

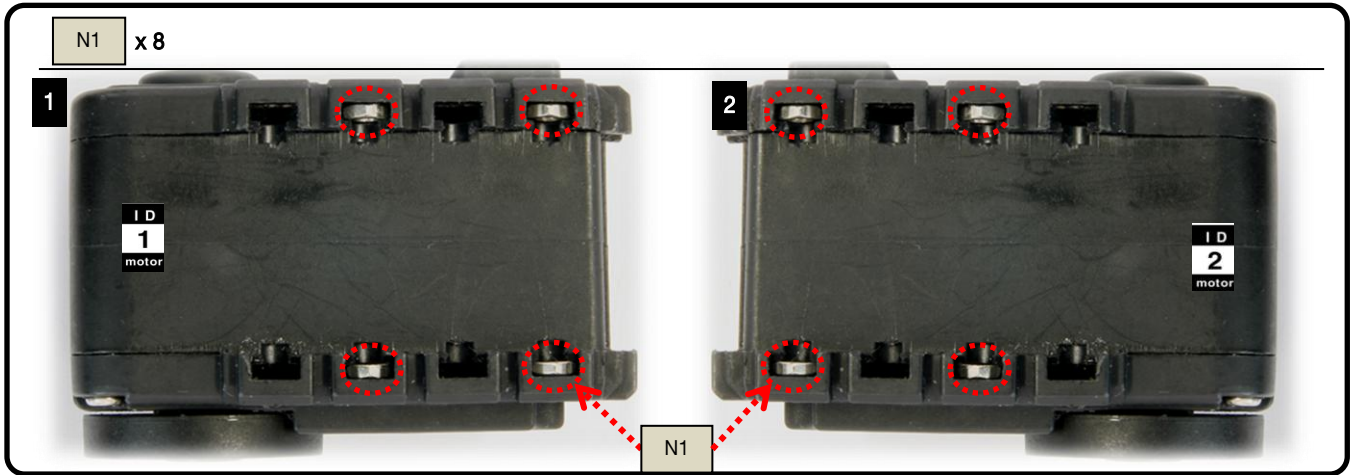
바이올로이드 프리미엄키트 라인트레이서 조립서



바이올로이드 라인트레이서 조립 시작

STEP 1

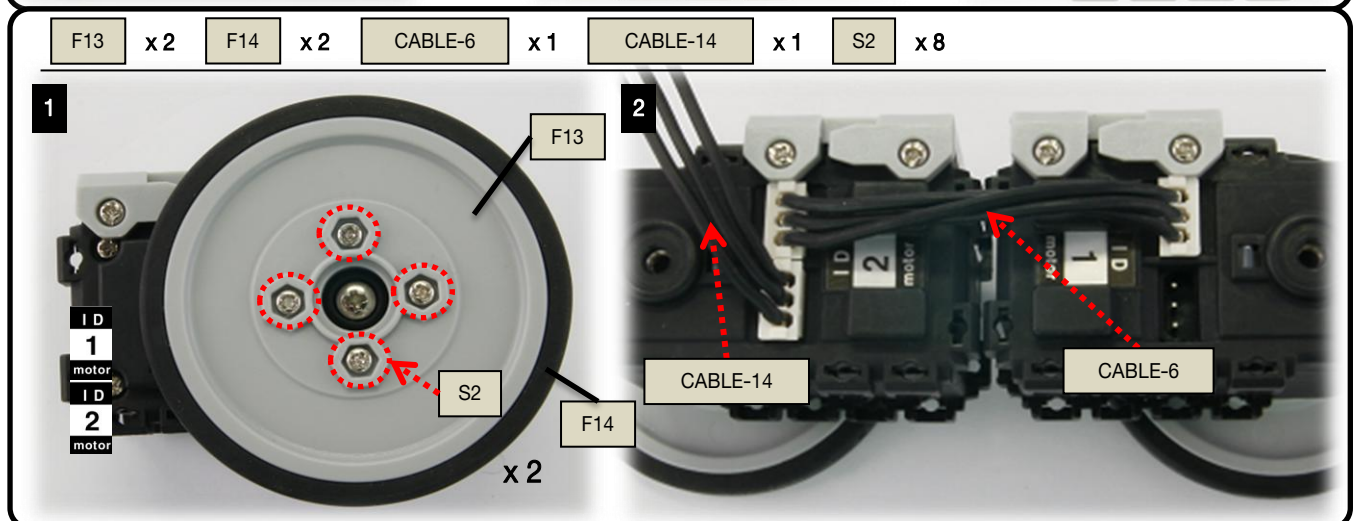
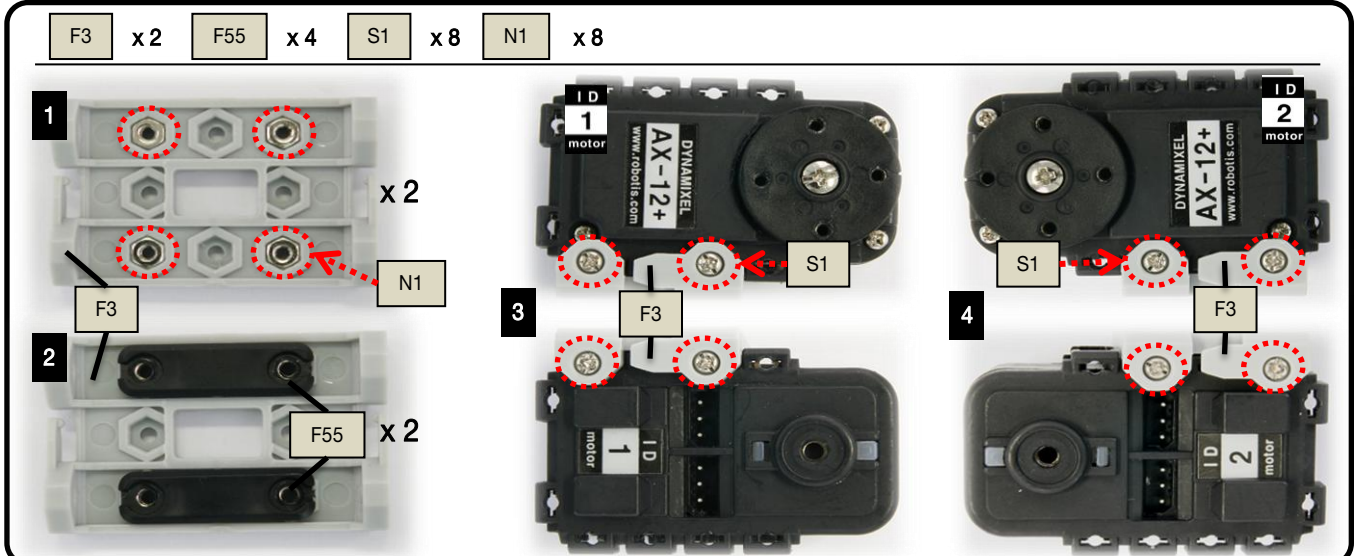
ID1, 2에 N1을 삽입한다.



STEP 2

STEP ①, F3, F55를 체결한다. F13, F14를 체결한다.

