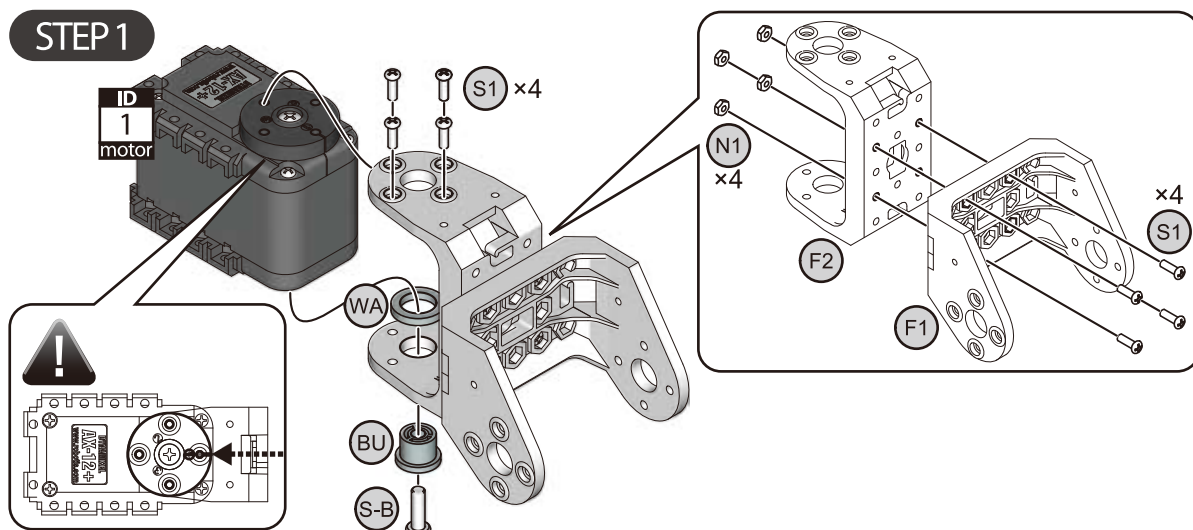


# BIOLOID

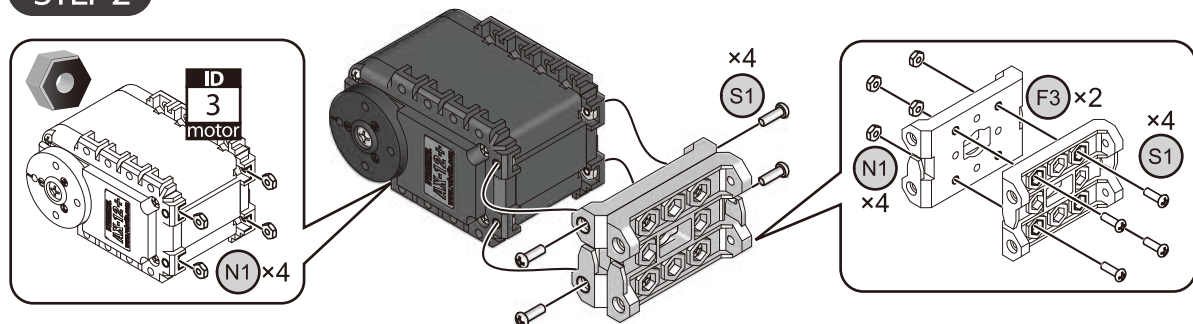
## Spider



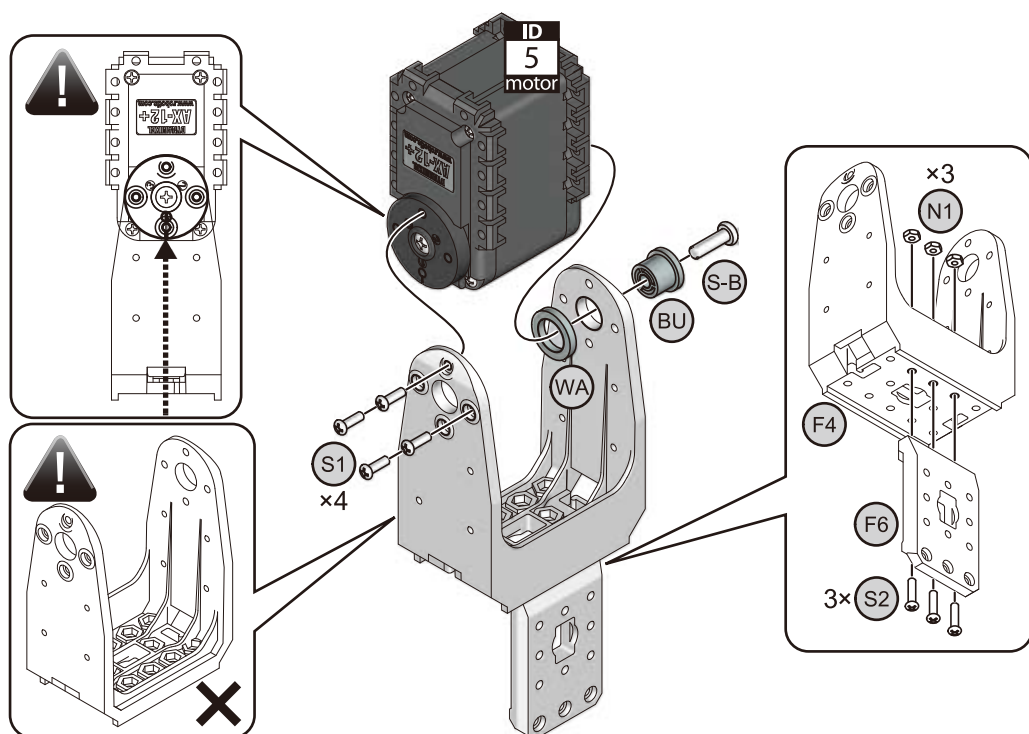
ID  
1  
motor



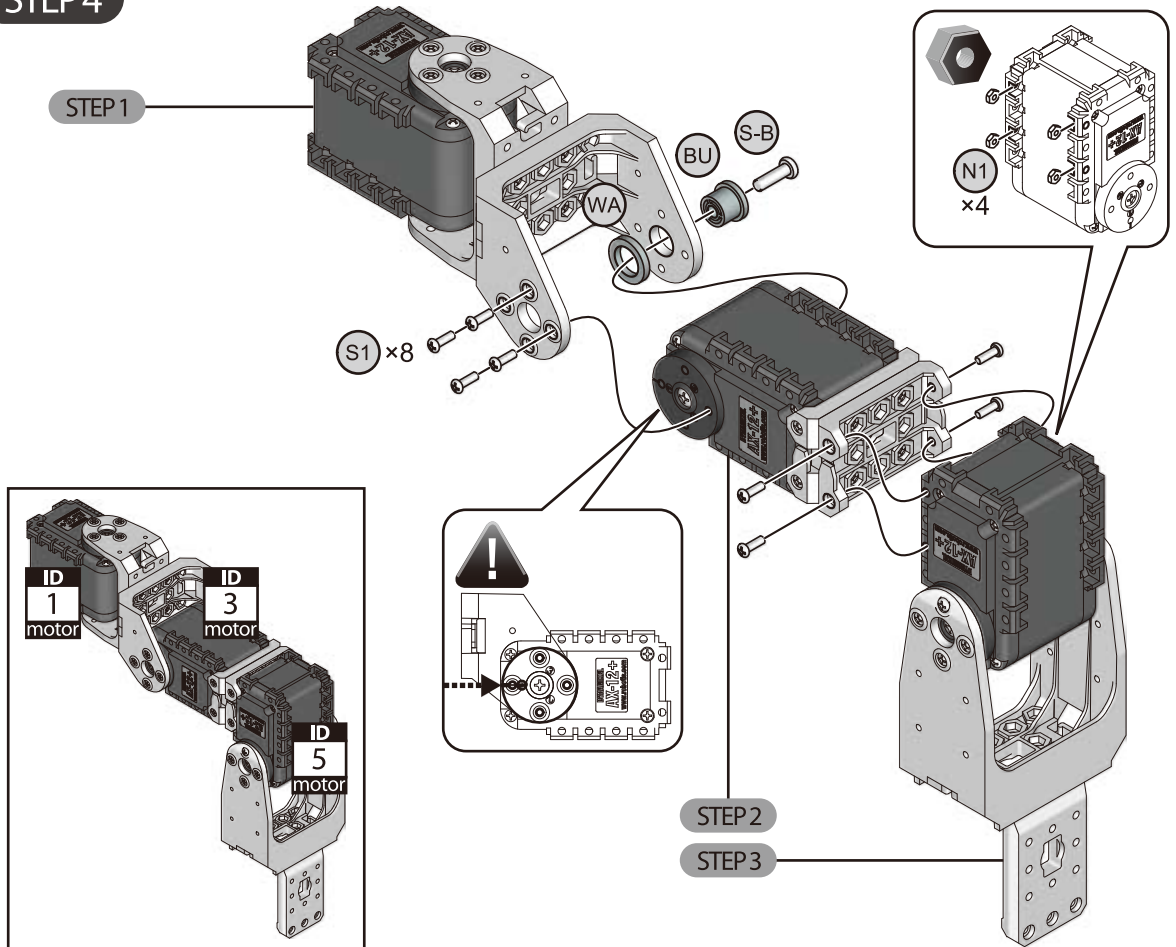
ID  
3  
motor



