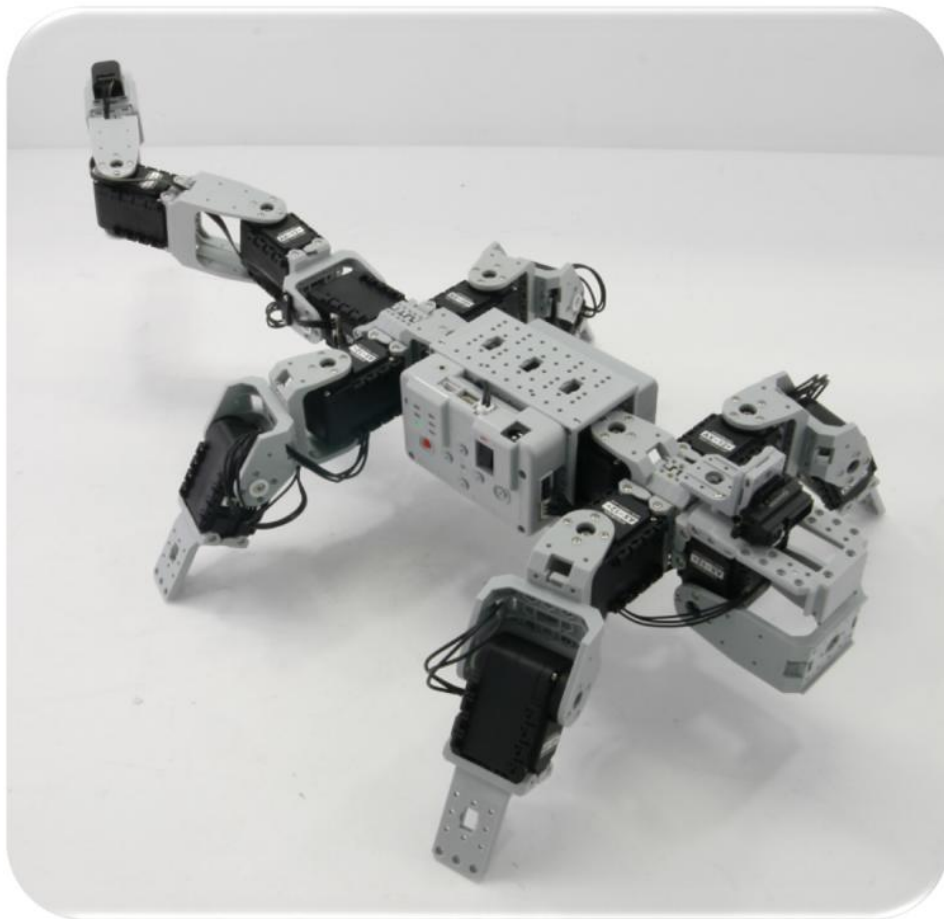


바이올로이드 프리미엄키트 도마뱀 조립서

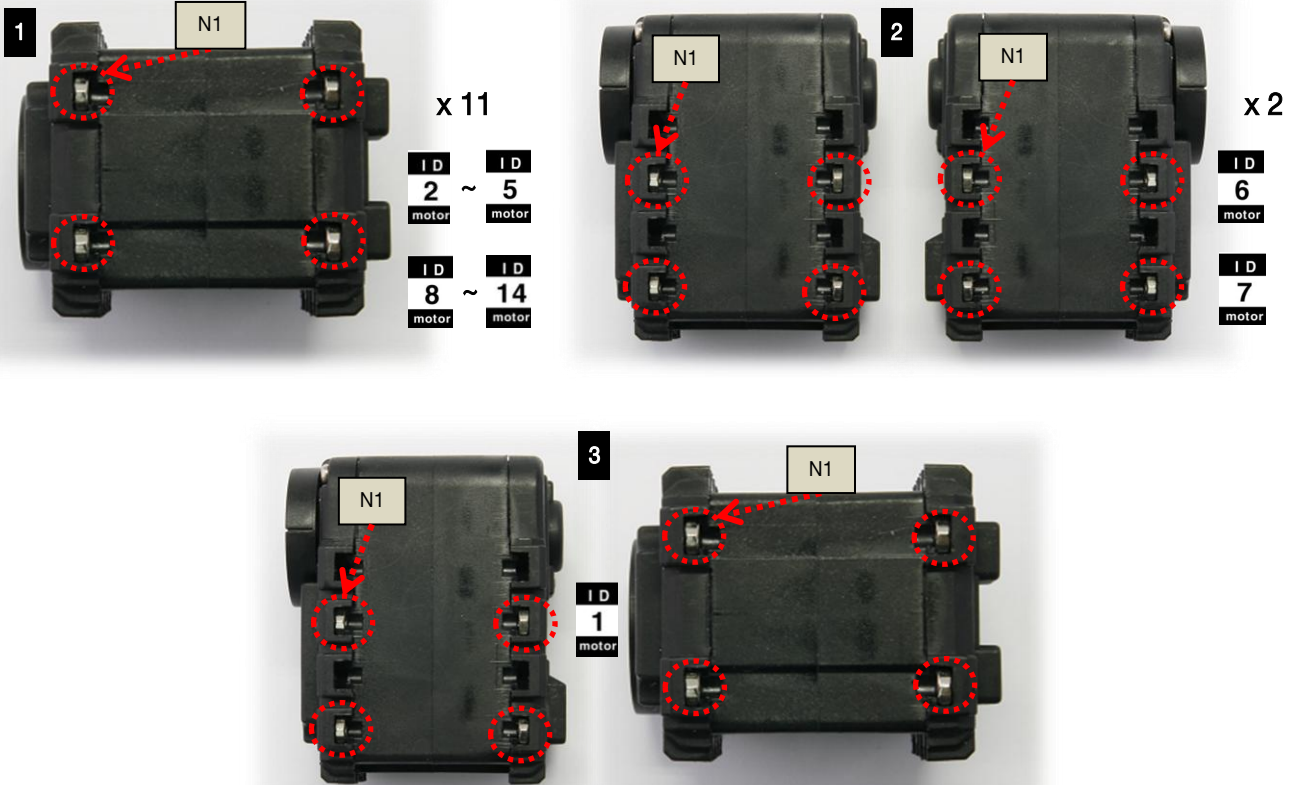


바이올로이드 도마뱀 조립 시작

STEP 1

ID1~14에 N1을 삽입한다.

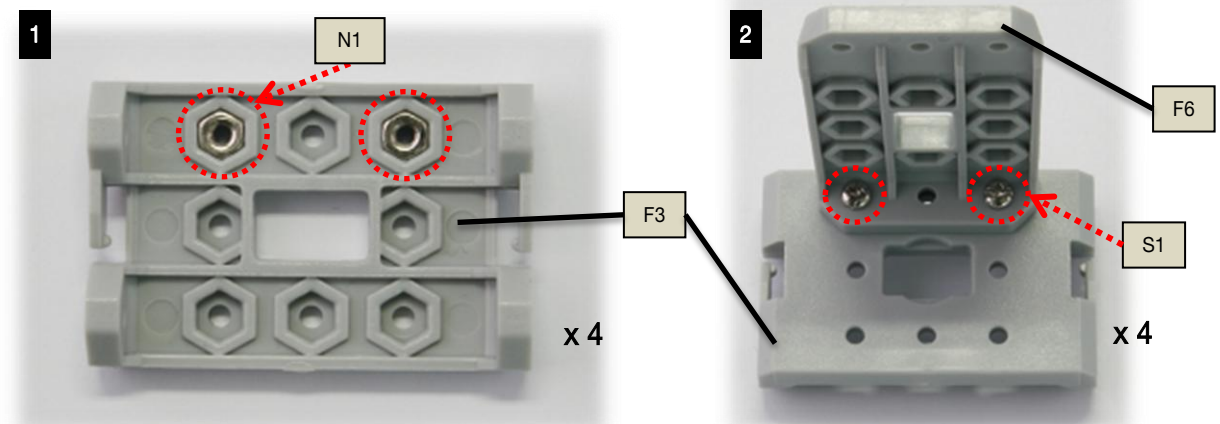
N1 x 68



STEP 2

F3, F6을 체결한다.(! x 4)

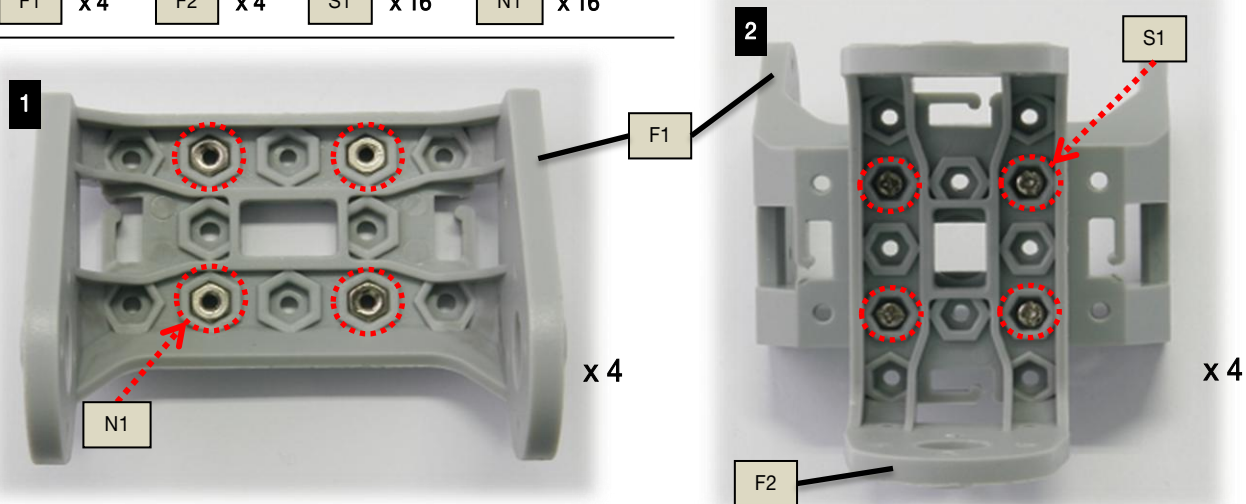
F3 x 4 F6 x 4 S1 x 8 N1 x 8



STEP 3

F1, F2를 체결한다.(! x 4)