CABLE-6을 이용하여 ID1과 ID2를 연결한다. CABLE-14을 이용하여 ID2에 연결한다.



STEP 3

F54, IR SENSER를 체결한다.

F54

x 2

IR SENSER

x 2

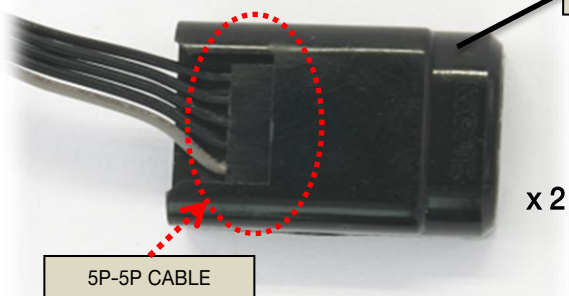
RIVET

x 6

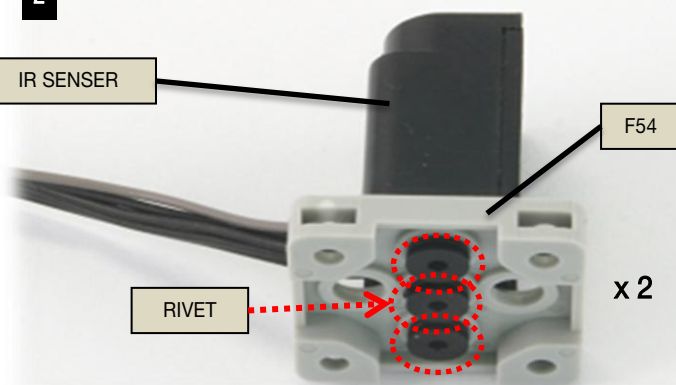
5P-5P CABLE

x 2

1



2



STEP 4

F9, BU, WA를 체결한다.

