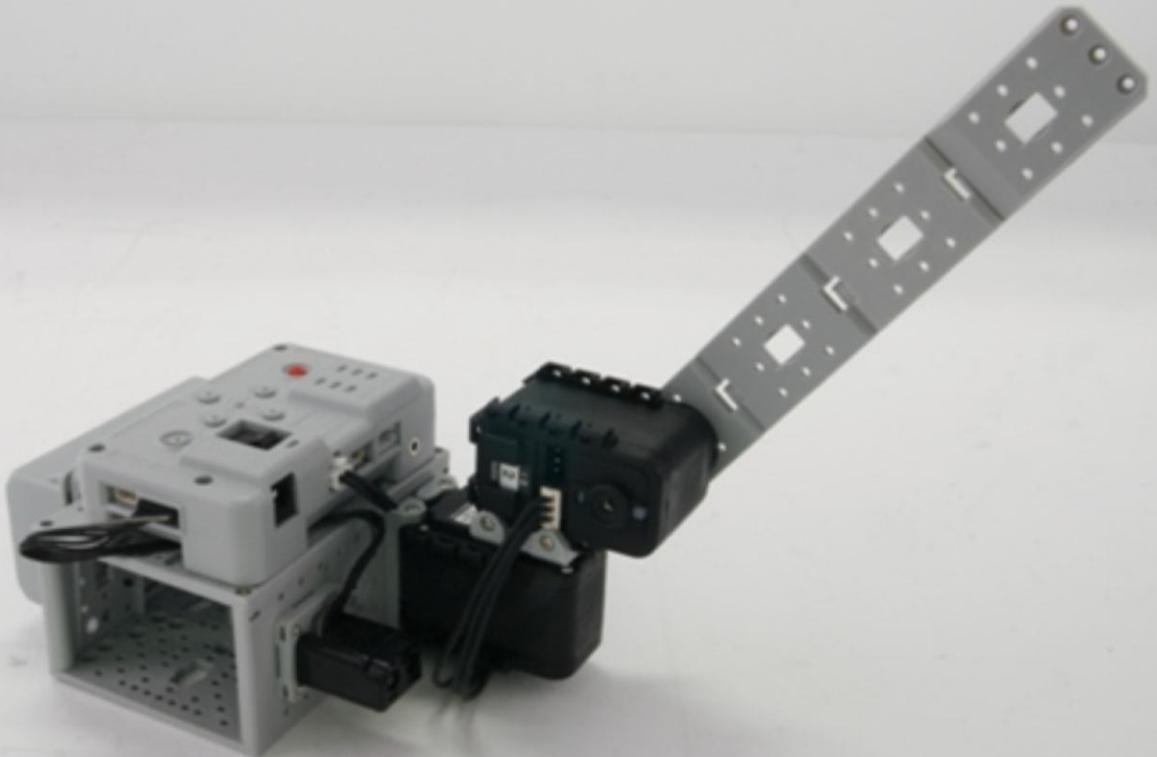


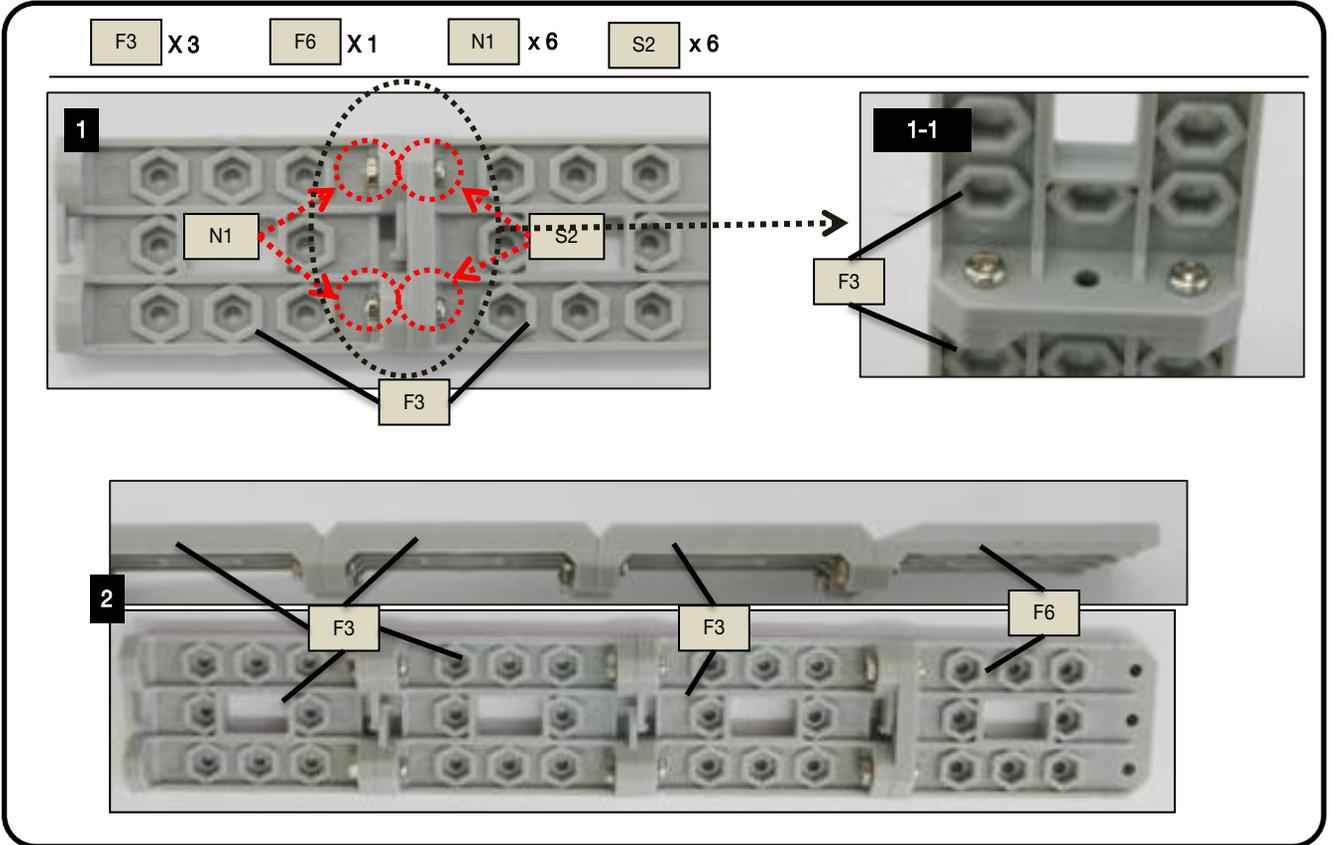
# 바이올로이드 프리미엄키트 