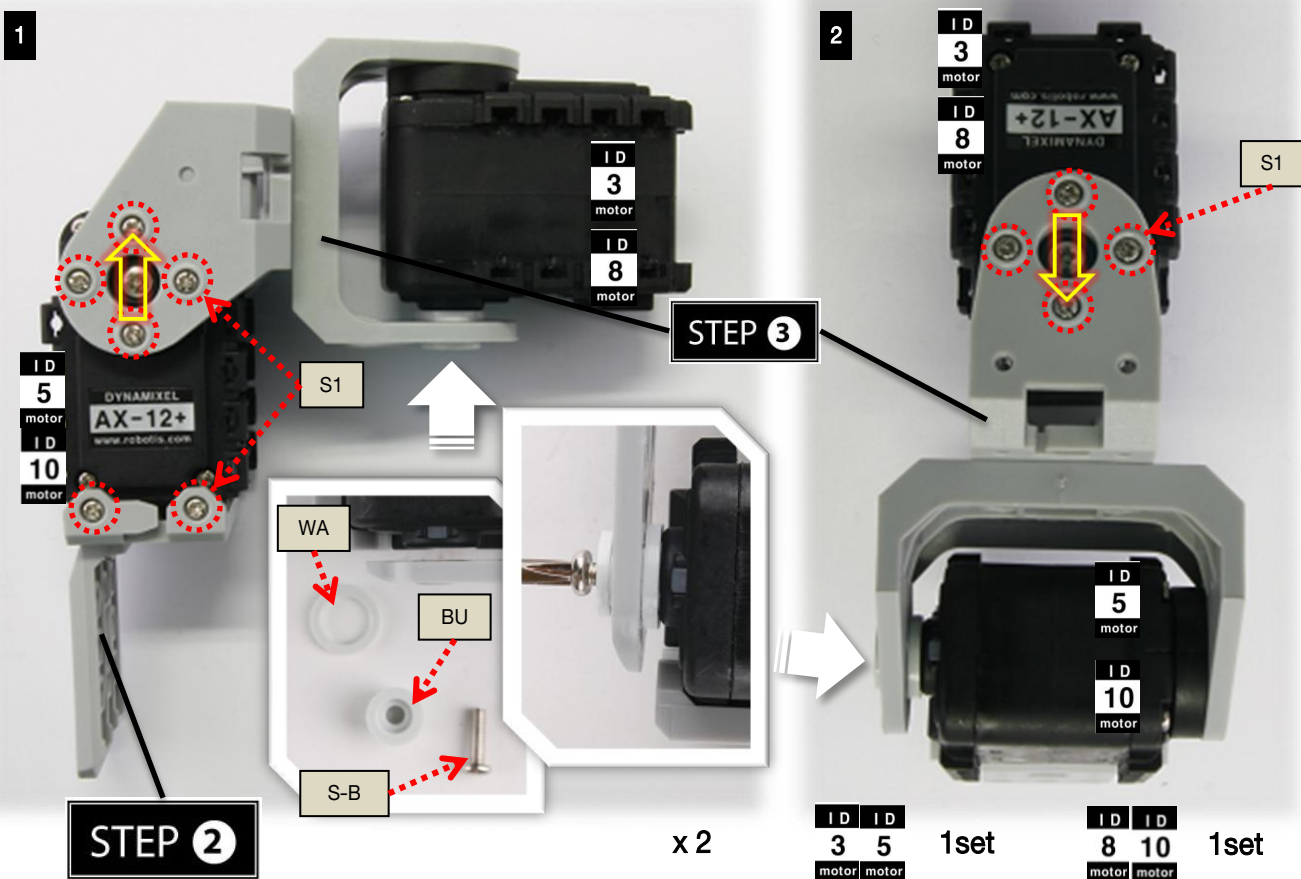
F1 x4 F2 x4 S1 x16 N1 x16



STEP 4

STEP②, ③, ID3, 5, 8, 10을 체결한다.(! 혼 위치 주의, 반대편도 체결)

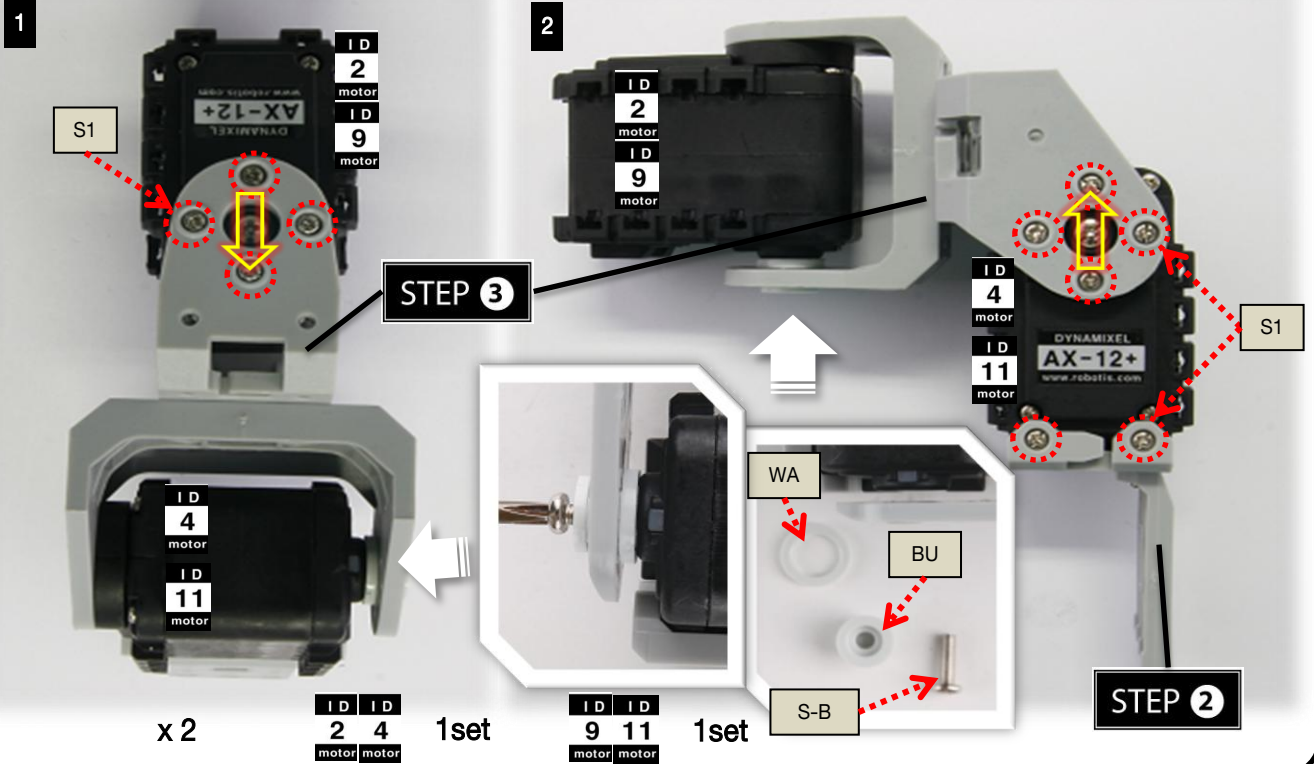
BU x4 WA x4 S-B x4 S1 x24



STEP 5

STEP②, ③. ID2, 4, 9, 11을 체결한다.(! 혼 위치 주의, 반대편 체결)

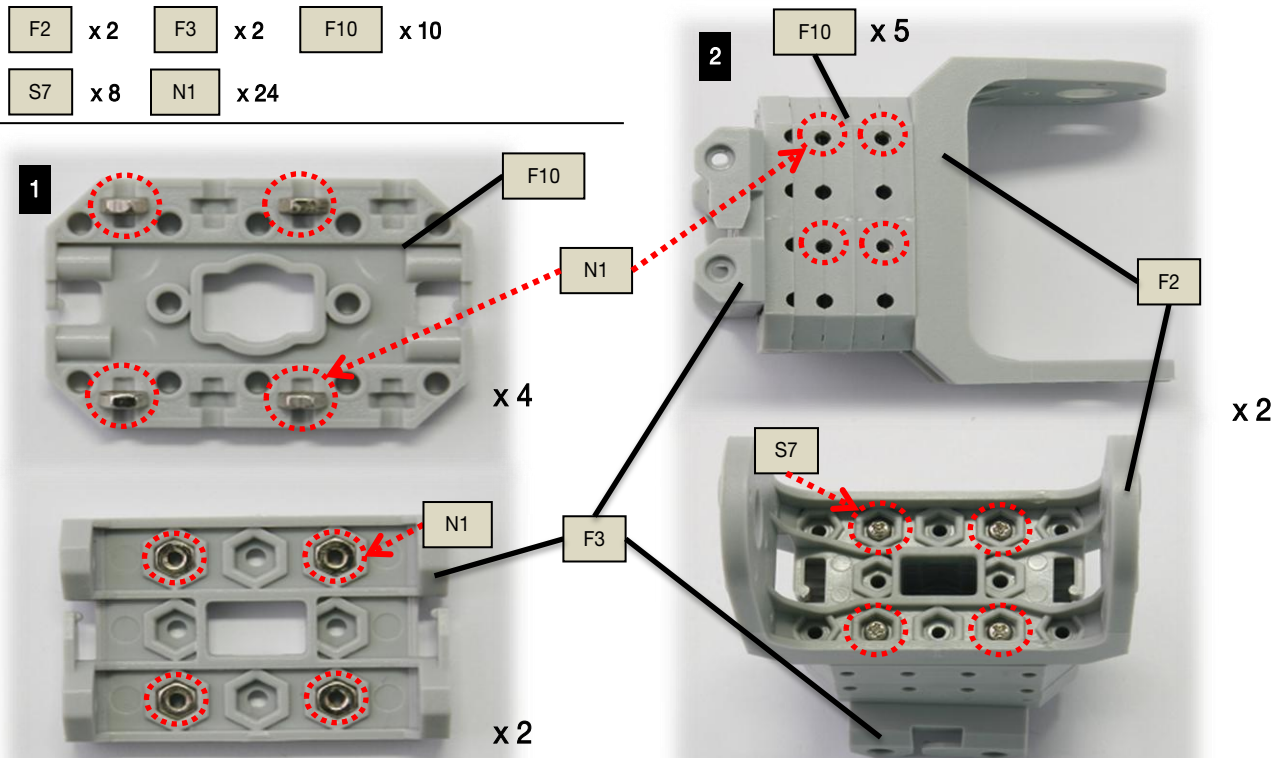
BU x 4 WA x 4 S-B x 4 S1 x 24



STEP 6

F2, F3, F10을 체결한다.

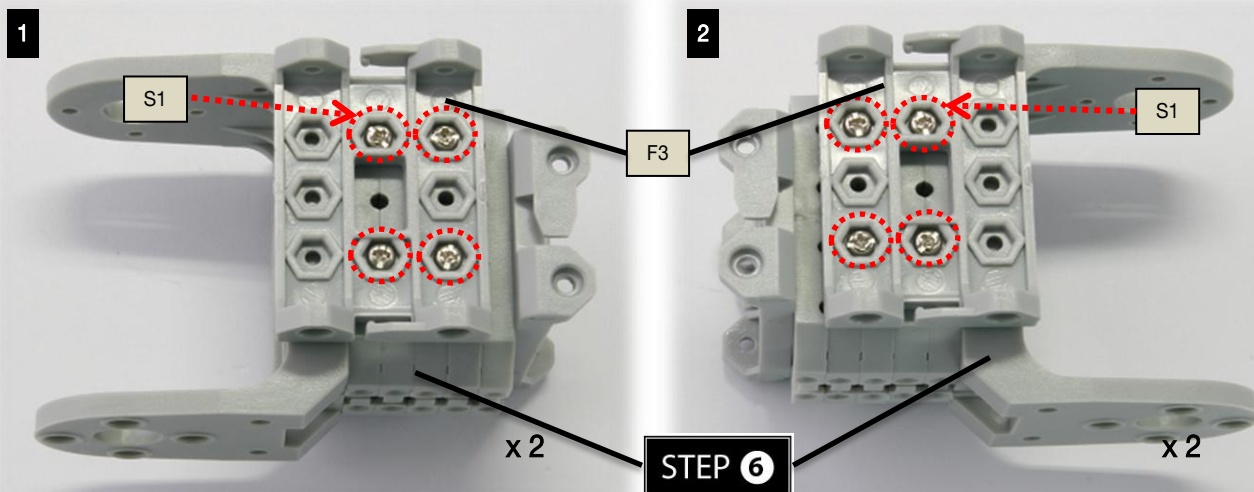
F2 x 2 F3 x 2 F10 x 10
S7 x 8 N1 x 24



STEP 7

STEP⑥, F3을 체결한다.