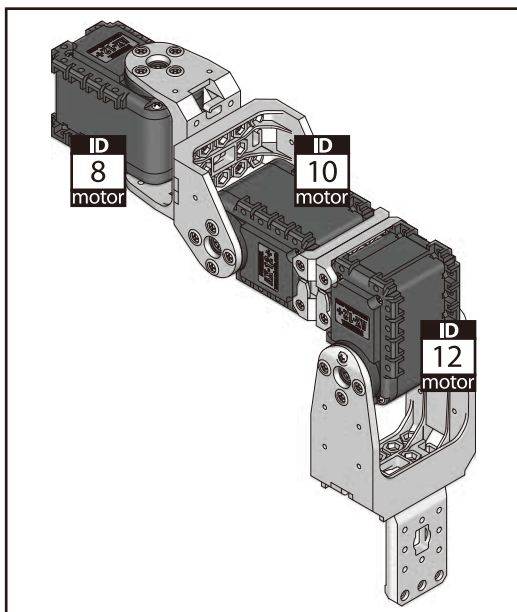
ID  
5  
motor



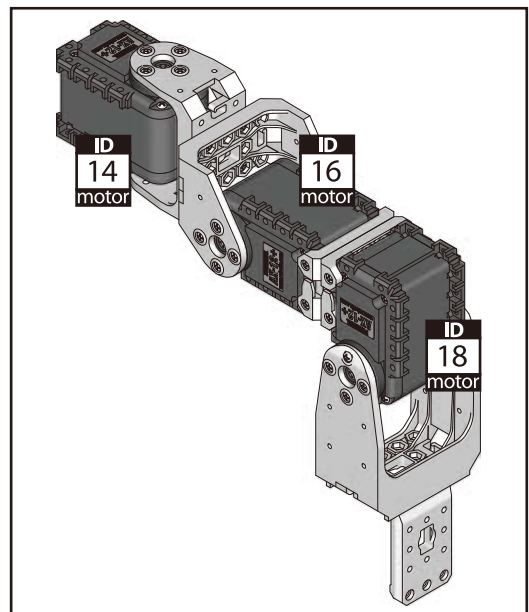
## STEP 4



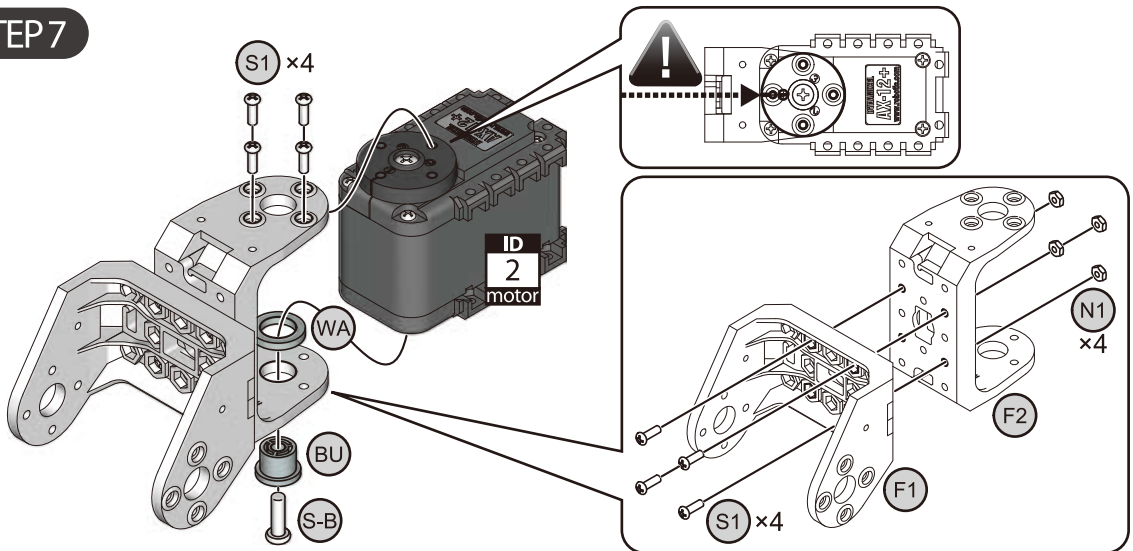
## STEP 5



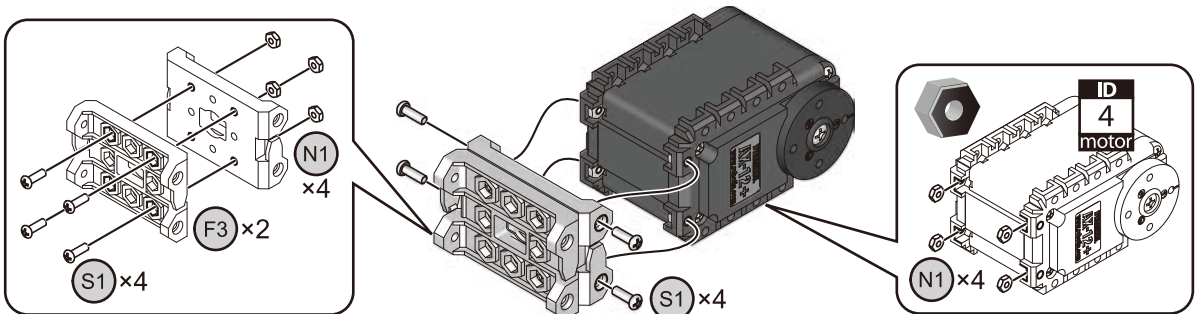
## STEP 6



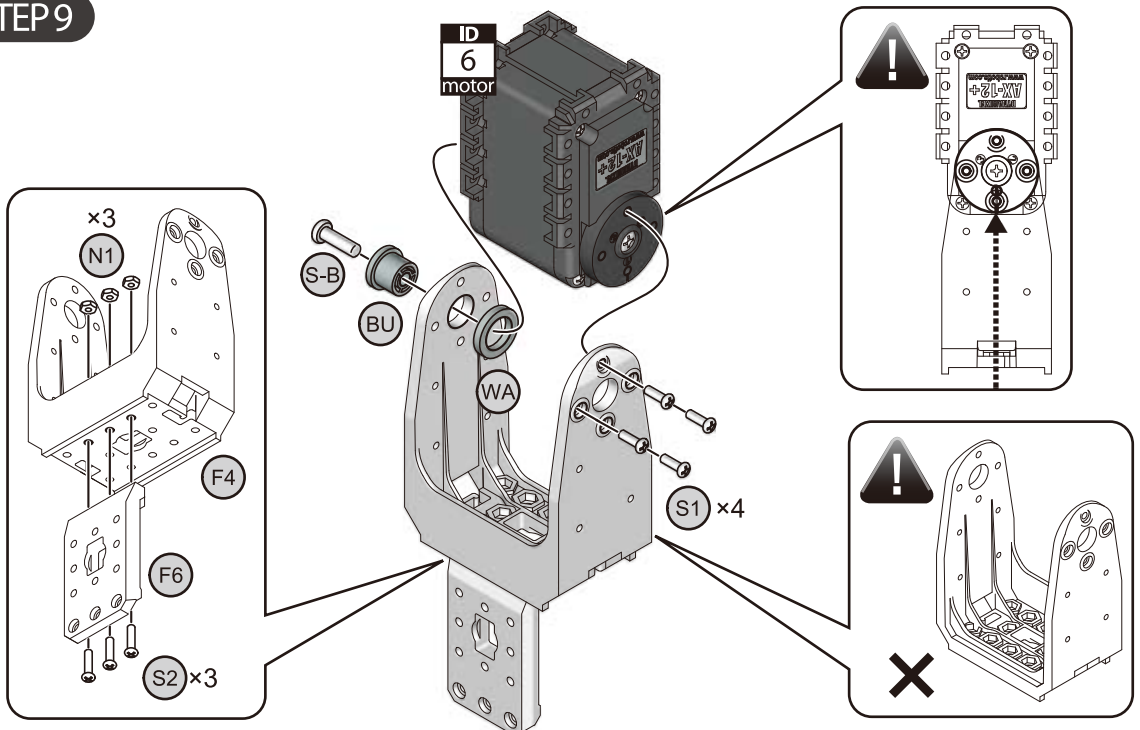
