

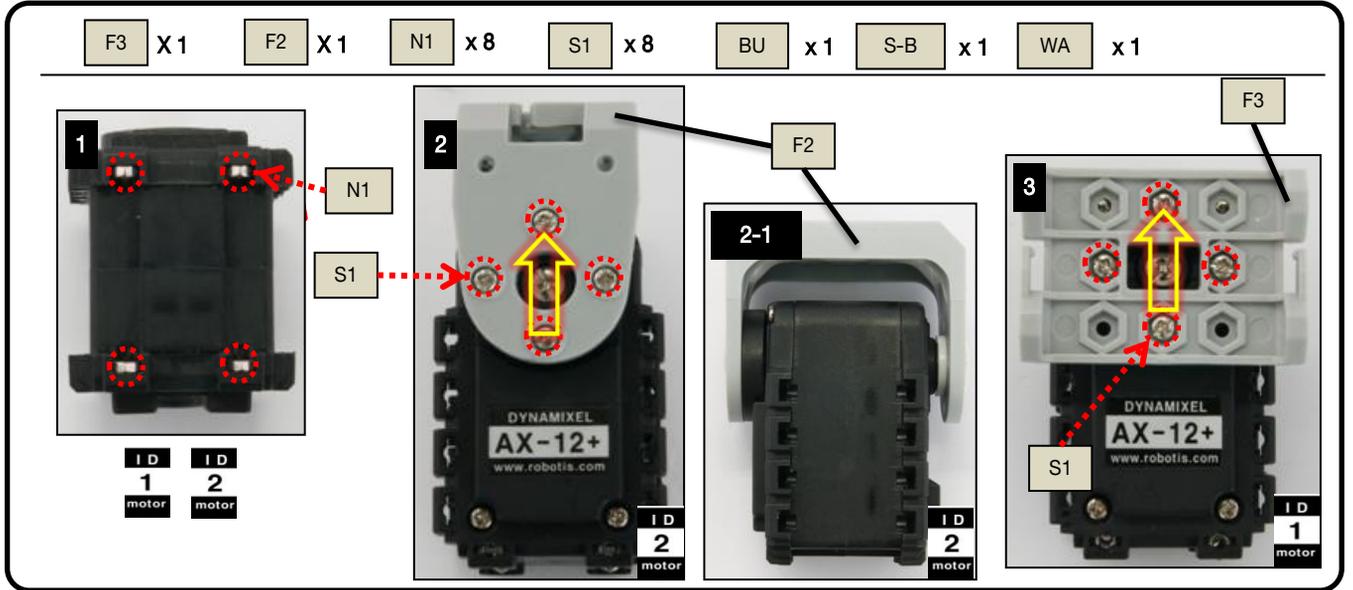
바이올로이드 프리미엄키트 팬틸트 조립서



바이올로이드 팬틸트 조립 시작

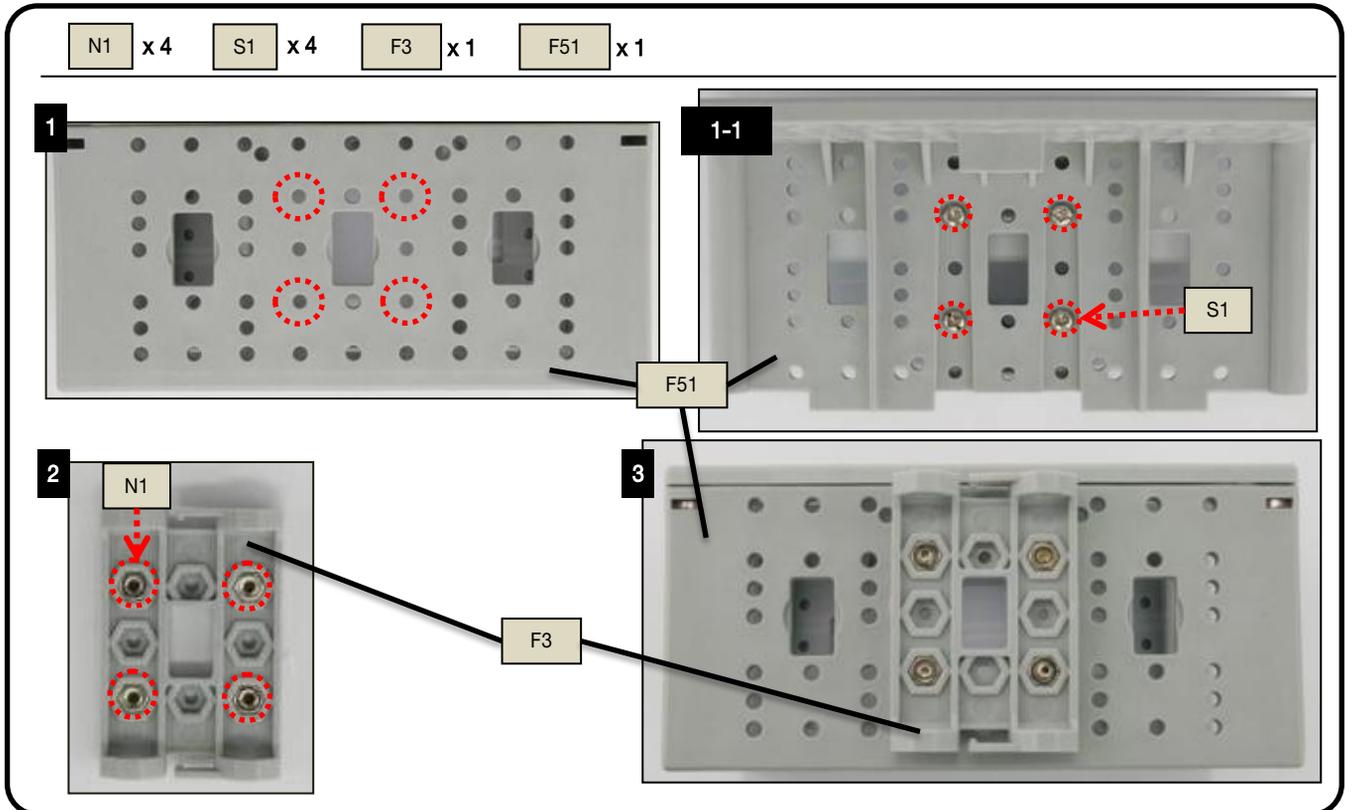