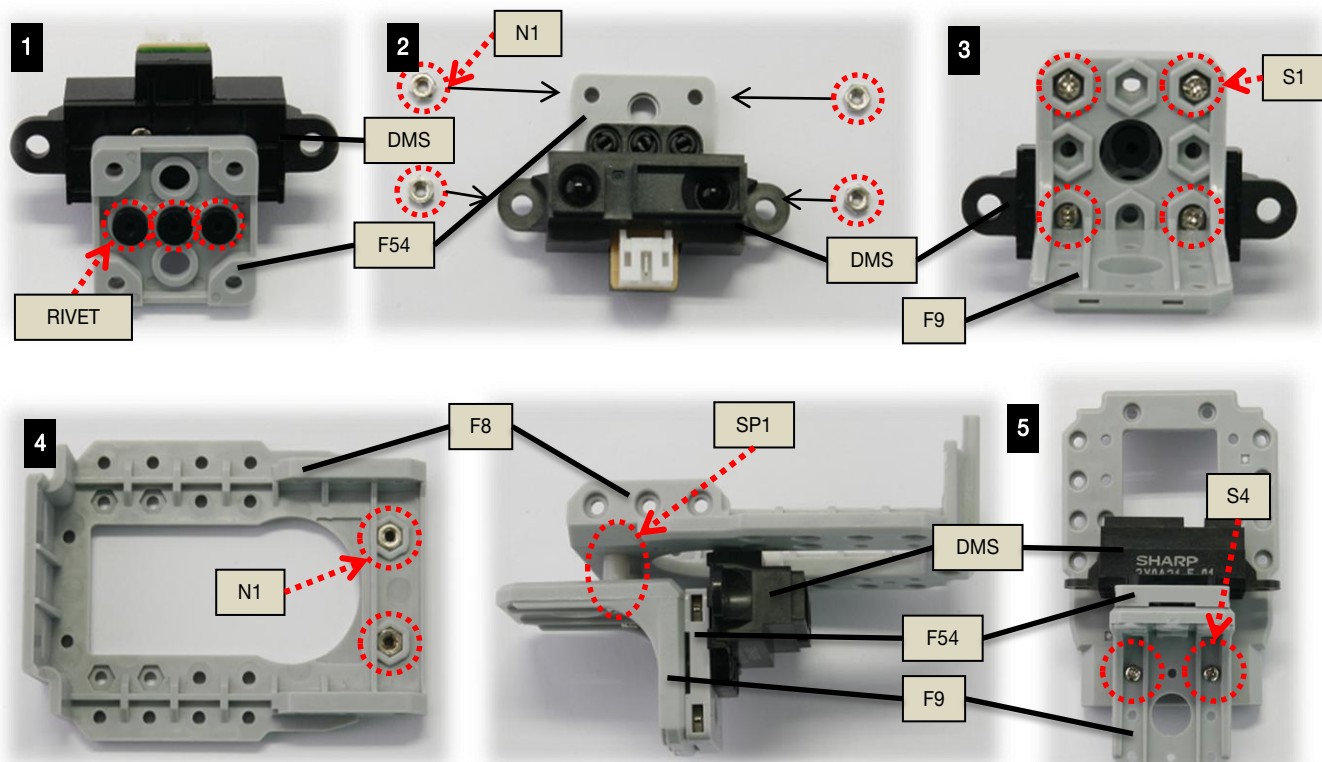
F3 x 4 S1 x 16



STEP 8

F8, F9, F54, DMS를 체결한다.

F8 x 1 F9 x 1 F54 x 1 DMS x 1 RIVET x 3 SP1 x 2 S1 x 4 S4 x 2 N1 x 6

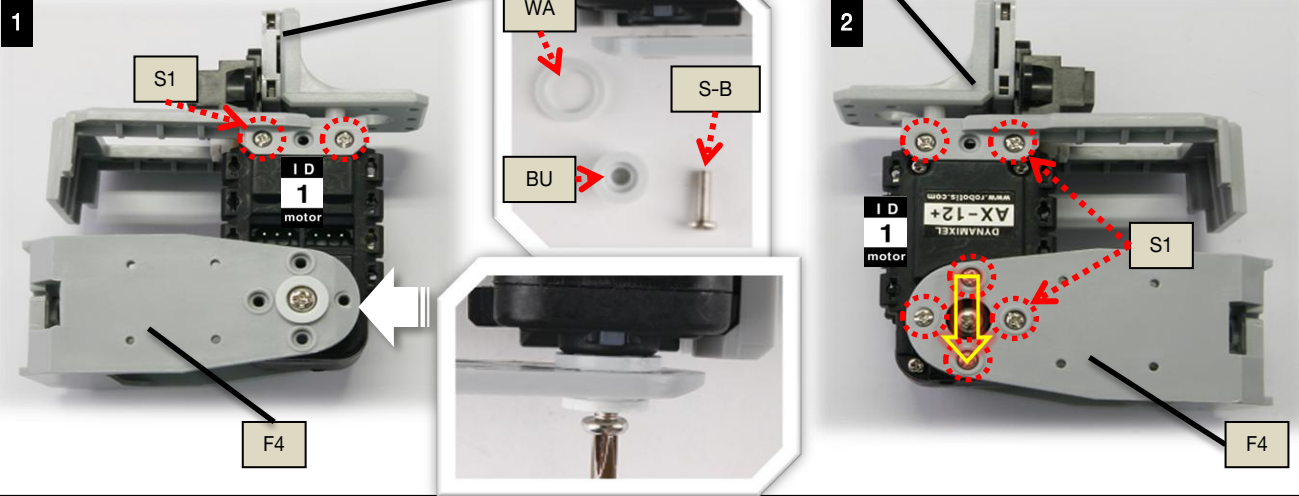


STEP 9

STEP⑧, ID1, F4를 체결한다.(! 혼 위치 주의)

F4 x1 BU x1 WA x1 S-B x1 S1 x8

STEP 8

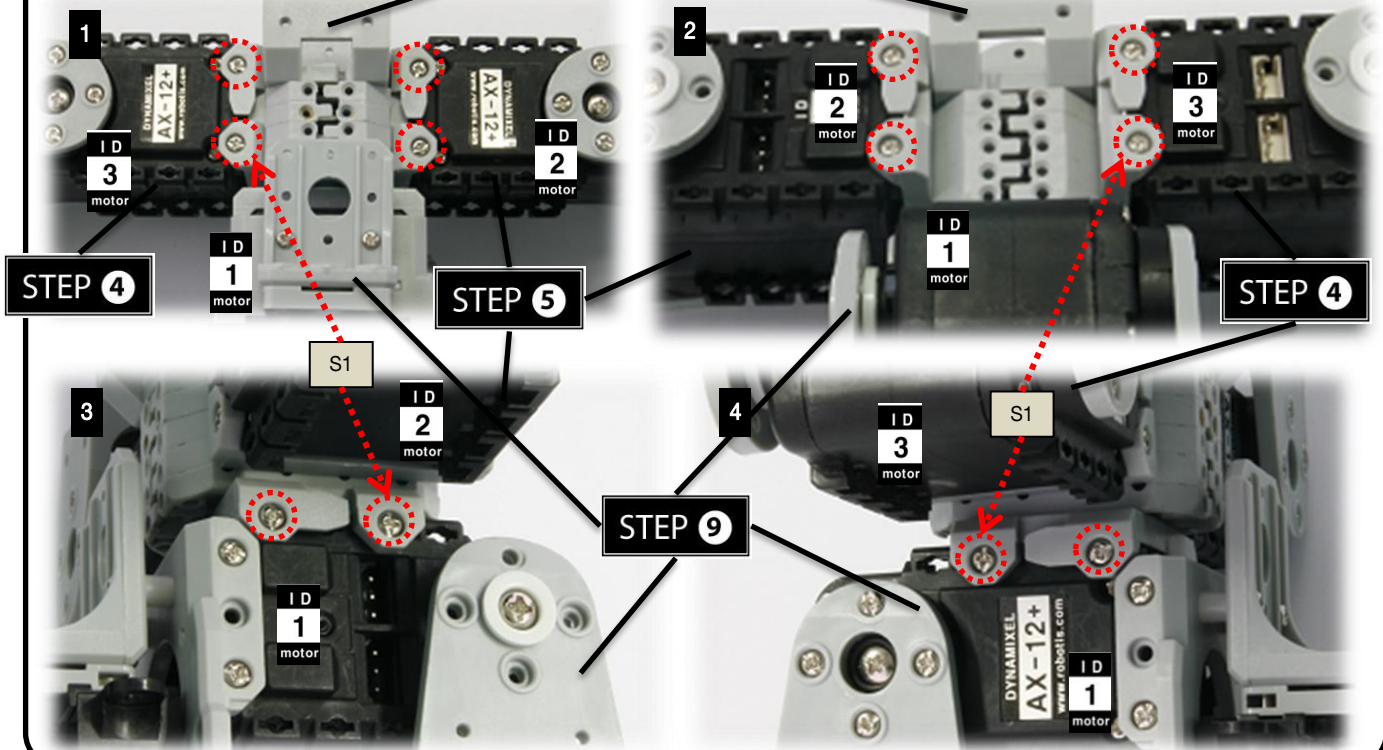


STEP 10

STEP④, ⑤, ⑦, ⑨를 체결한다.(! 방향, SET주의)

