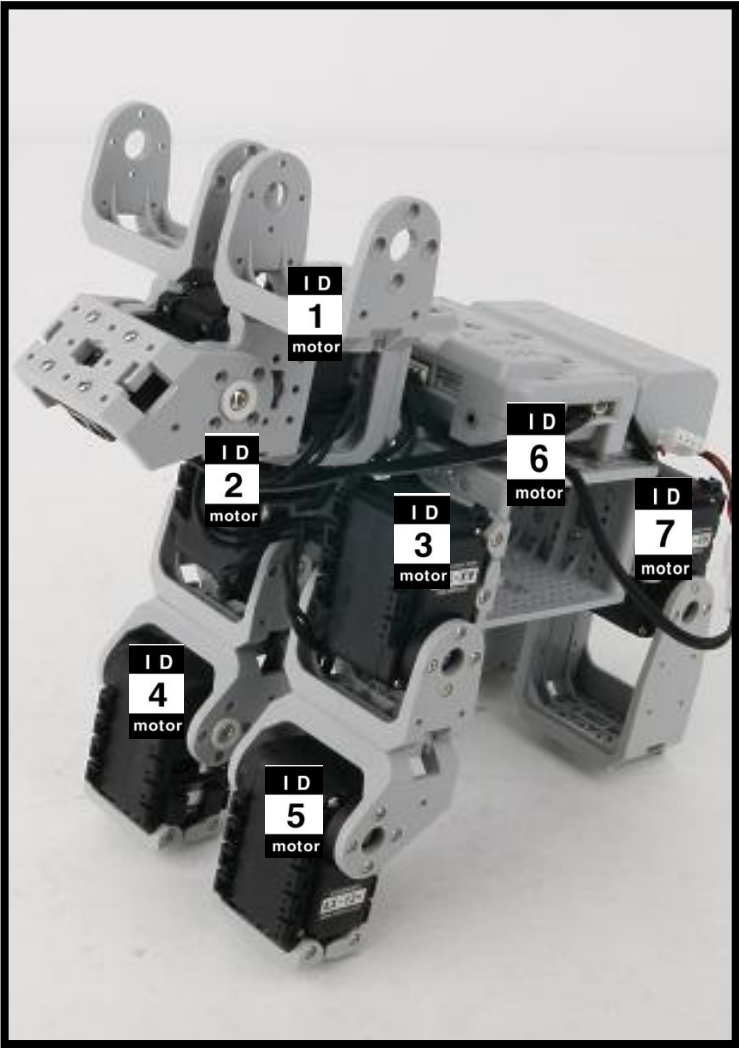
조립 확인 프로그램 실행하기

로봇을 PLAY 모드 에 놓고, D 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 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.

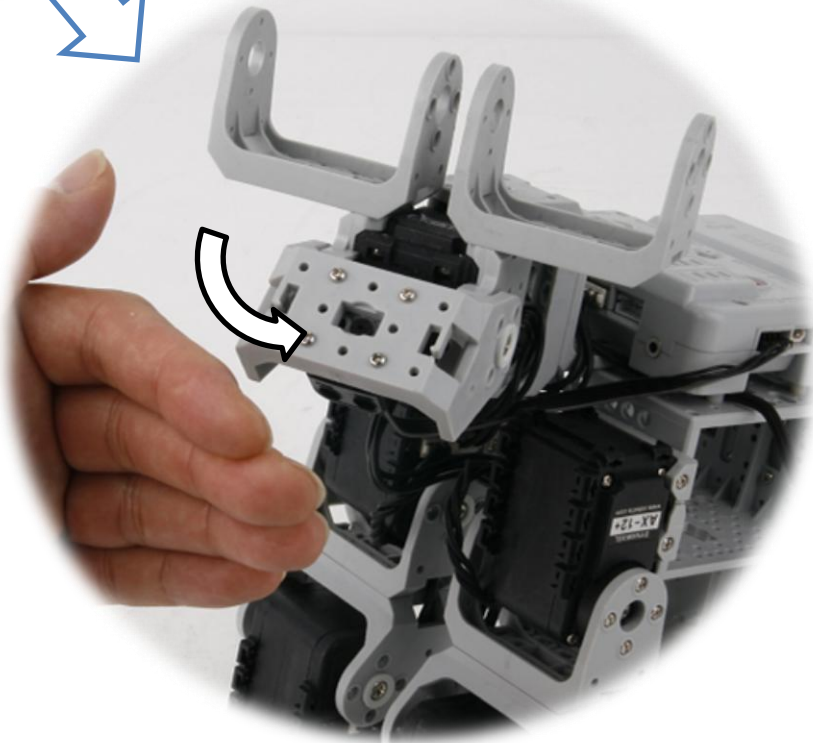
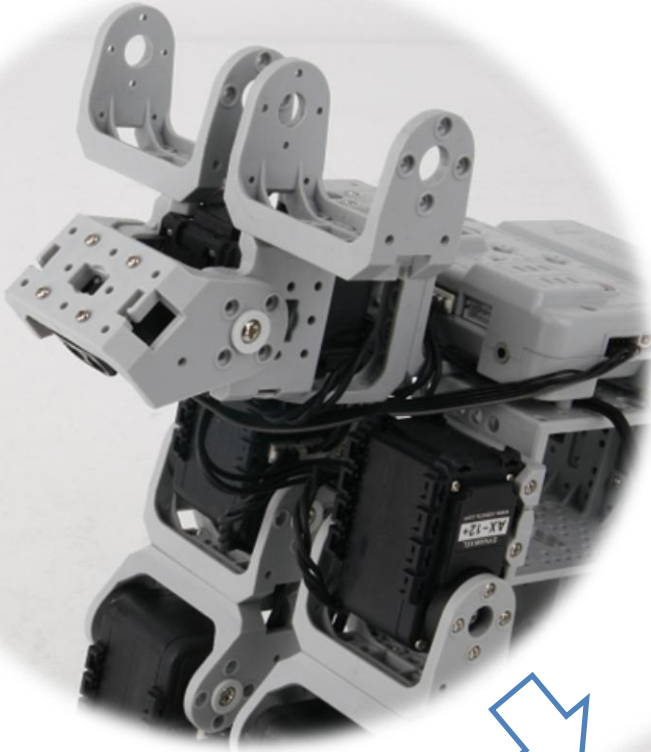


STEP 3

센서 동작 확인 모드

STEP②에서 R 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.