STEP 1

ID1, F2를 체결한다. (!혼 위치 주의)
ID2, F3을 체결한다. (!혼 위치 주의)



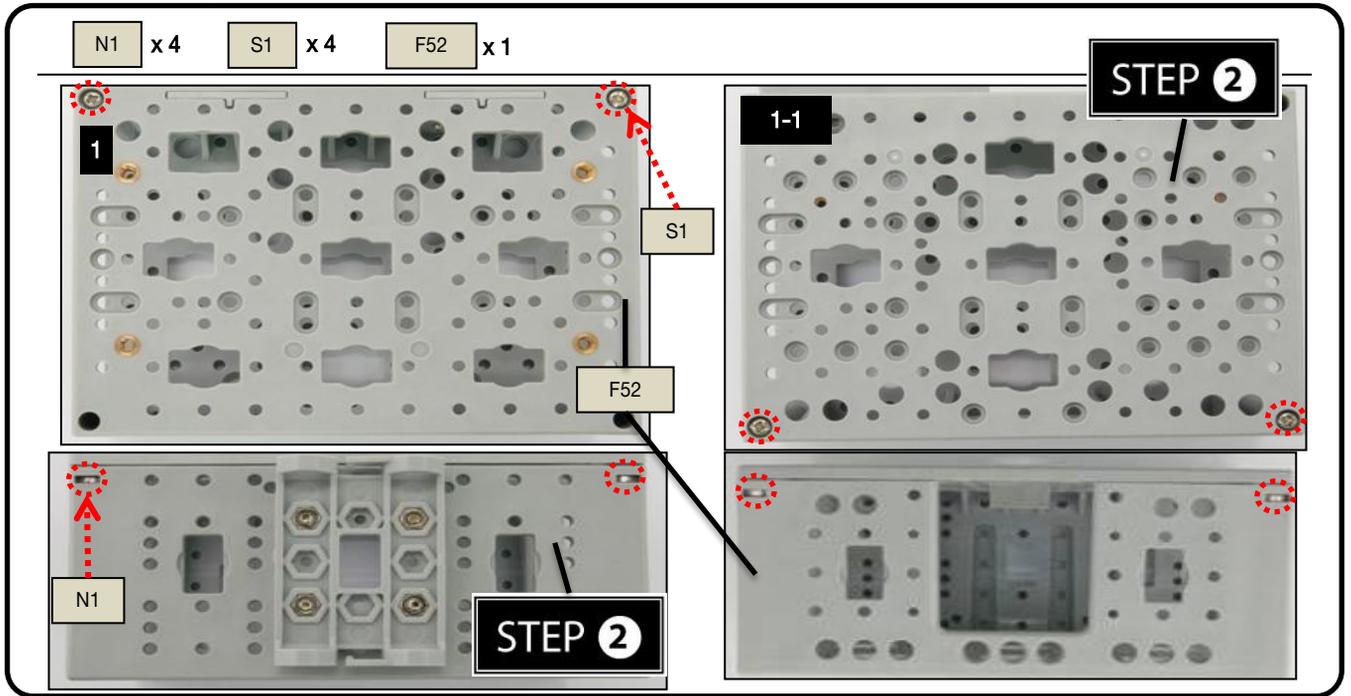
STEP 2

F3, F51을 체결한다.