## STEP 7



## STEP 8

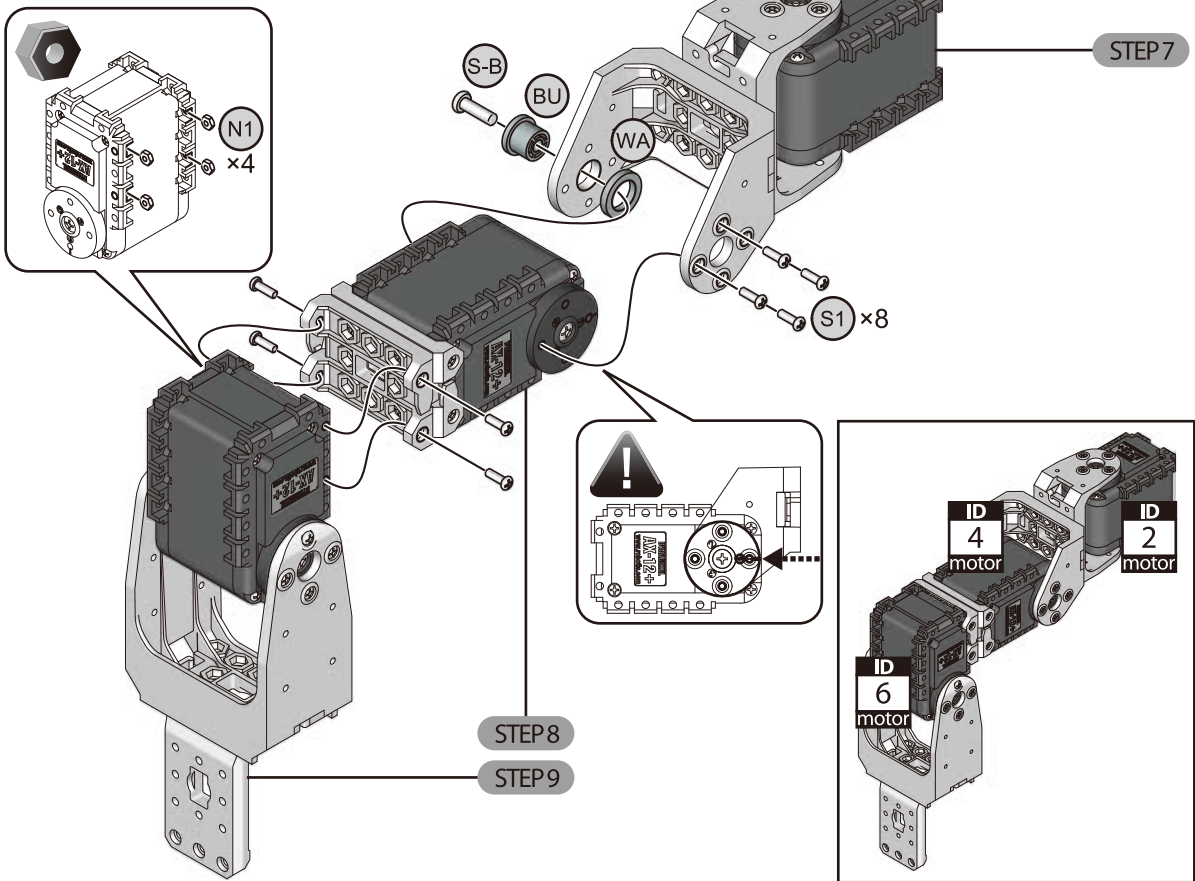


## STEP 9

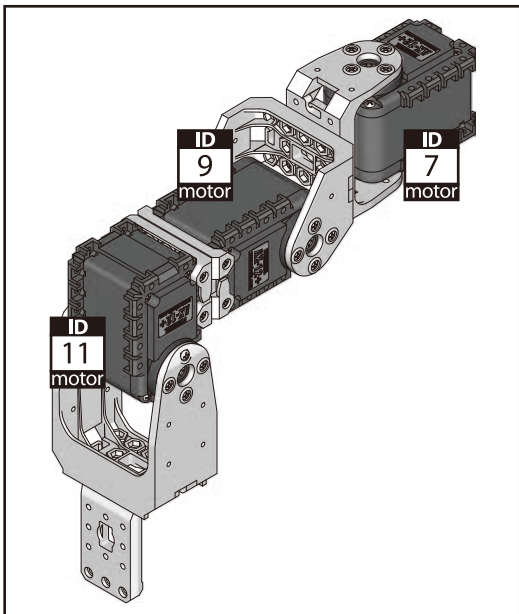




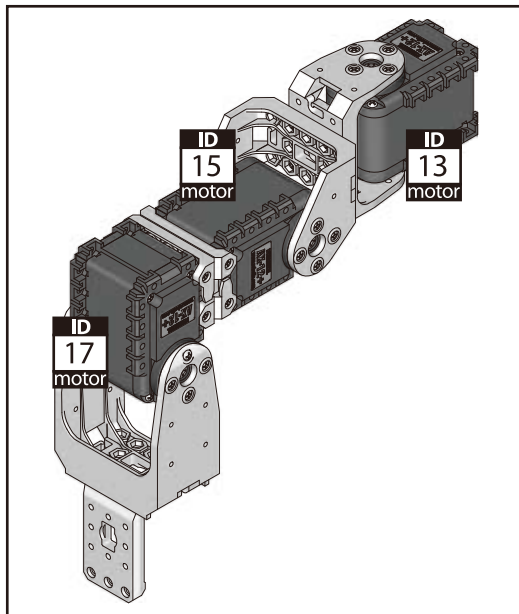
STEP 10



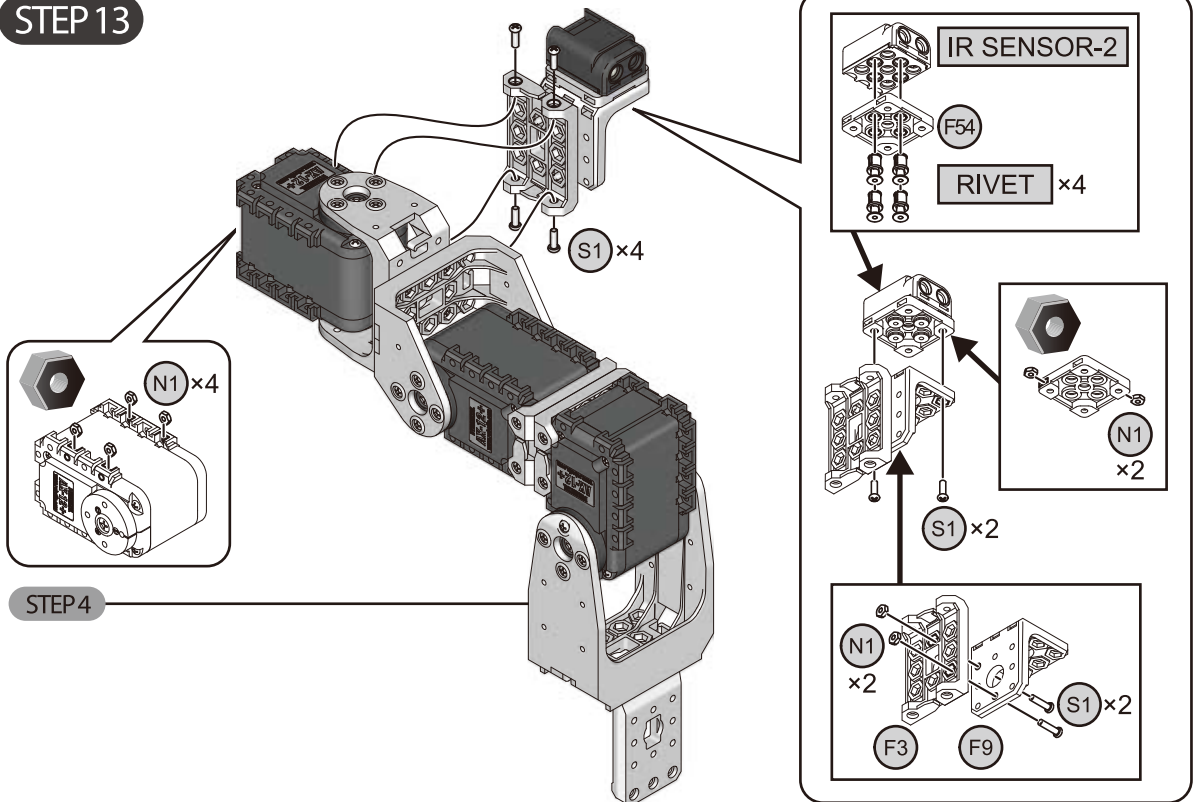
STEP 11