F9

x 2

BU

x 1

WA

x 3

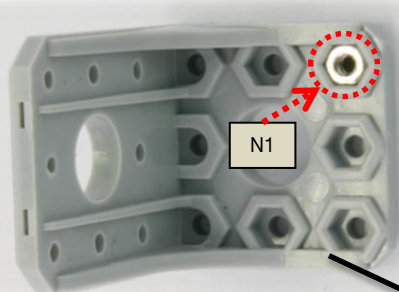
S5

x 1

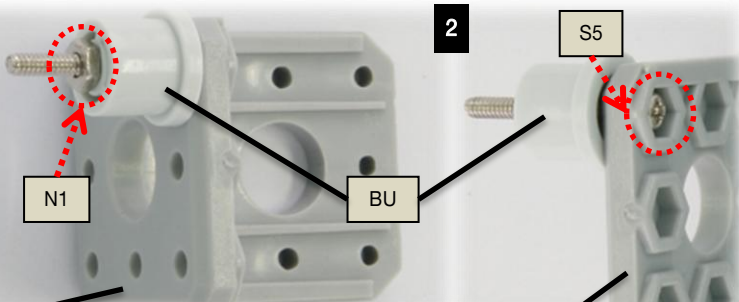
N1

x 2

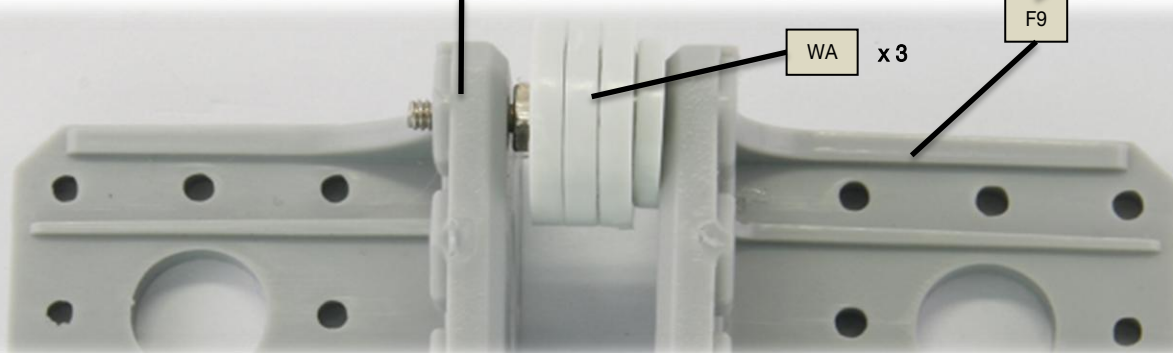
1



2



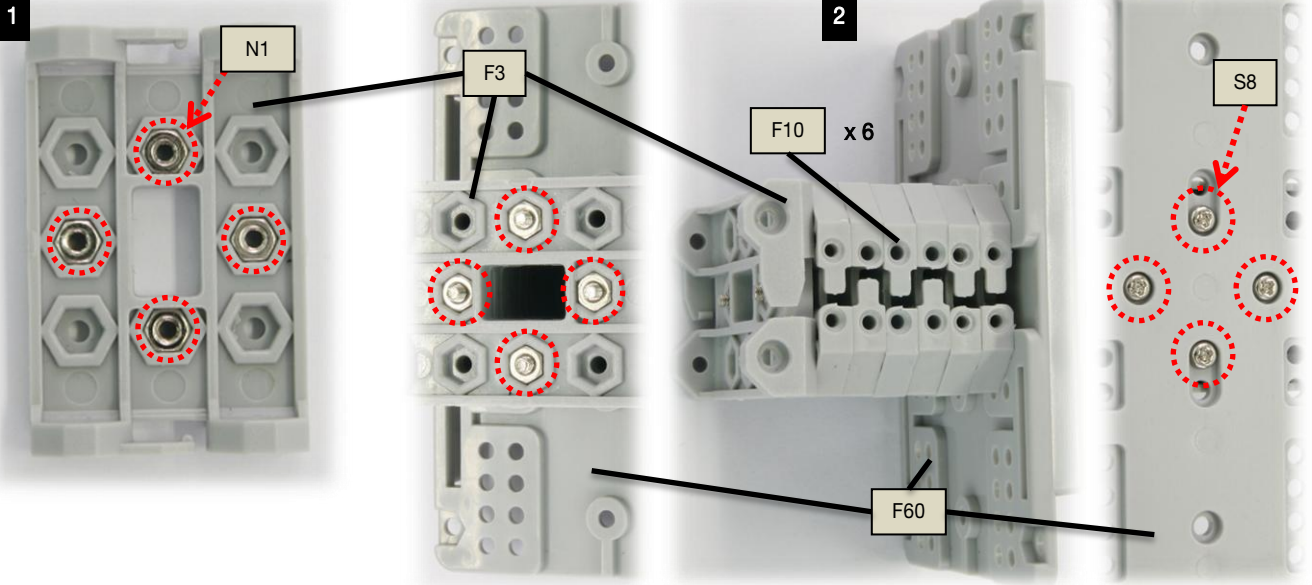