S1 x12

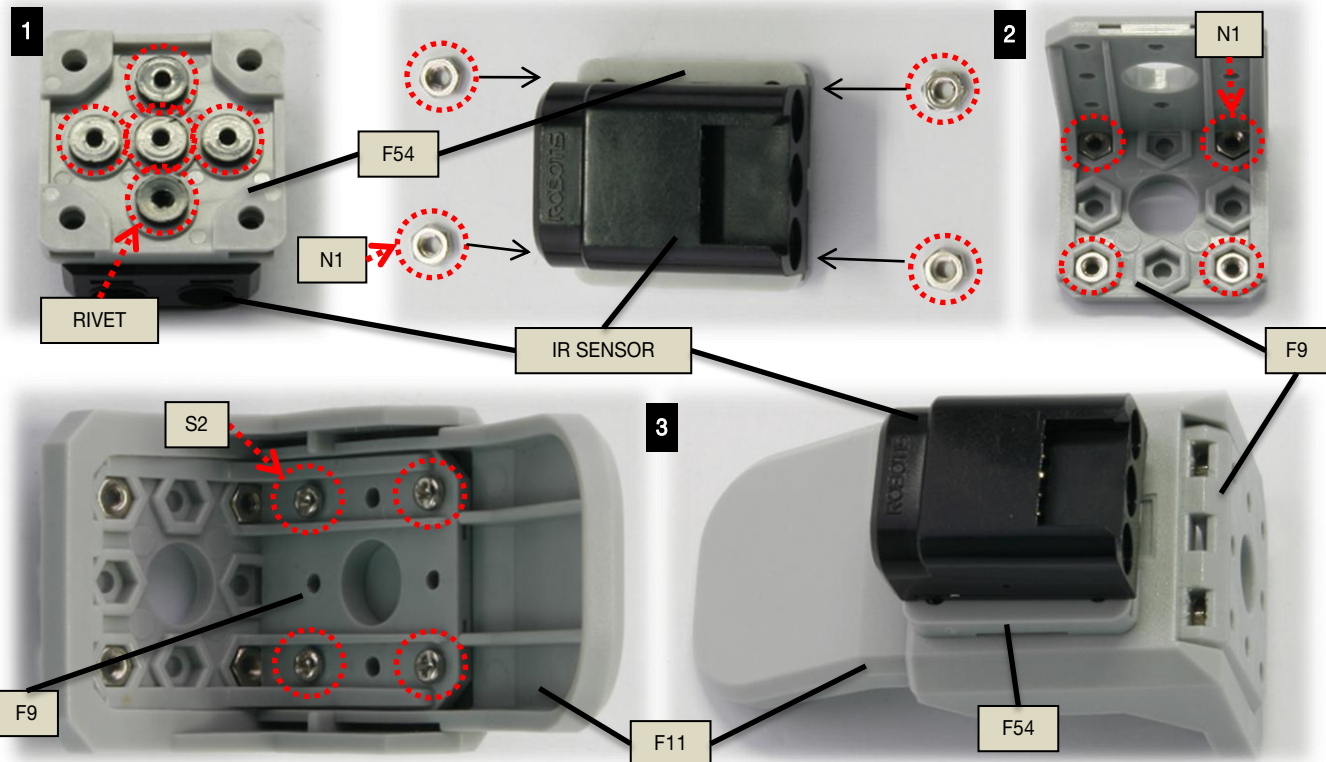
STEP 7



STEP 11

F9, F11, F54, IR SENSOR를 체결한다.

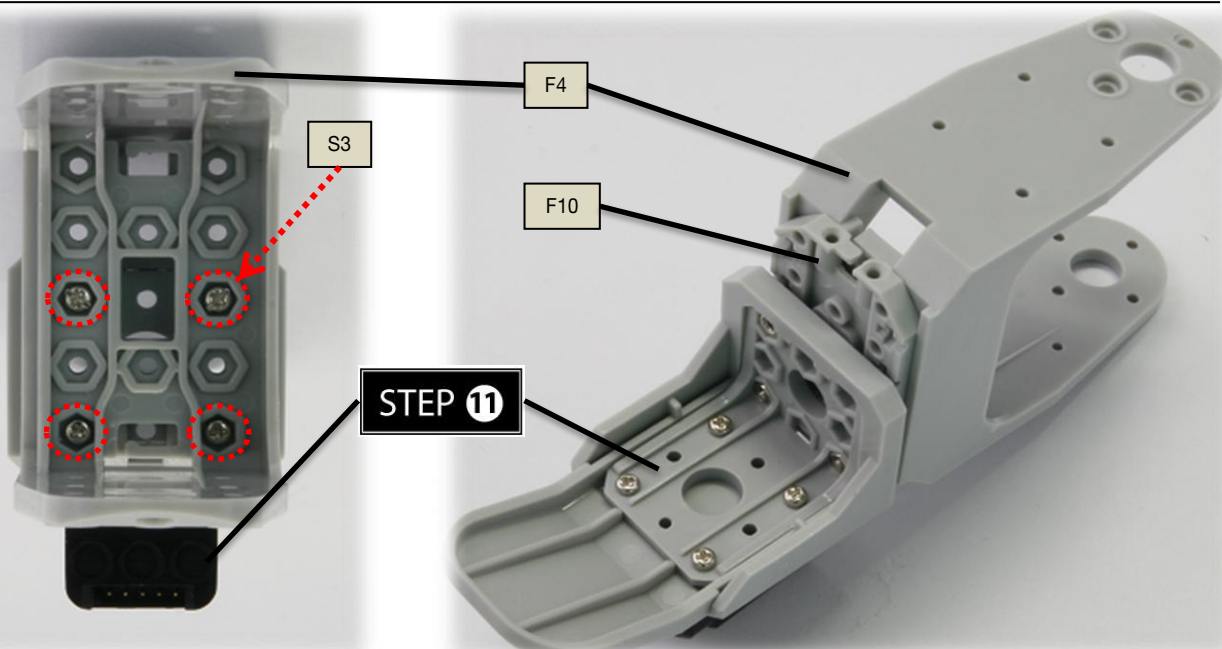
F9 x 1 F54 x 1 F11 x 1 IR SENSOR x 1 RIVET x 5 S2 x 4 N1 x 8



STEP 12

STEP 11, F4, F10을 체결한다.

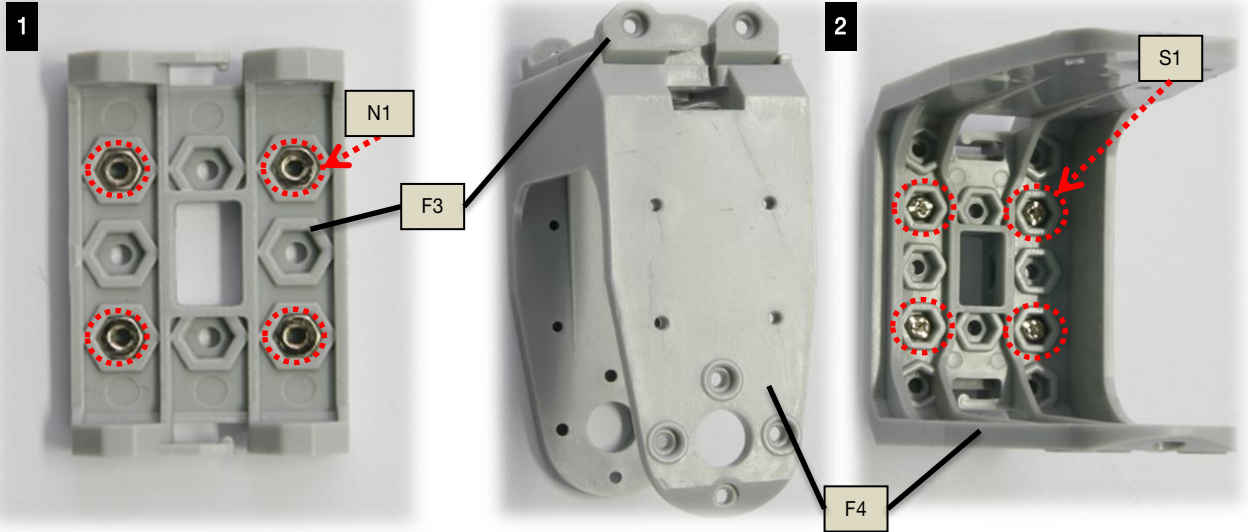
F4 x 1 F10 x 1 S3 x 4



STEP 13

F3, F4를 체결한다.

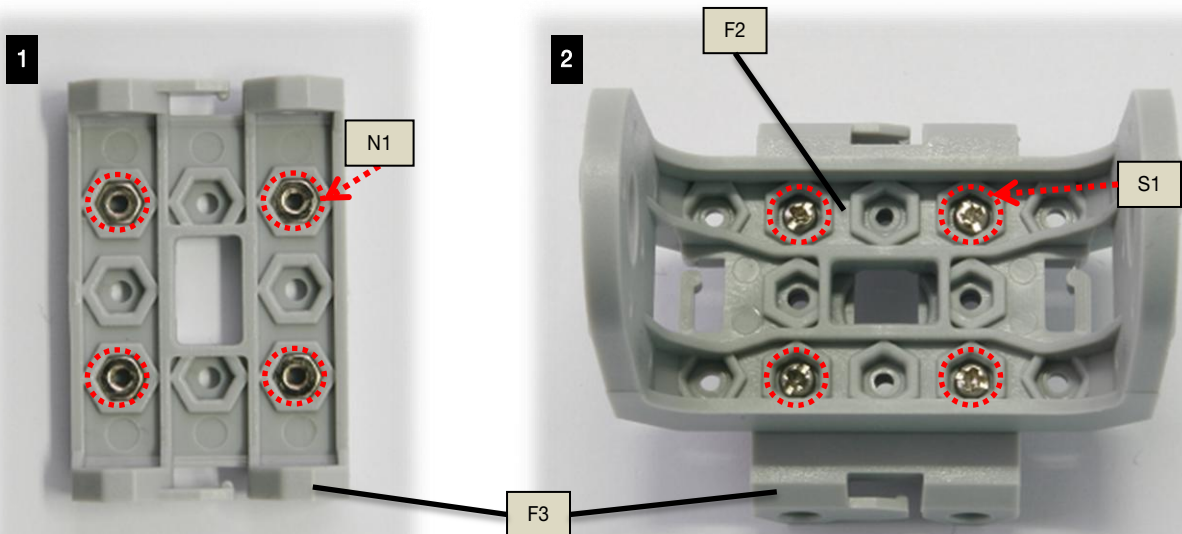
F3 x1 F4 x1 S1 x4 N1 x4



STEP 14

F2, F3을 체결한다.