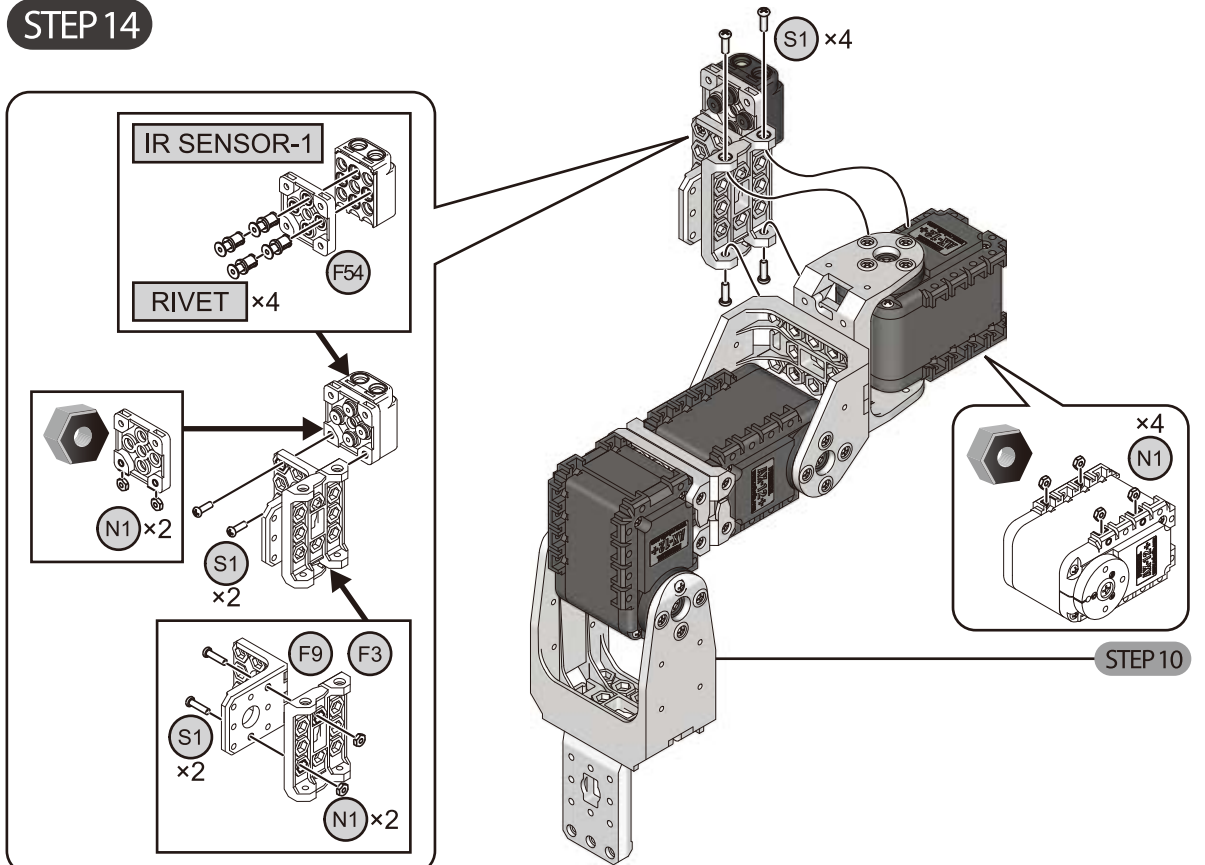
STEP 12



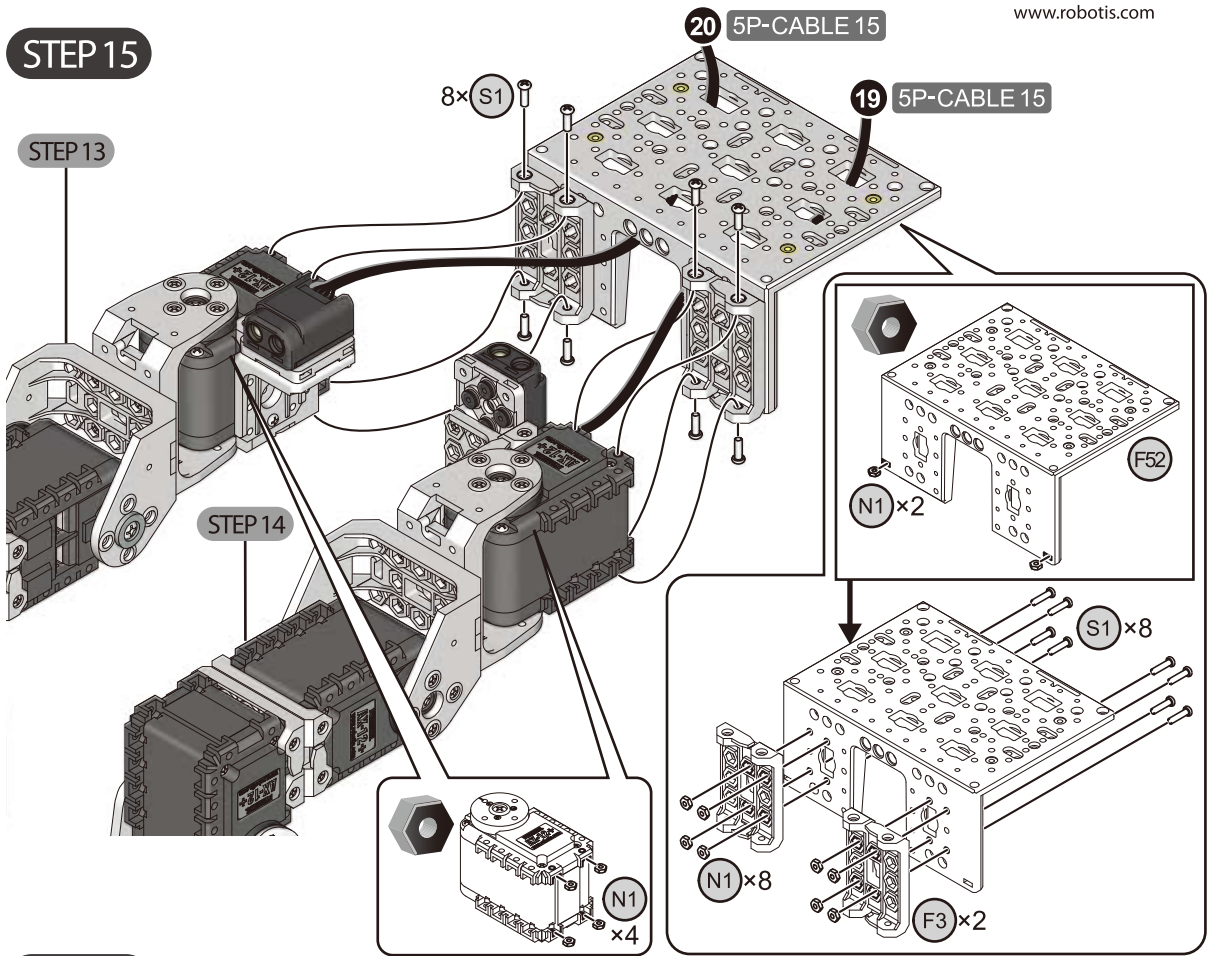
## STEP 13



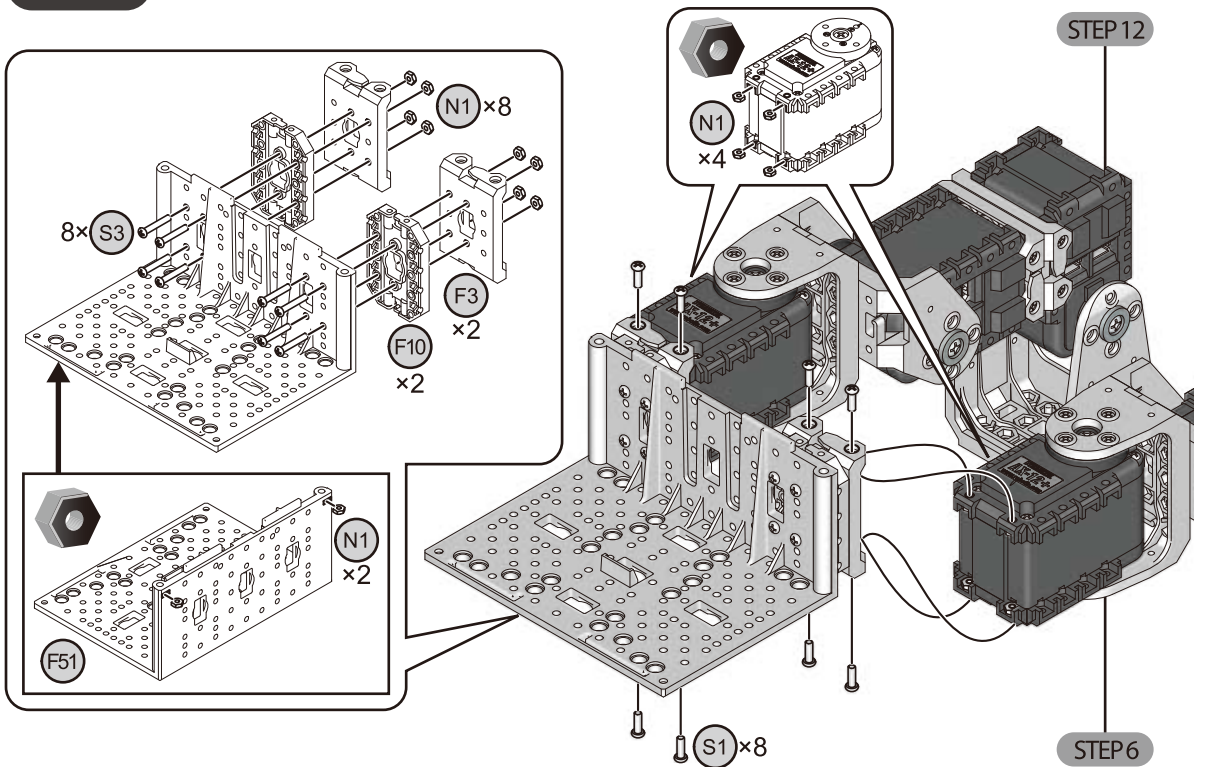
## STEP 14



## STEP 15

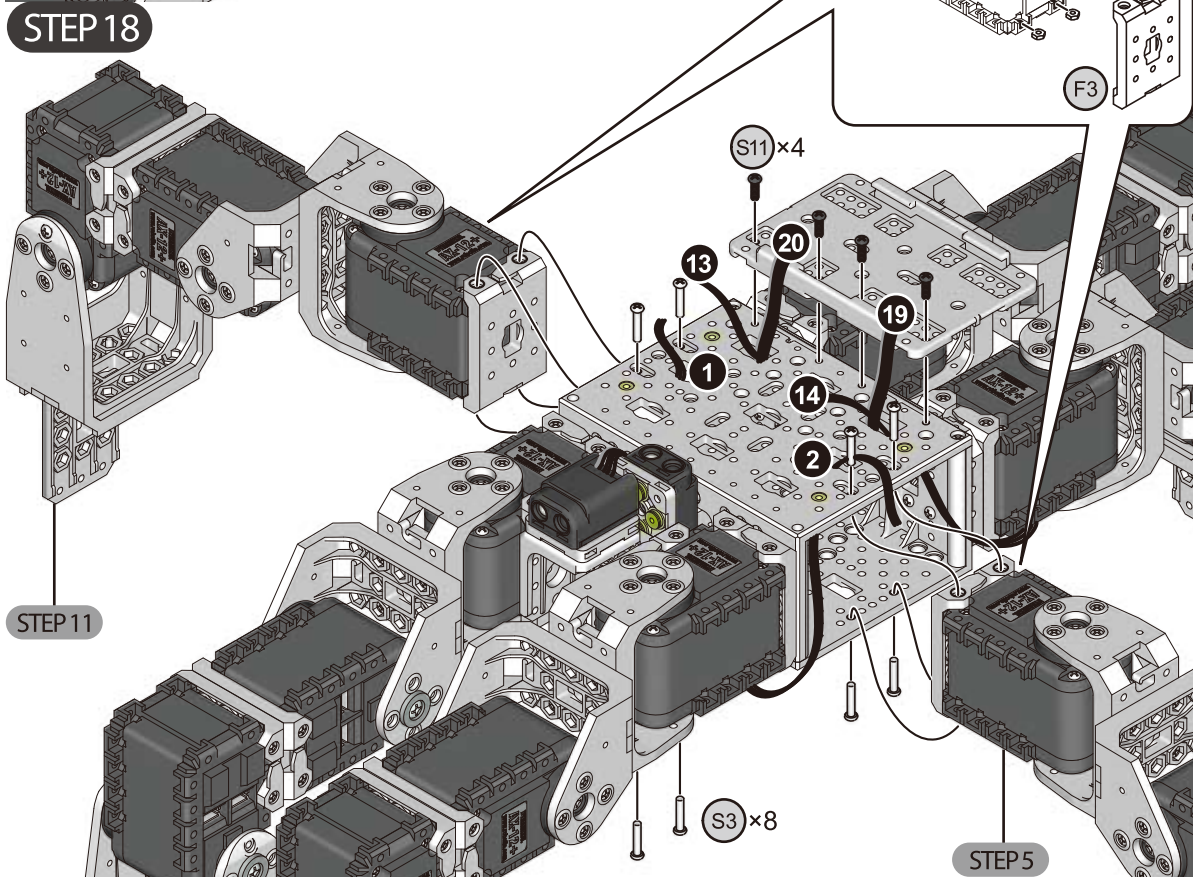