3



STEP 5

F3, F10, F60을 체결한다.

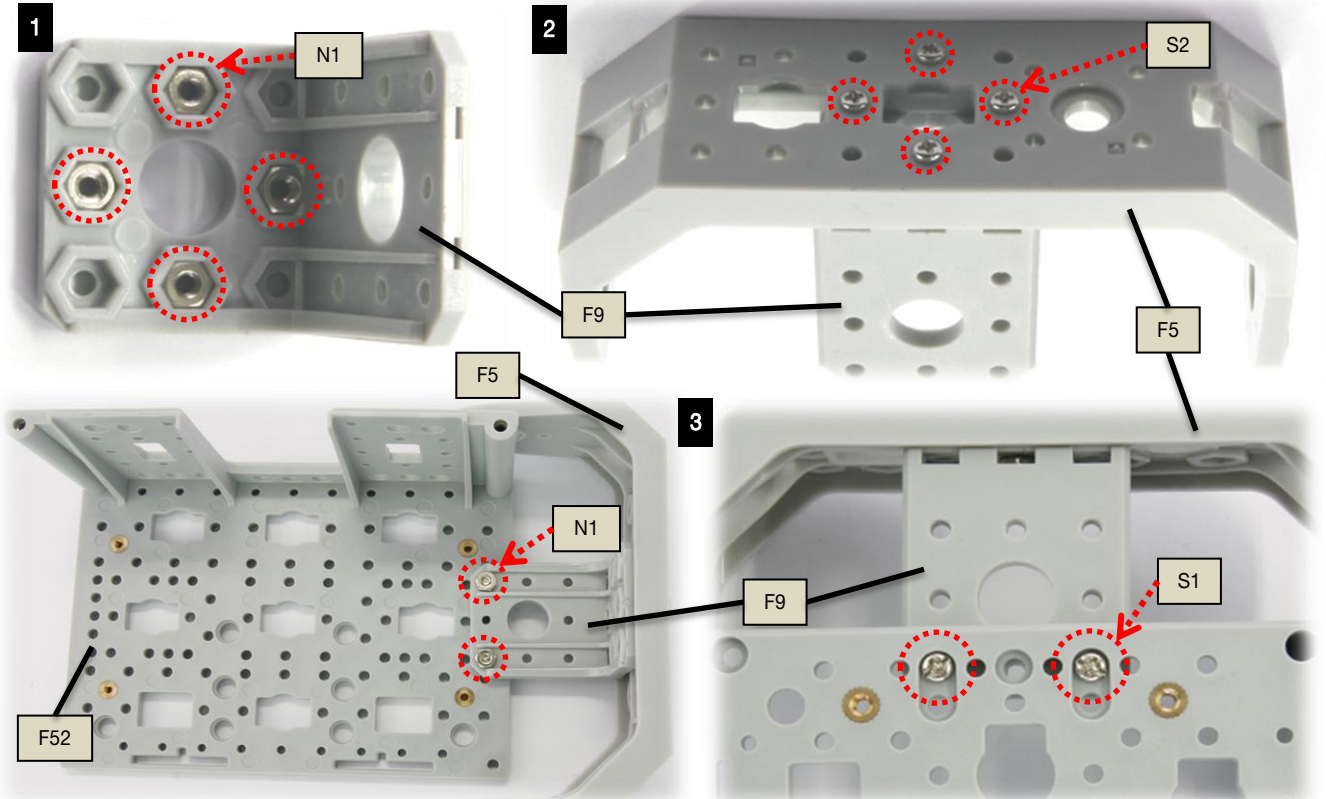
F3 x1 F10 x6 F60 x1 S8 x4 N1 x4



STEP 6

F5, F9, F52를 체결한다.

F5 x1 F9 x1 F52 x1 S2 x4 S1 x2 N1 x6



STEP 7

STEP ②, ③, ④, ⑤, F10, F51을 체결한다.