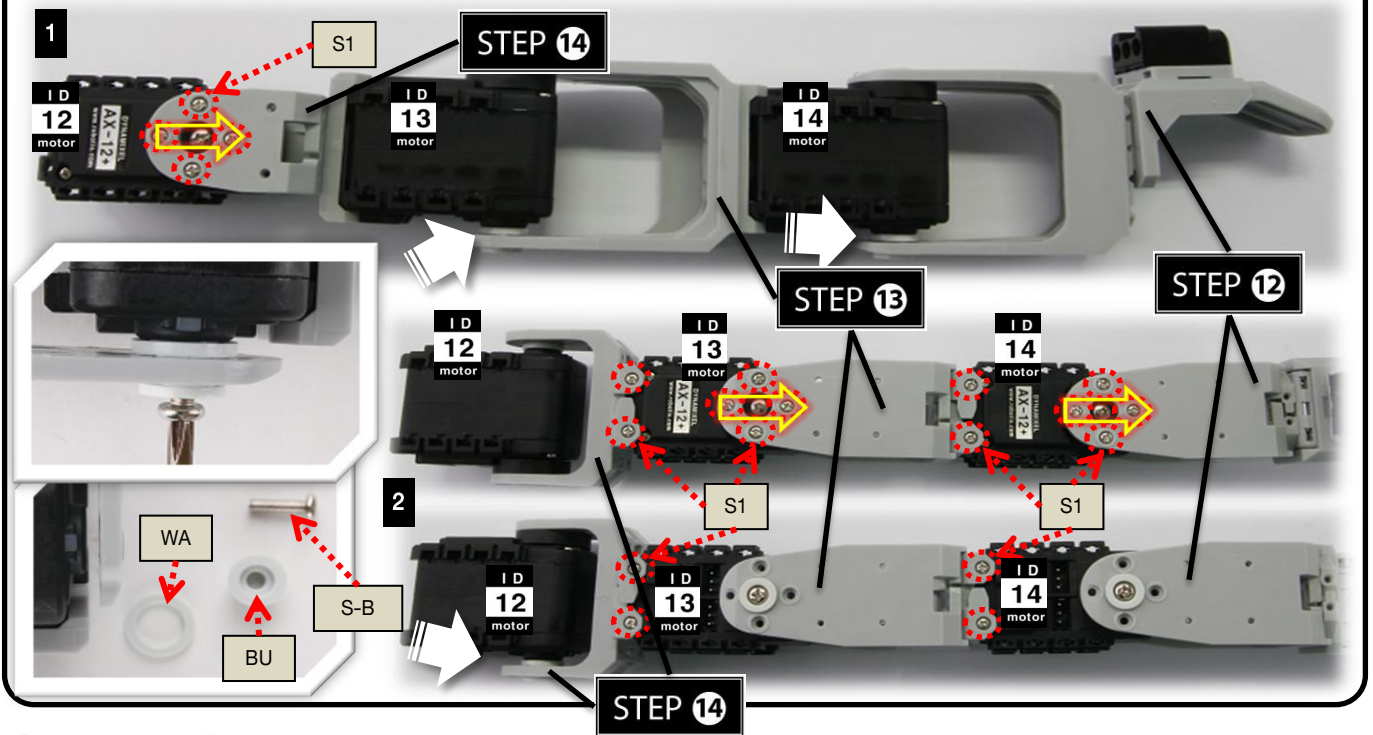
F2 x1 F3 x1 S1 x4 N1 x4



STEP 15

STEP 12, 13, 14, ID12, 13, 14를 체결한다.(! 혼 위치 주의)

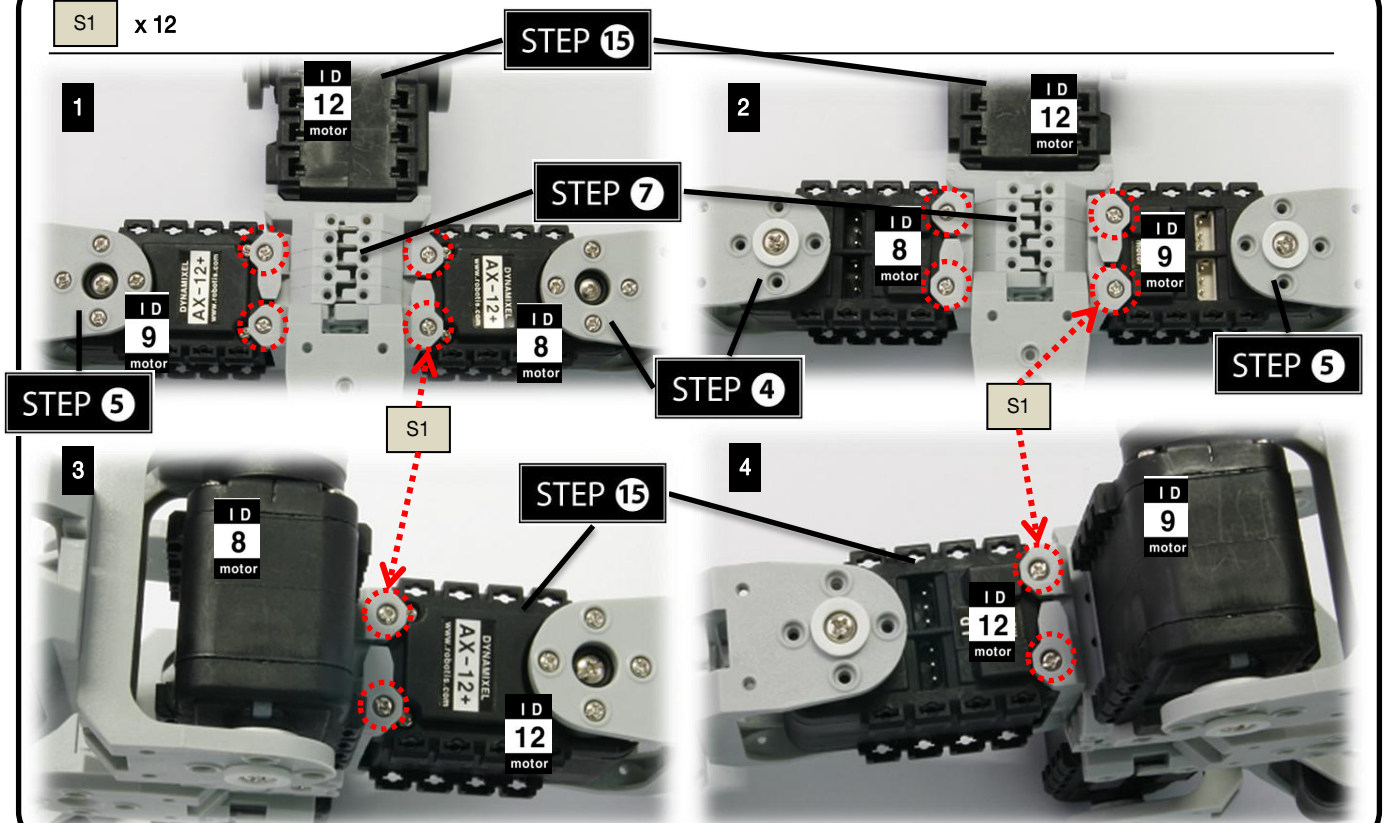
BU x 3 WA x 3 S-B x 3 S1 x 20



STEP 16

STEP 4, 5, 7, 15를 체결한다.(! 방향, SET주의)

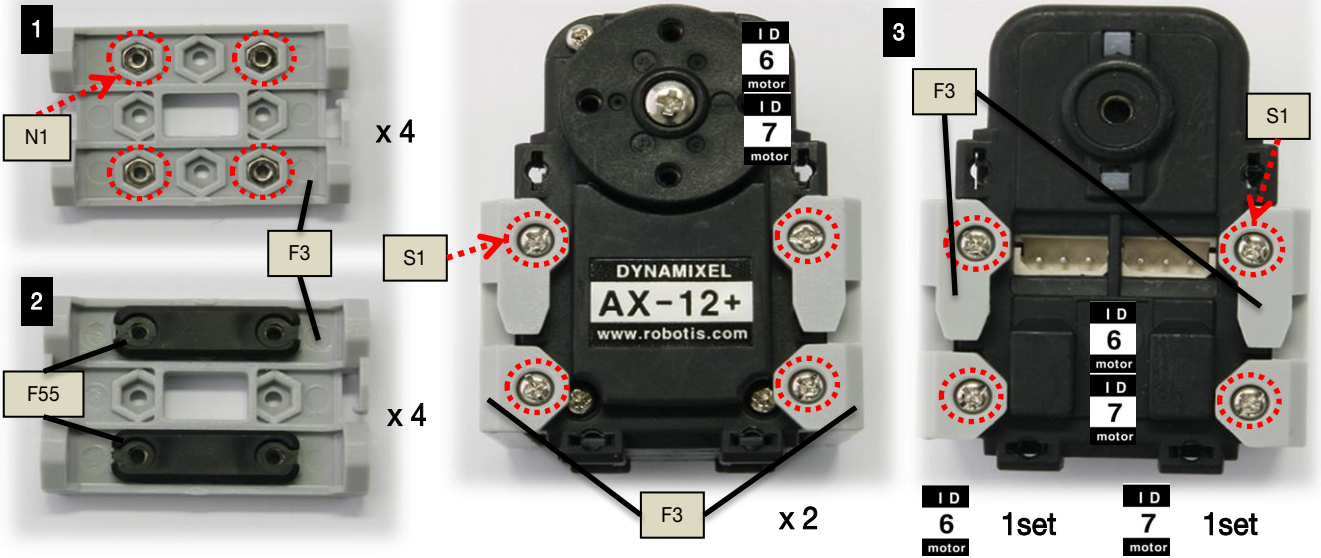
S1 x 12



STEP 17

ID6, 7, F3, F55를 체결한다.

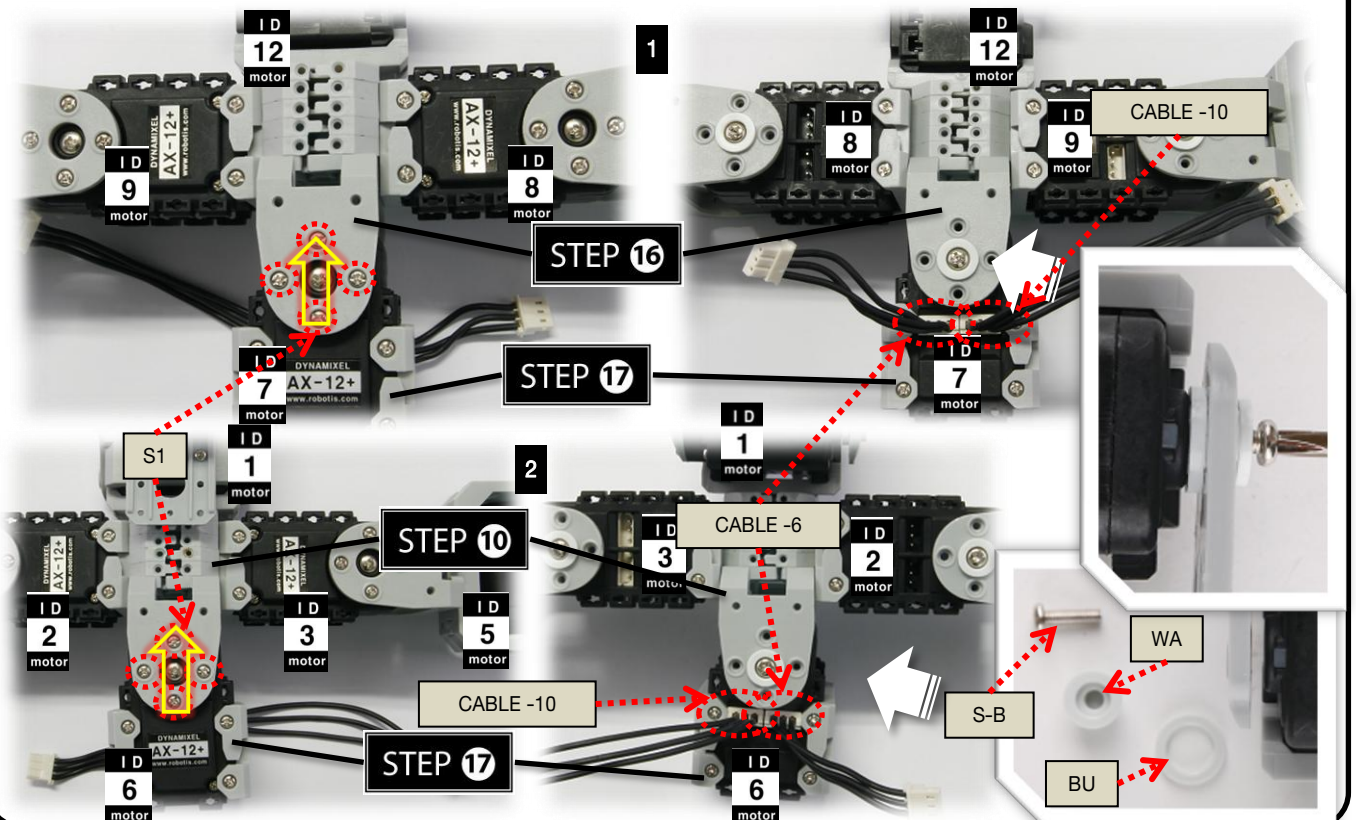
F3 x 4 F55 x 8 S1 x 16 N1 x 16



STEP 18

STEP 10, 16, 17을 체결한다.(! 혼 위치 주의, 방향, SET주의)