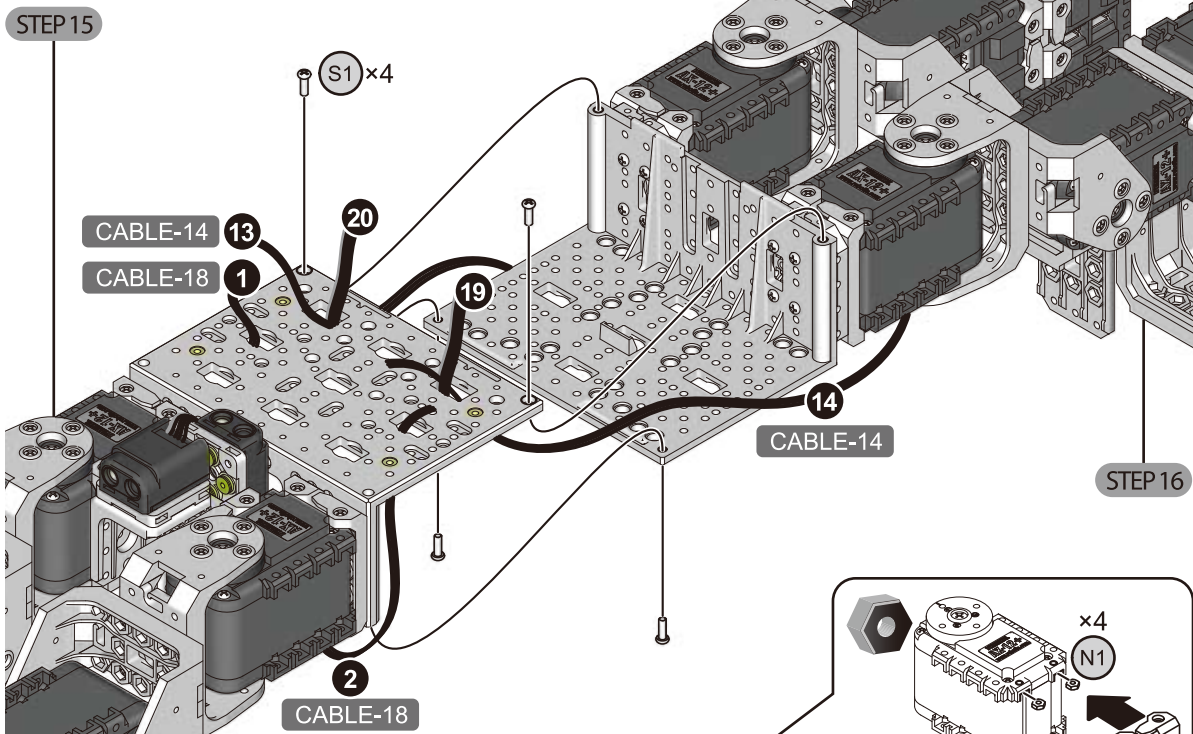


## STEP 16



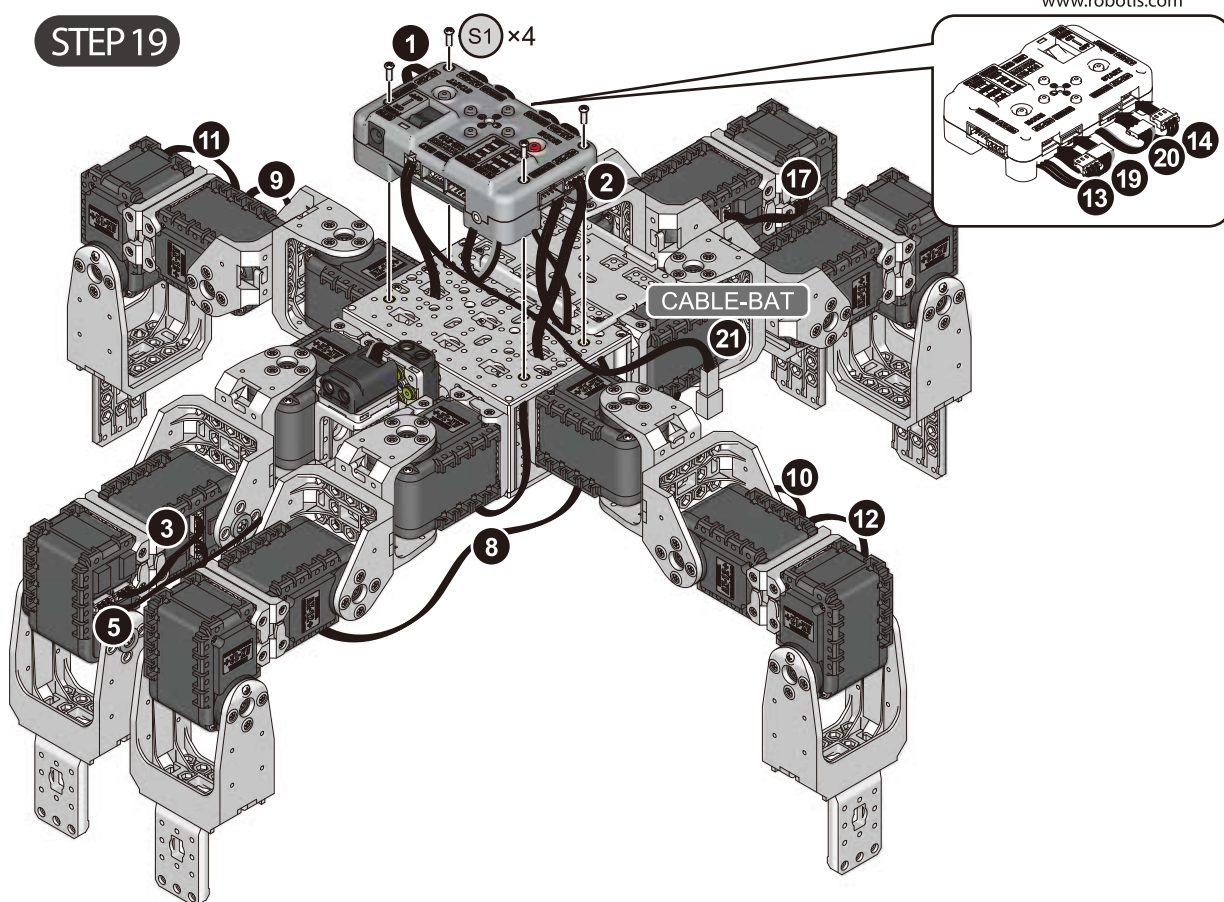


**STEP 17**





## STEP 19



ID 1 motor	◀ 1 CABLE-18 ▶	CM-510
ID 2 motor	◀ 2 CABLE-18 ▶	CM-510
ID 3 motor	◀ 3 CABLE-6 ▶	ID 5 motor
ID 4 motor	◀ 4 CABLE-6 ▶	ID 6 motor
ID 5 motor	◀ 5 CABLE-20 ▶	ID 1 motor
ID 6 motor	◀ 6 CABLE-20 ▶	ID 2 motor
ID 7 motor	◀ 7 CABLE-20 ▶	ID 3 motor
ID 8 motor	◀ 8 CABLE-20 ▶	ID 4 motor
ID 9 motor	◀ 9 CABLE-14 ▶	ID 7 motor
ID 10 motor	◀ 10 CABLE-14 ▶	ID 8 motor