F10

x 4

S1

x 8

S7

x 4

S12

x 2

N1

x 8

F51

x 1

S1

N1

S1

F51

STEP ⑤

STEP ②

STEP ③

STEP ②

S7

S12

STEP ⑤

N1

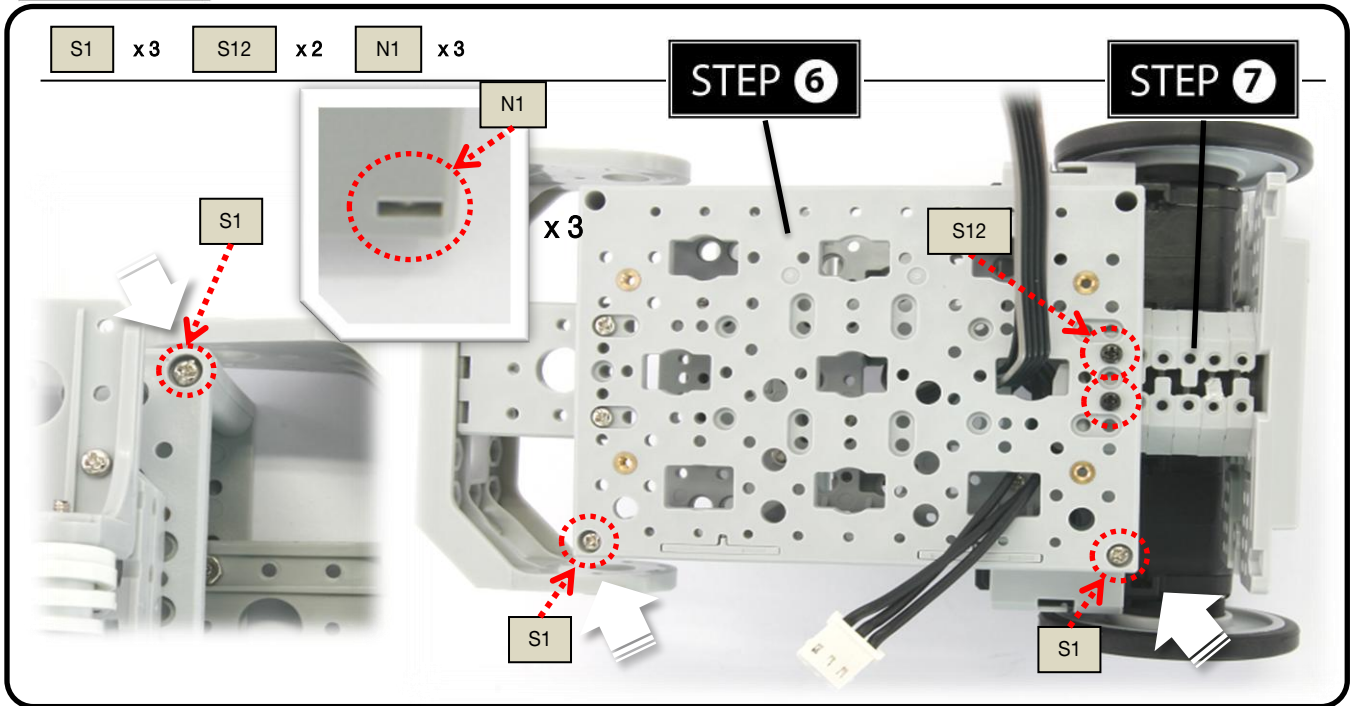
STEP ④

F10

x 4

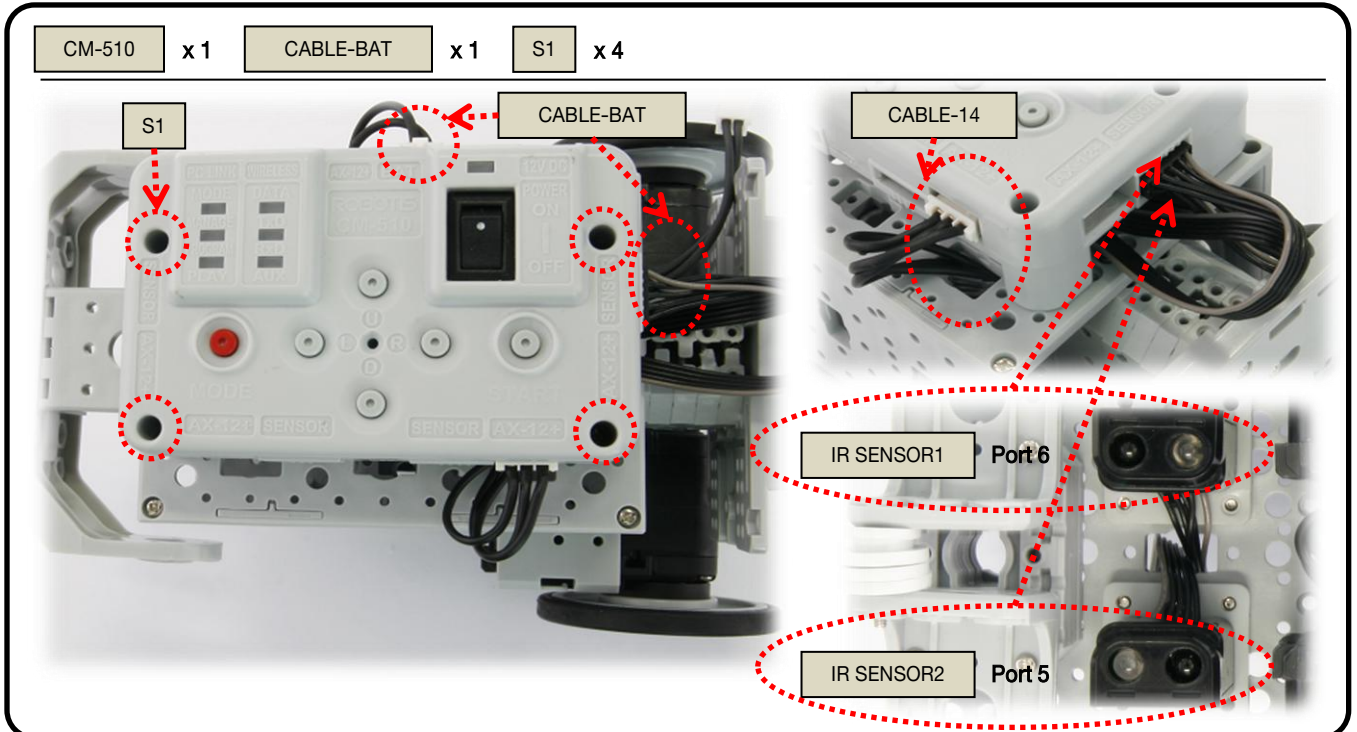
STEP 8