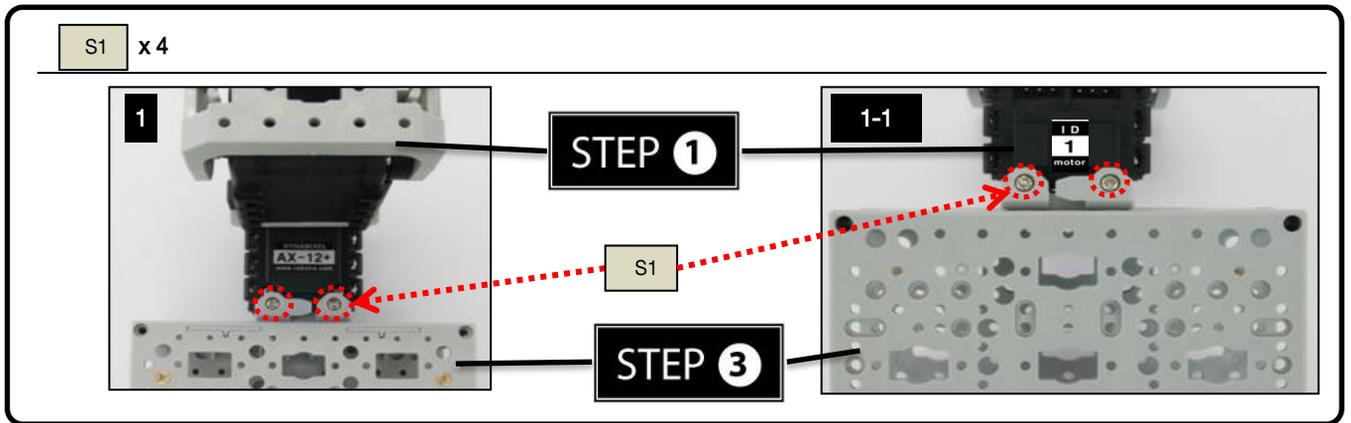
STEP 3

STEP②, F52를 체결한다.



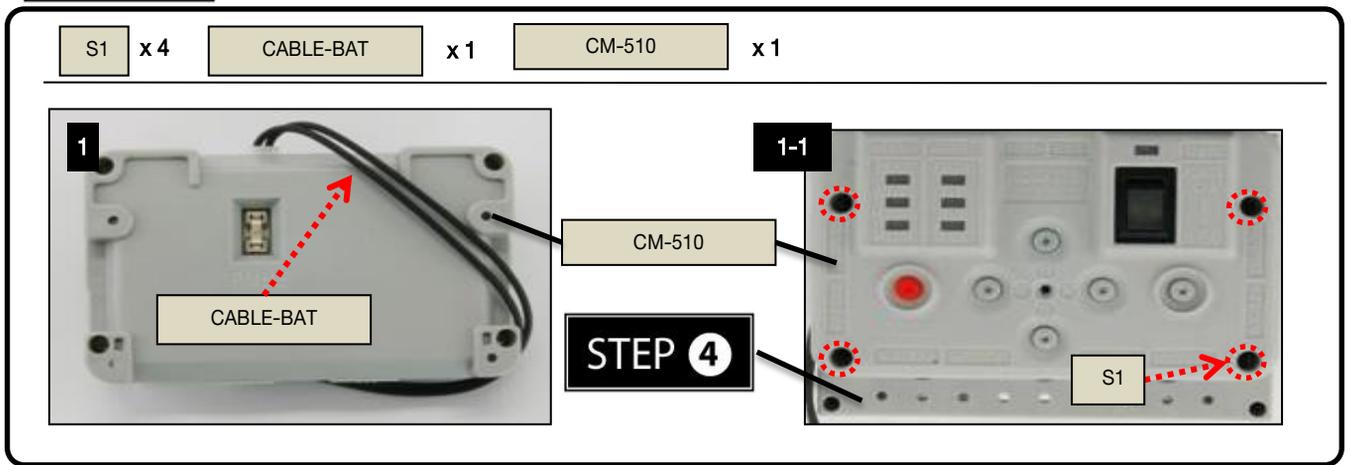
STEP 4

STEP①, ③을 체결한다.