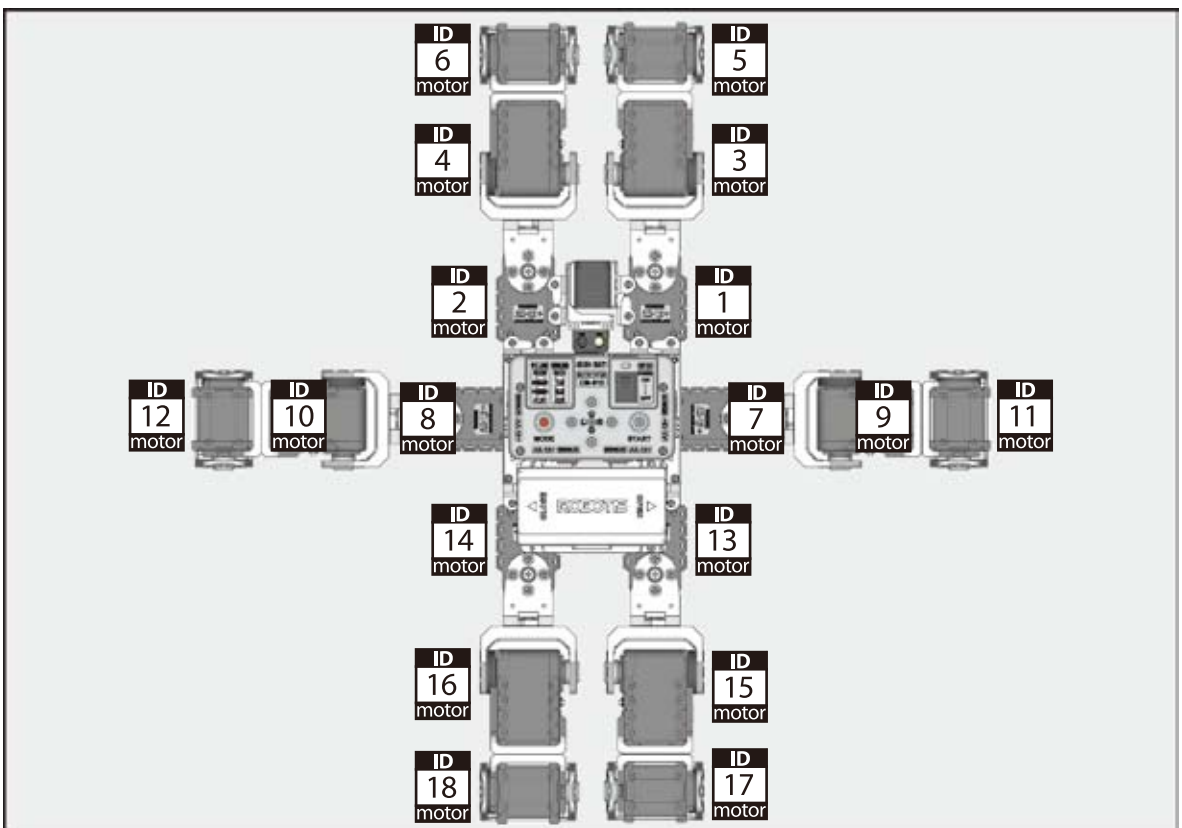
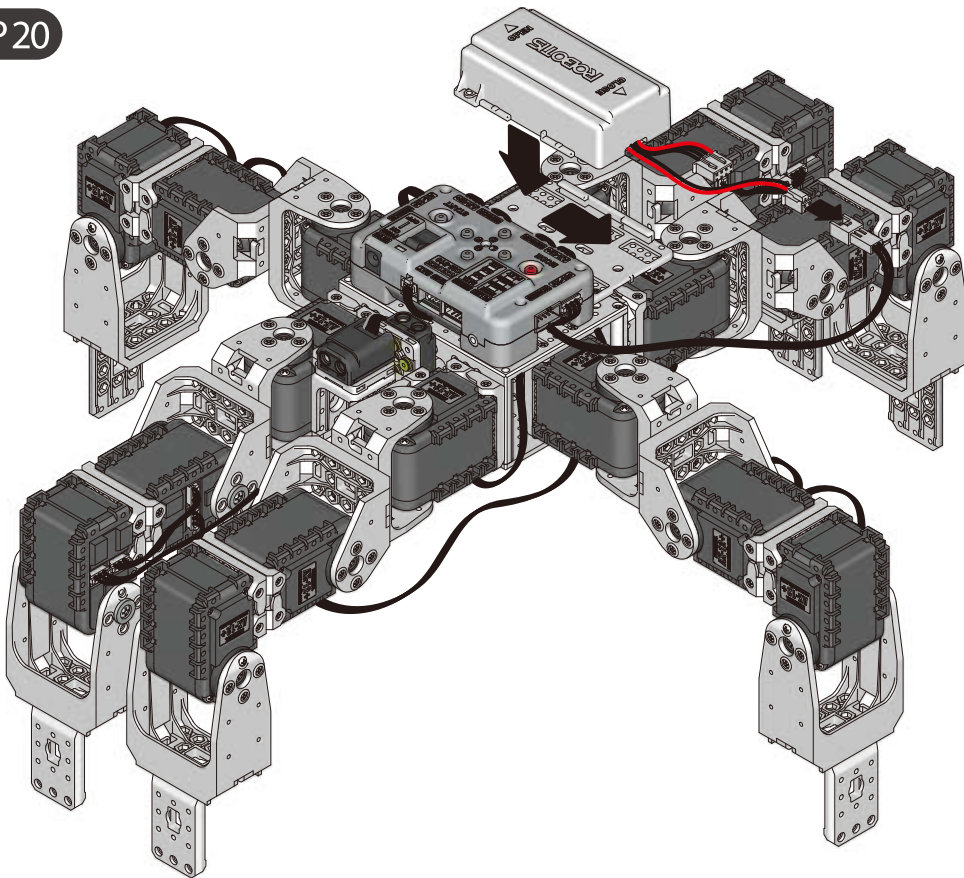
ID 11 motor	◀ 11 CABLE-6 ▶	ID 9 motor
ID 12 motor	◀ 12 CABLE-6 ▶	ID 10 motor
ID 13 motor	◀ 13 CABLE-14 ▶	CM-510
ID 14 motor	◀ 14 CABLE-14 ▶	CM-510
ID 15 motor	◀ 15 CABLE-14 ▶	ID 13 motor
ID 16 motor	◀ 16 CABLE-14 ▶	ID 14 motor
ID 17 motor	◀ 17 CABLE-6 ▶	ID 15 motor
ID 18 motor	◀ 18 CABLE-6 ▶	ID 16 motor