STEP ⑥, ⑦을 체결한다.



STEP 9

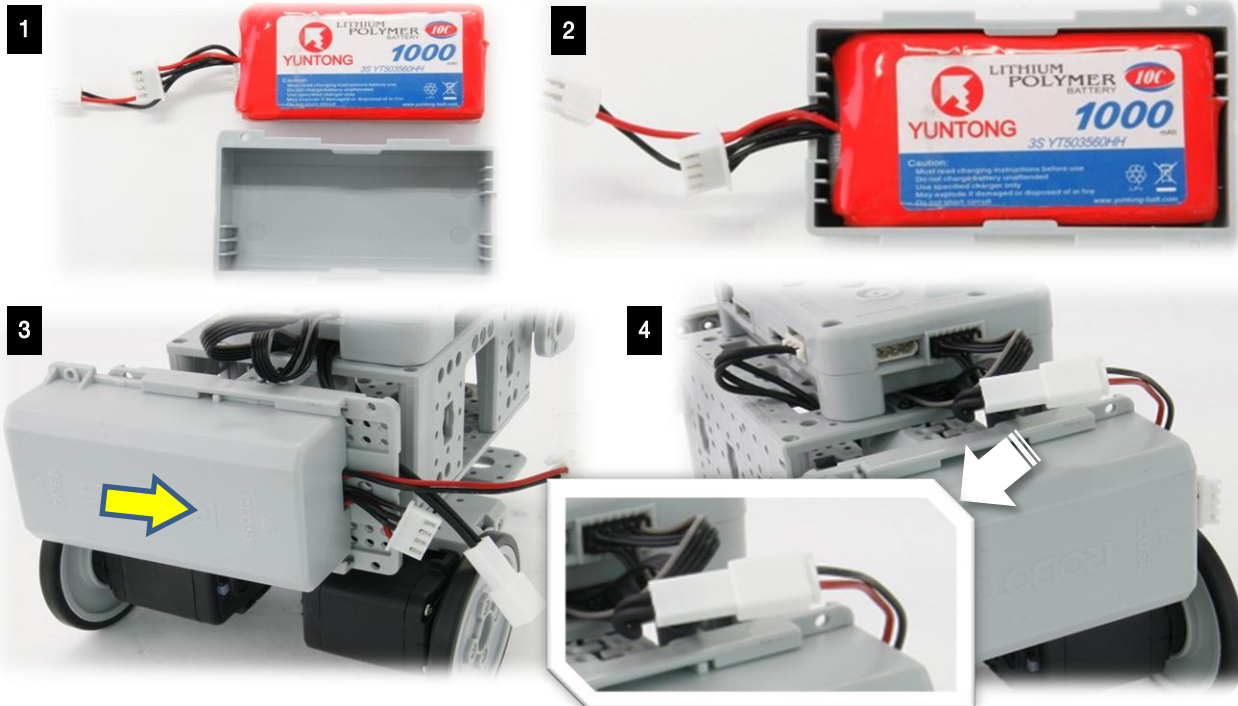
CABLE-14을 이용하여 ID2과 CM-510을 연결한다.
5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR와 CM-510을 연결한다.
(IR SENSOR1 : CM-510 6번 포트/ IR SENSOR2 : CM-510 5번 포트)