차량출입통제기 조립서



# 바이올로이드 차량출입통제기 조립 시작

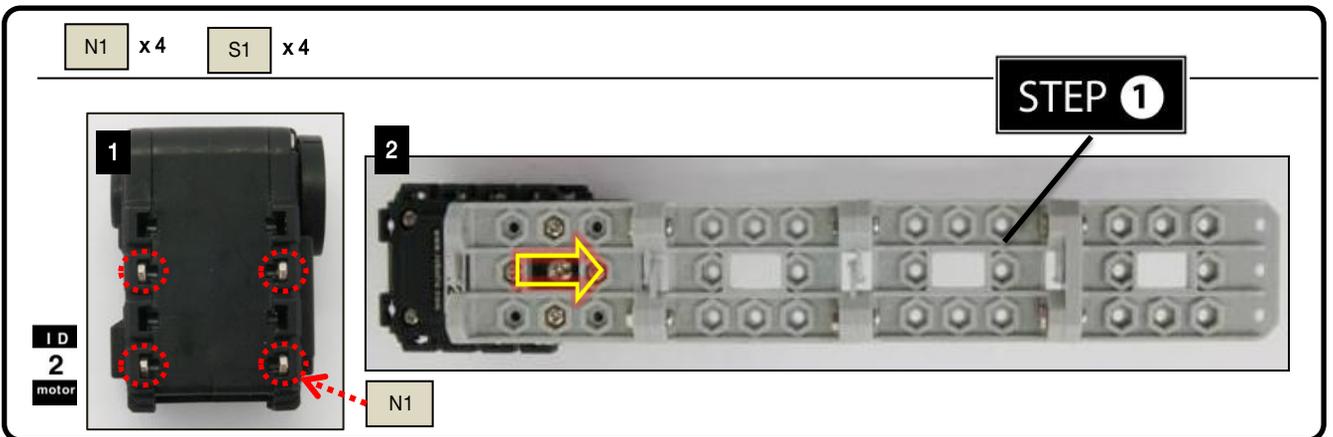
## STEP 1

F3, F6을 체결한다.