STEP 5

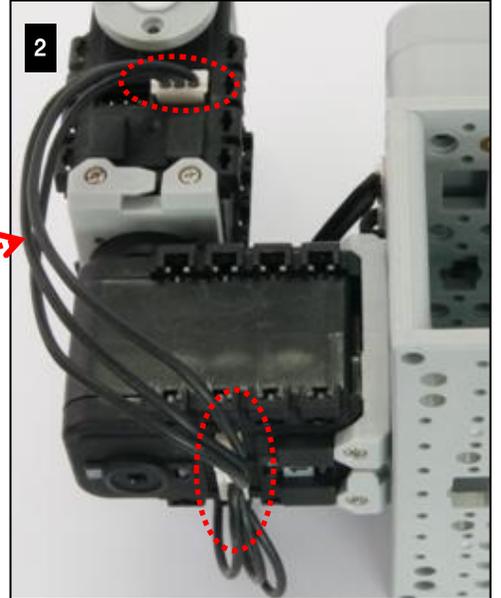
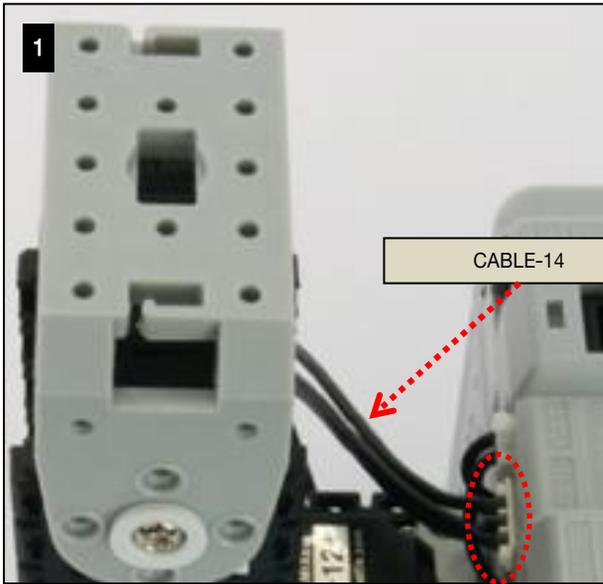
STEP④, CM-510을 체결한다. (CABLE-BAT 위치 정리)



STEP 6

CABLE-14를 이용하여 ID1과 CM-510, ID1과 ID2 을 연결한다.

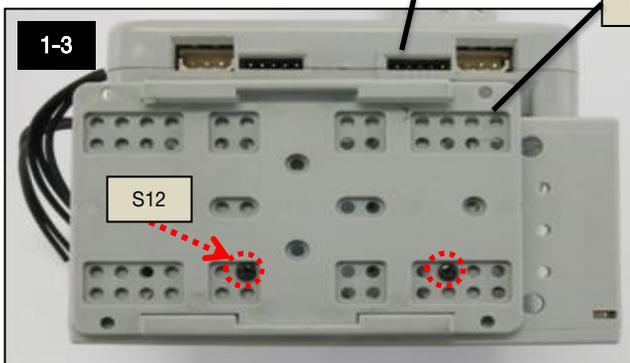
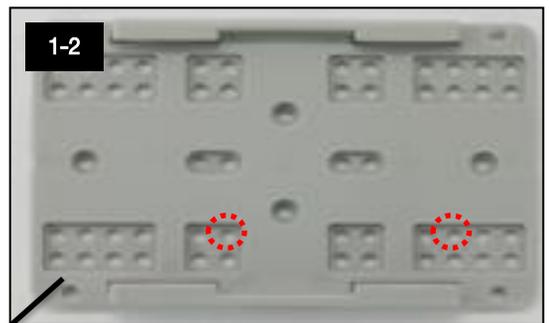
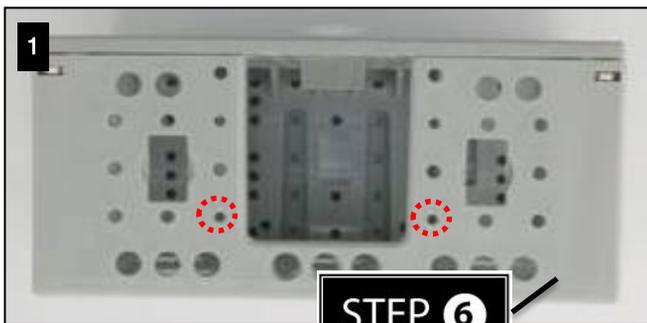
CABLE-14 x 2