STEP 10

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

BATTERY x 1



조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

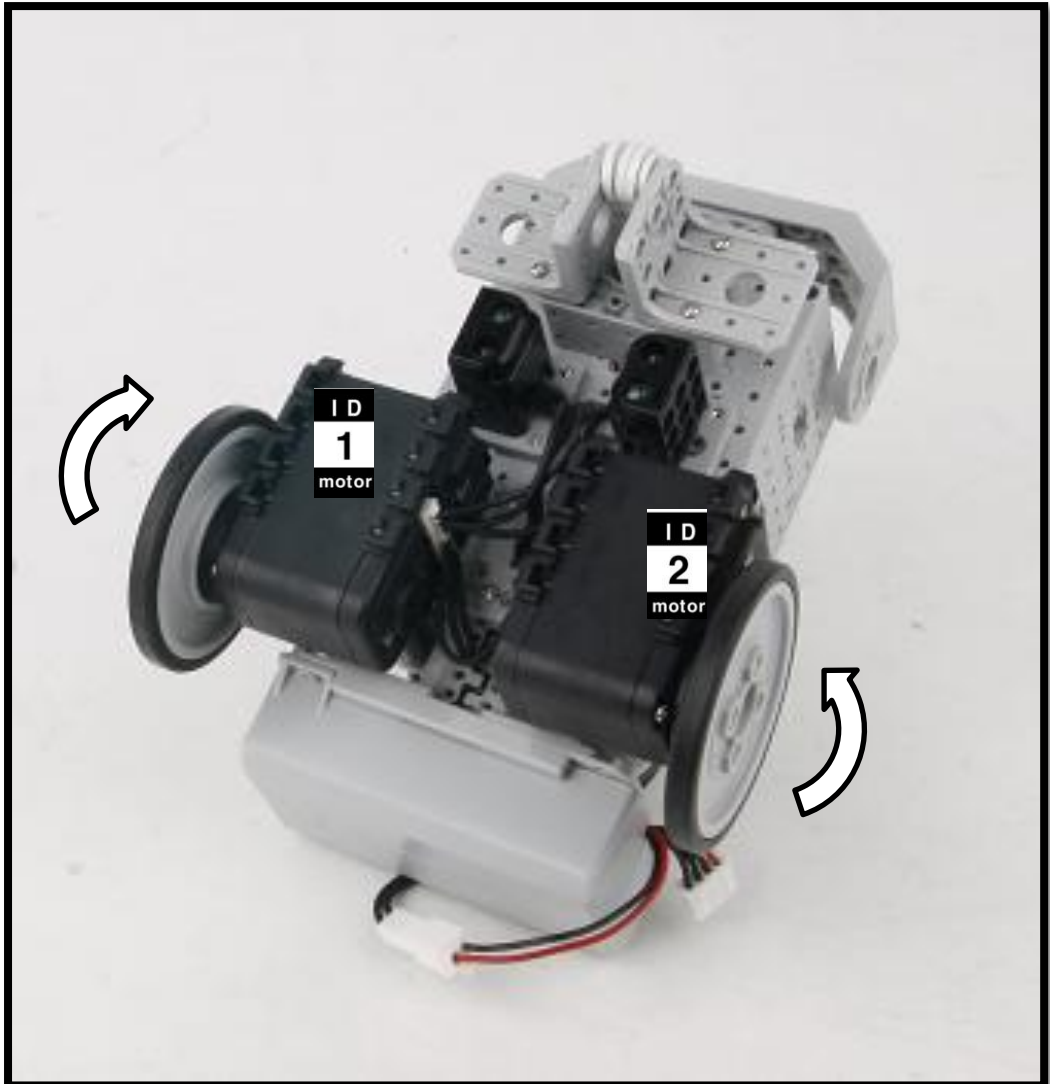
조립 확인 프로그램 실행하기

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 시계 반대 방향으로 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.