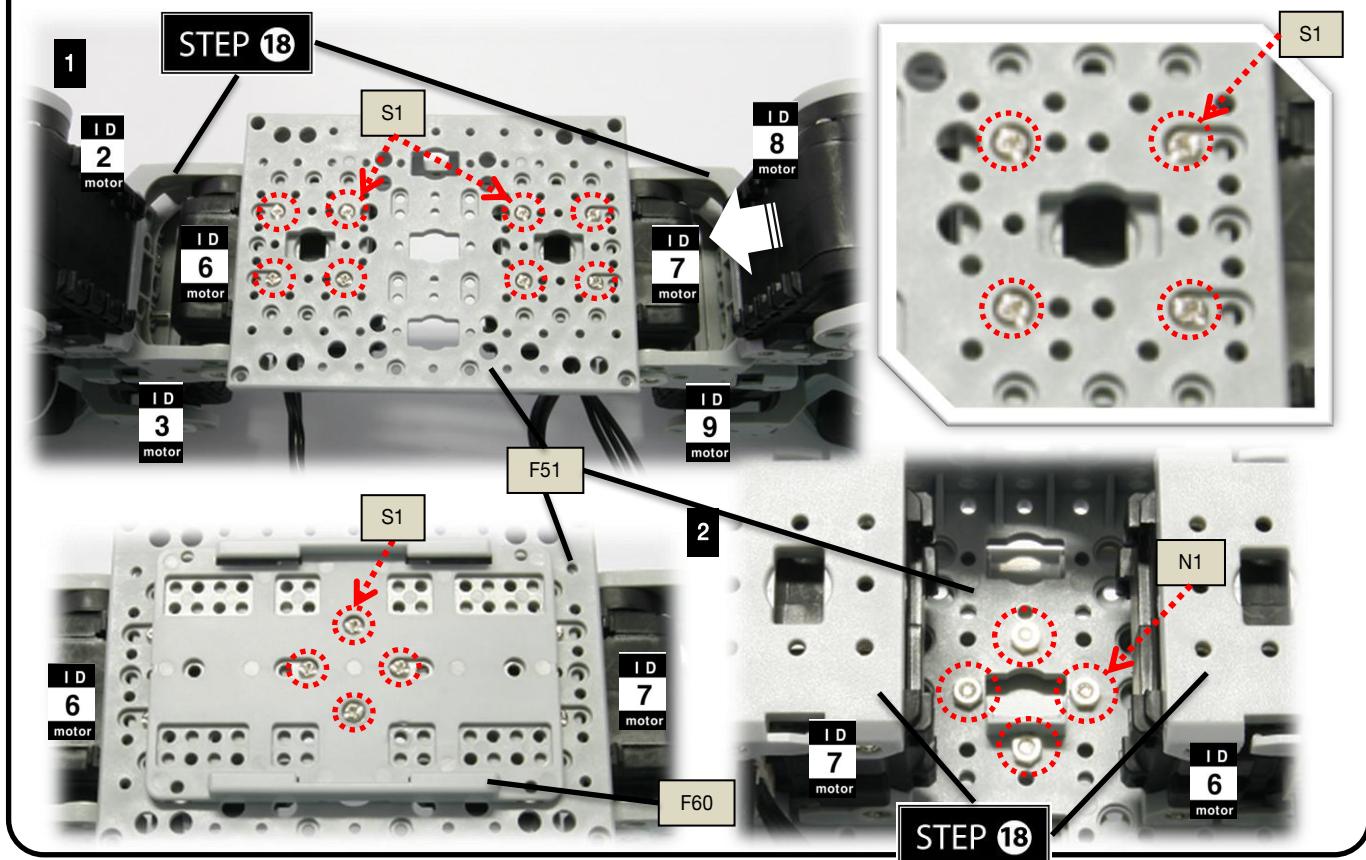
BU x 2 WA x 2 S-B x 2 S1 x 8 CABLE -6 x 2 CABLE -10 x 2



STEP 19

STEP 18, F51, F60을 체결한다.(! 방향, SET주의)

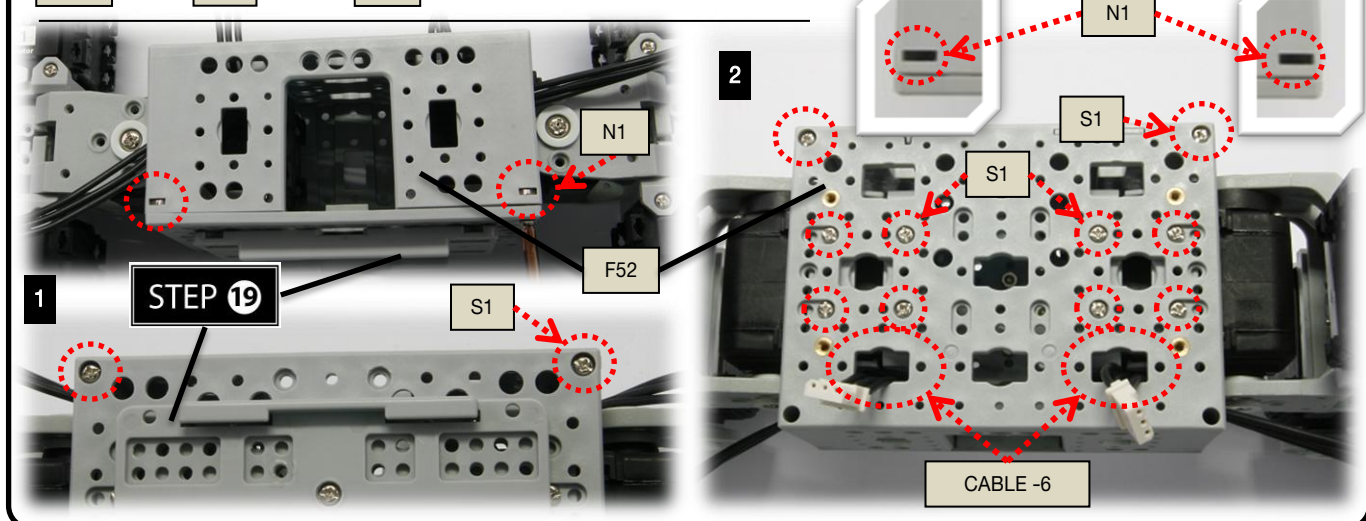
F51 x 1 F60 x 1 S1 x 12 N1 x 4



STEP 20

STEP 19, F52를 체결한다.

F52 x 1 S1 x 12 N1 x 4



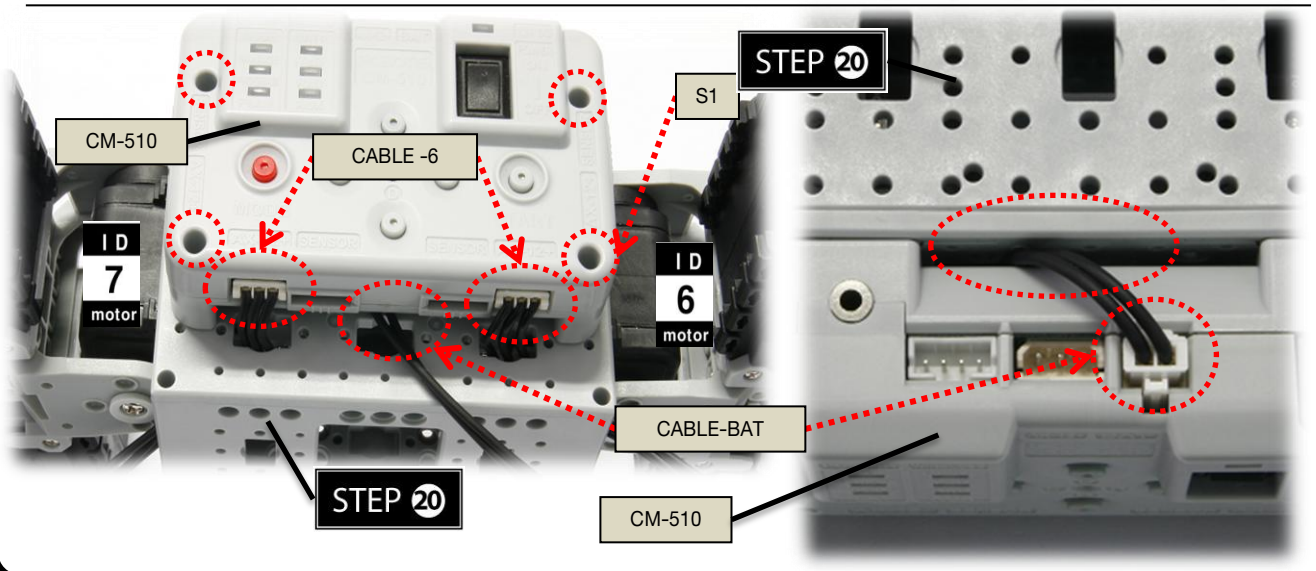
STEP 21

STEP 20, CM-510를 체결한다. (CABLE-BAT 위치 정리)