STEP 7

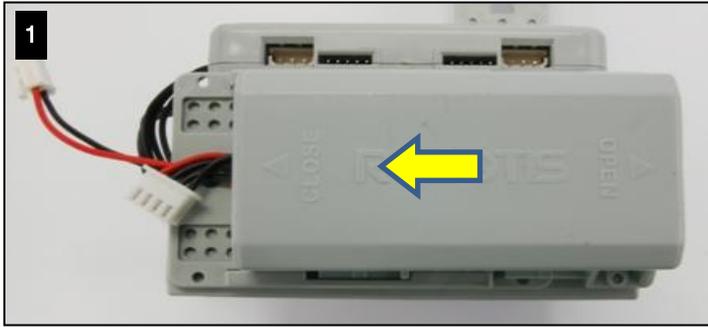
STEP⑥, BATTERY를 체결한다.

BATTERY x1 S12 x2 F60 x1



STEP 8

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.



조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

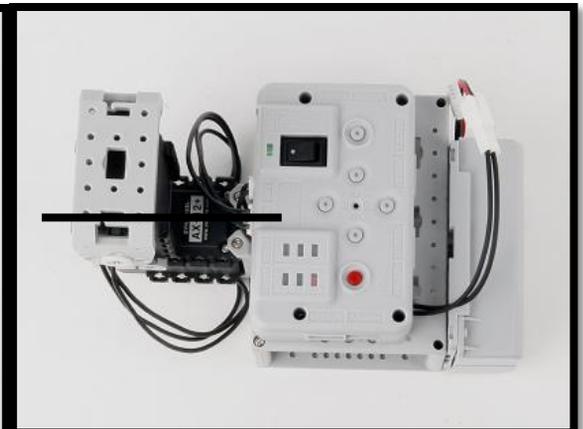
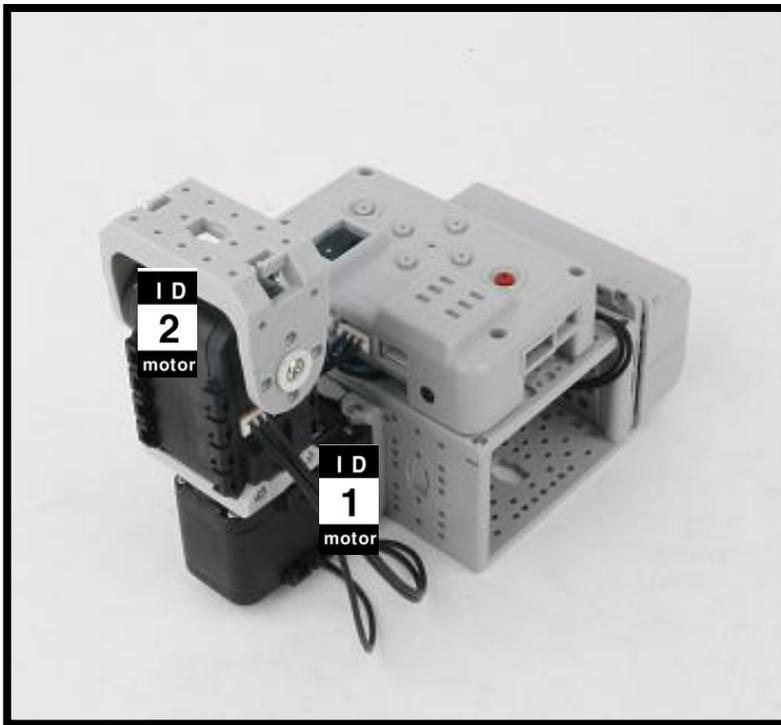
조립 확인 프로그램 실행하기

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

AX12+ 전체 초기위치 확인모드

STEP 2에서 R 버튼을 누르면 로봇이 전체적으로 초기 위치, 즉 위 그림과 같이 됩니다. 위 그림과 다를 경우 모터의 혼과 프레임의 조립상태를 확인하세요.

L 버튼을 누르면 로봇이 STEP 2로 돌아 갑니다.

STEP 4

이상이 없을 경우 로봇을 동작 시키십시오.

로봇을 PLAY모드에 놓고 START 버튼을 누르면 동작을 시작합니다.