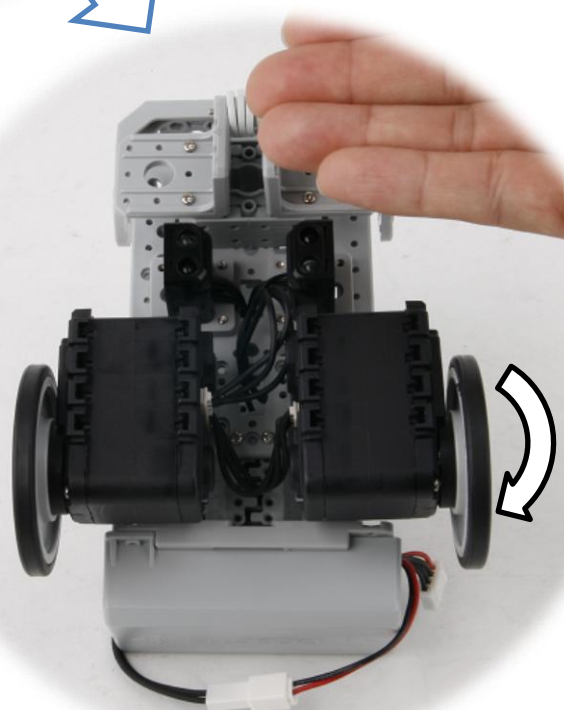
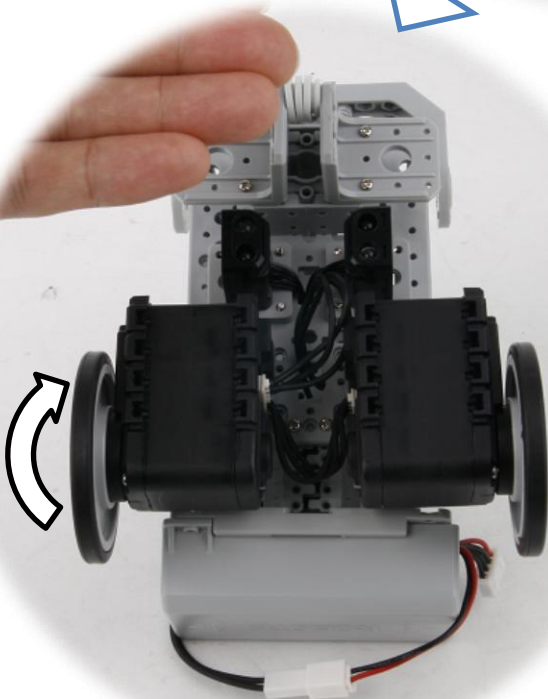
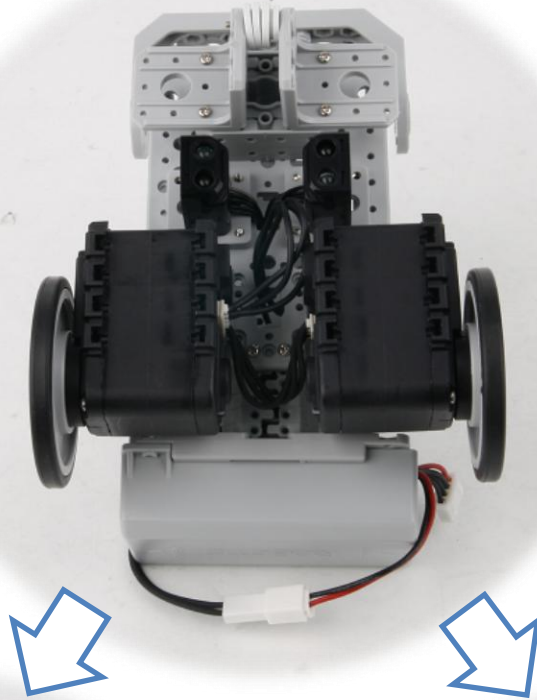


STEP 3

센서 동작 확인 모드

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.