CM-510 x 1

CABLE-BAT x 1

S1 x 4

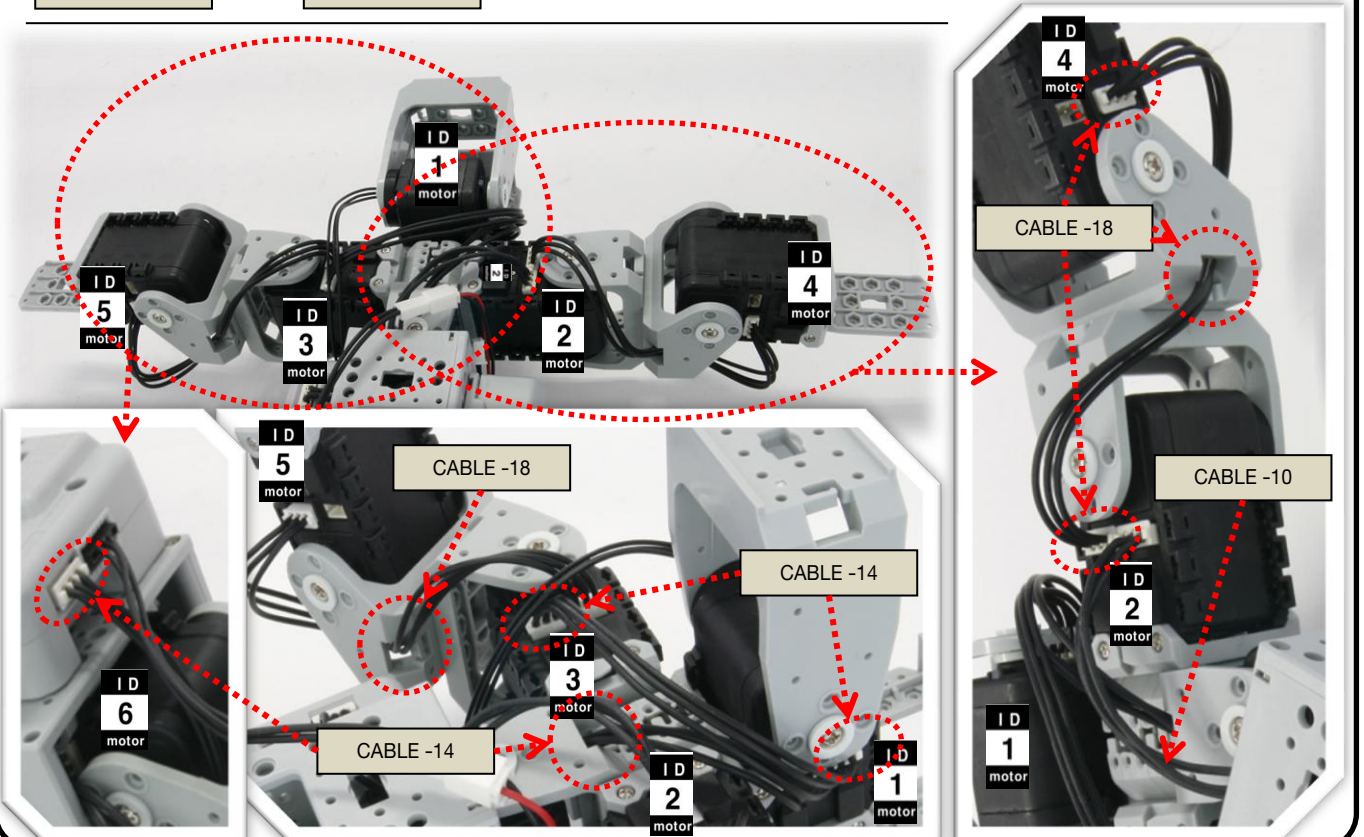


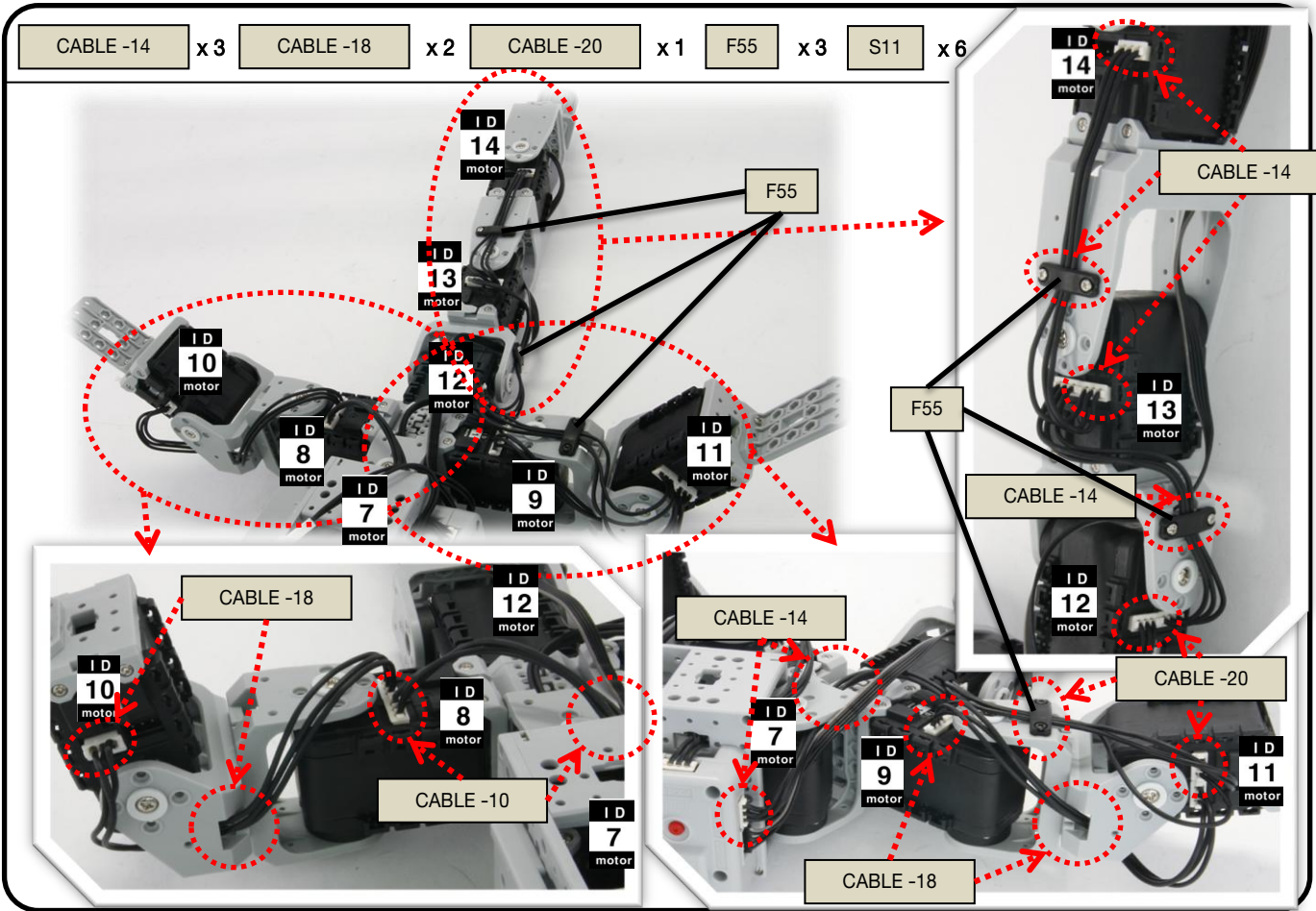
STEP 22

아래 그림들을 참고하여 배선을 연결한다.

CABLE -14 x 2

CABLE -18 x 2





ID 6 motor	CABLE-6	CM-510	ID 7 motor	CABLE-6	CM-510
ID 2 motor	CABLE-10	ID 6 motor	ID 8 motor	CABLE-10	ID 7 motor
ID 4 motor	CABLE-18	ID 2 motor	ID 10 motor	CABLE-18	ID 8 motor
ID 1 motor	CABLE-14	CM-510	ID 9 motor	CABLE-14	CM-510
ID 3 motor	CABLE-14	ID 1 motor	ID 11 motor	CABLE-18	ID 9 motor
ID 5 motor	CABLE-18	ID 3 motor	ID 12 motor	CABLE-20	ID 11 motor
			ID 13 motor	CABLE-14	ID 12 motor
			ID 14 motor	CABLE-14	ID 13 motor

STEP 23

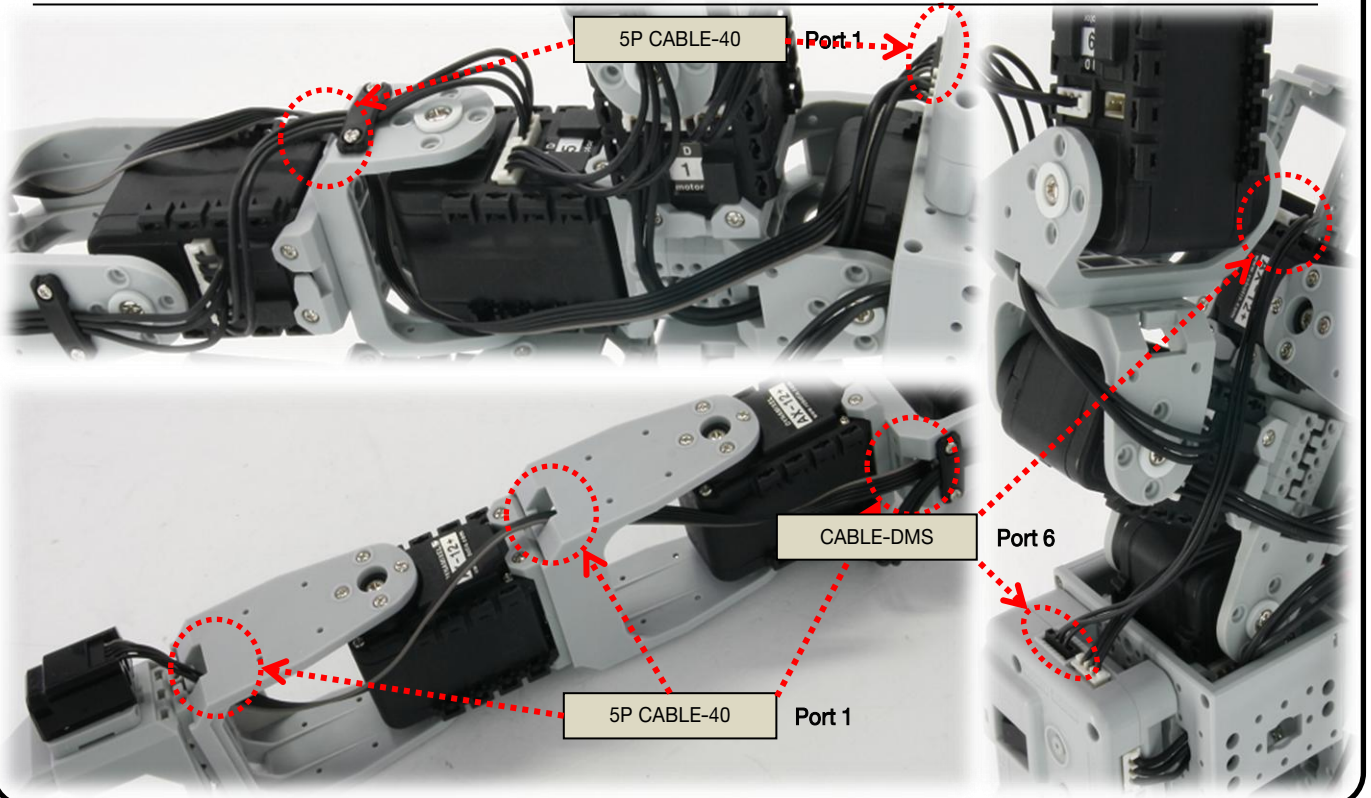
5P CABLE-40를 이용하여 IR SENSOR를 CM-510의 포트에 연결(: CM-510 1번 포트)
CABLE-DMS를 이용하여 DMS를 CM-510의 포트를 연결한다.(: CM-510 6번 포트)
배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