IR SENSOR-1 ◀ 19 5P-CABLE 15 ▶ CM-510 PORT 3

IR SENSOR-2 ◀ 20 5P-CABLE 15 ▶ CM-510 PORT 4

CM-510 ◀ 21 CABLE-BAT ▶ BAT

## STEP 20



## 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.

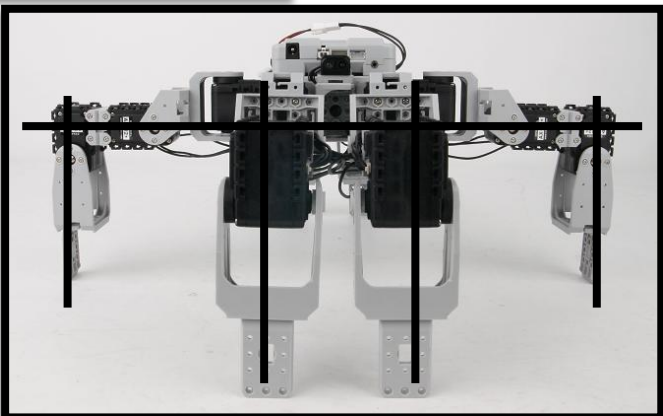
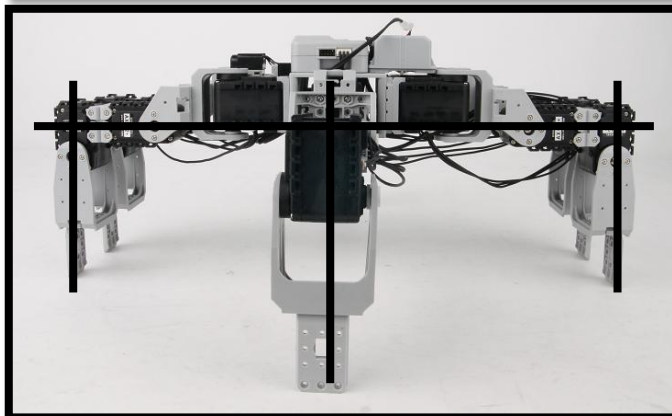
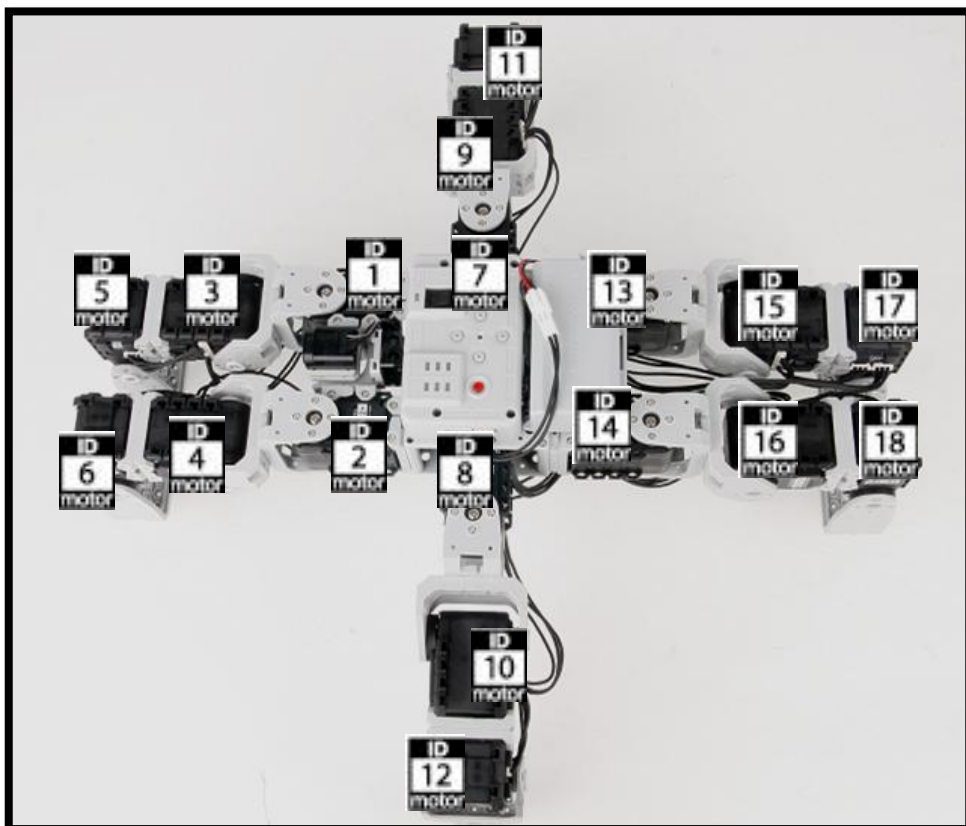
### STEP 2

#### 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.



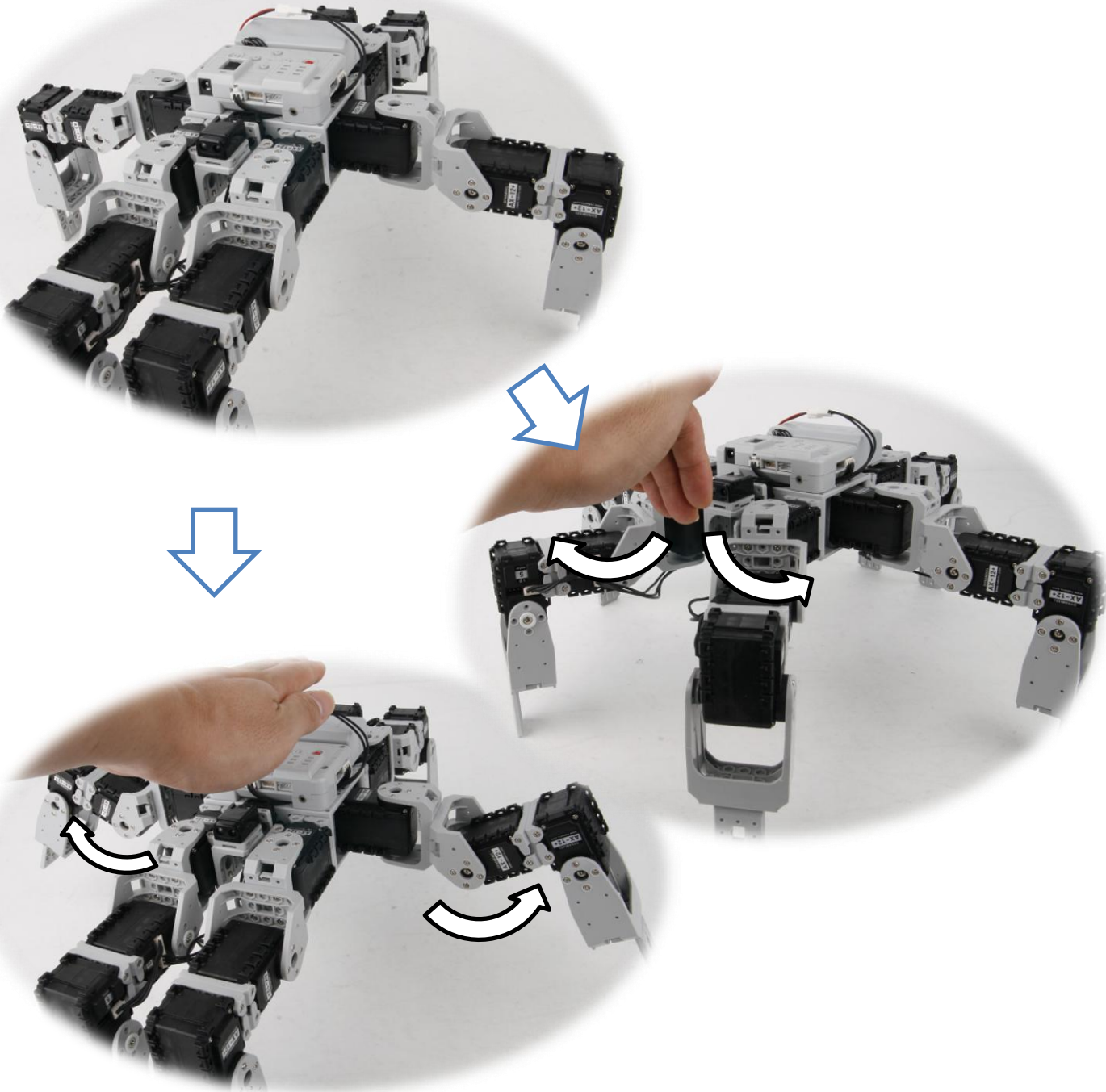


**STEP 3**

**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.