CABLE-DMS

x 1

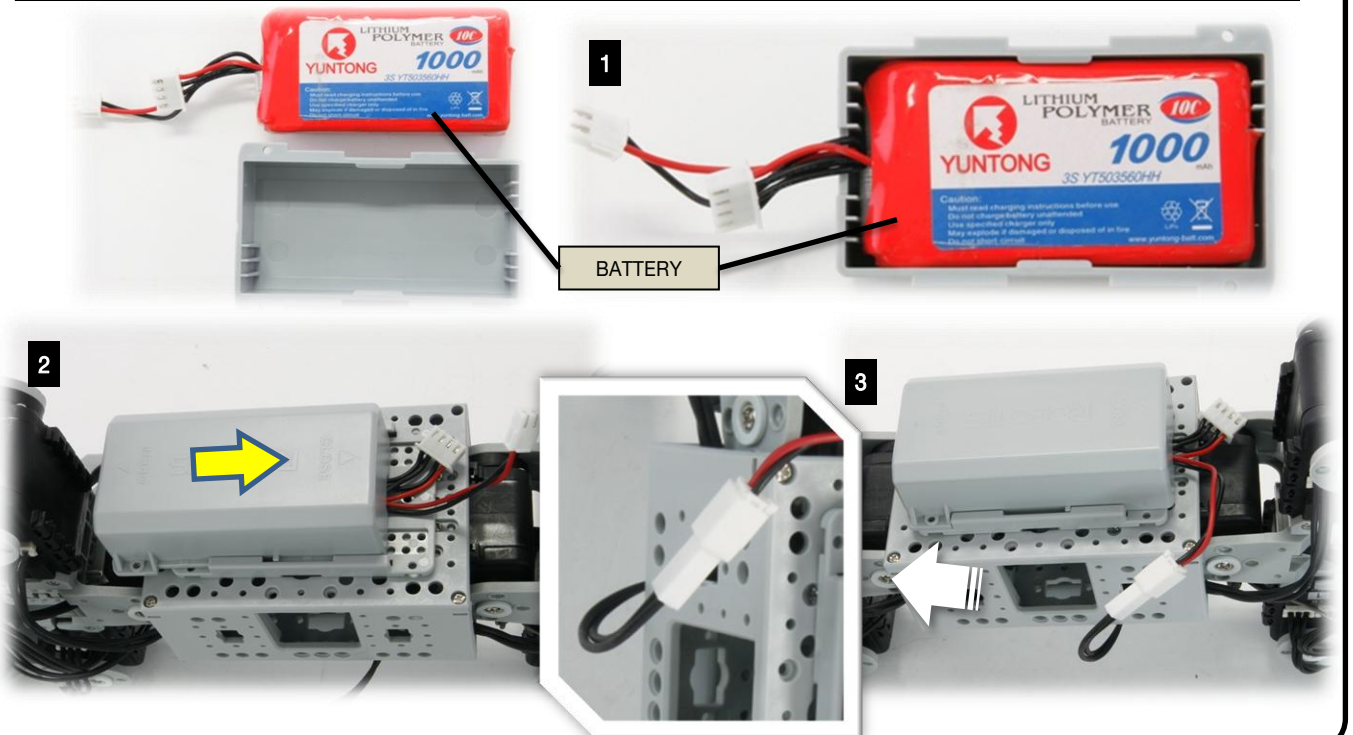
5P CABLE-40

x 1



BATTERY

x 1



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.

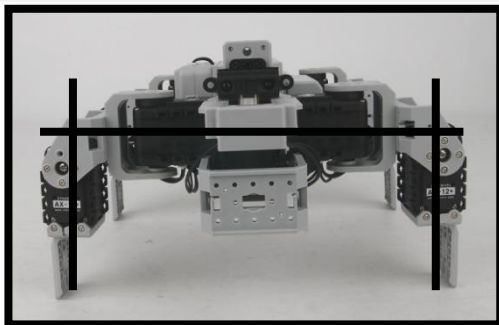
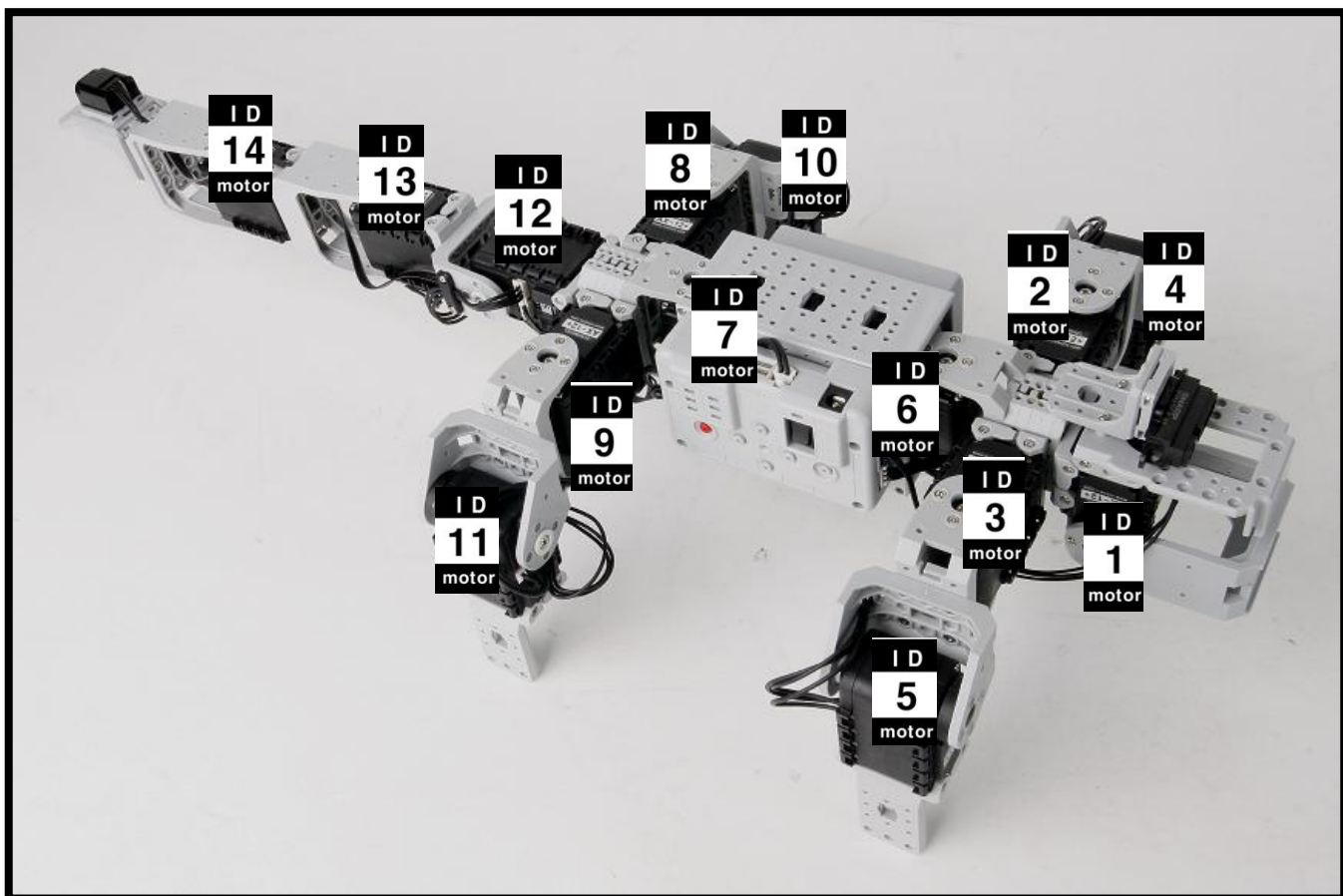
STEP 2

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.

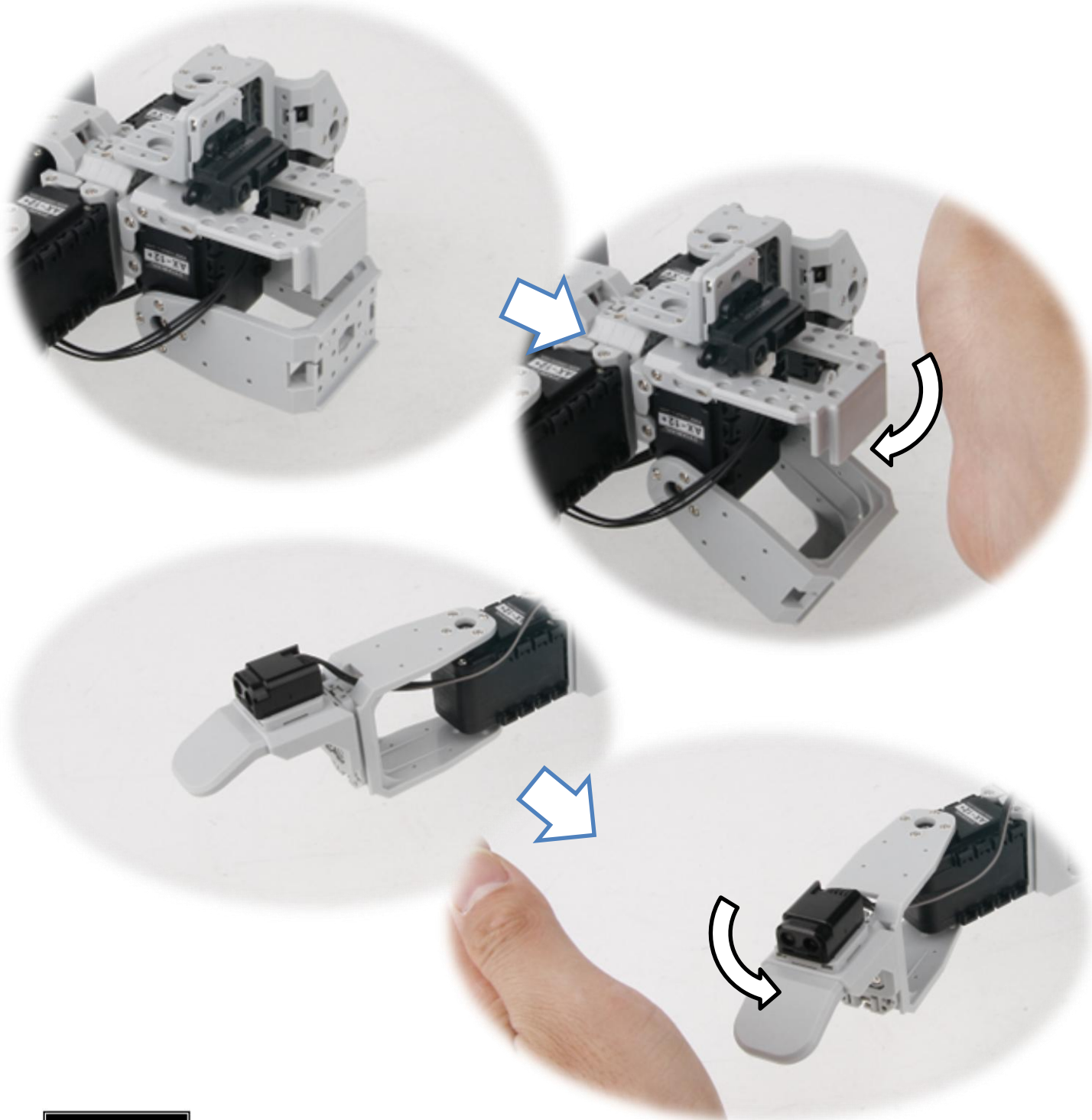


STEP 3

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.