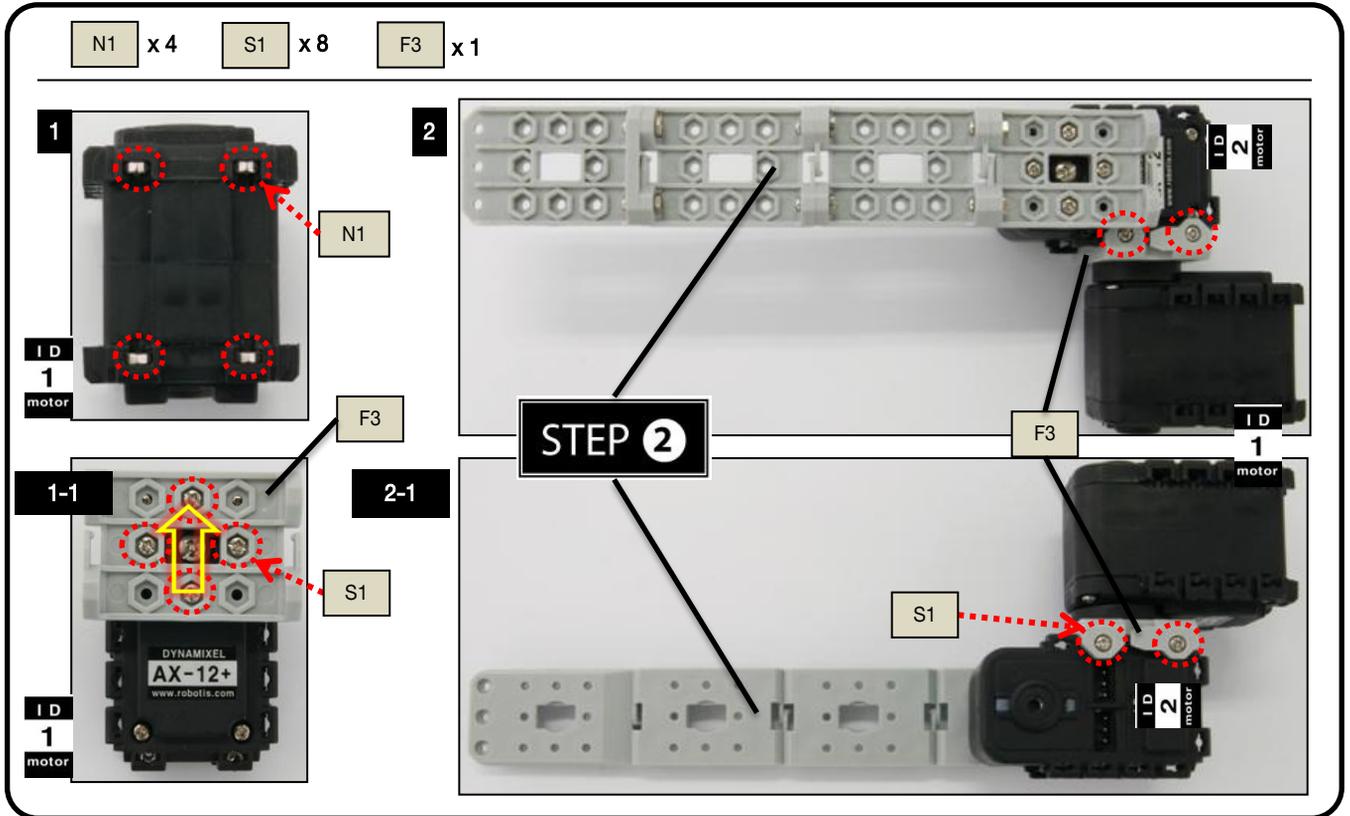
## STEP 2

STEP①, ID2를 체결한다. (! 혼 위치 주의)



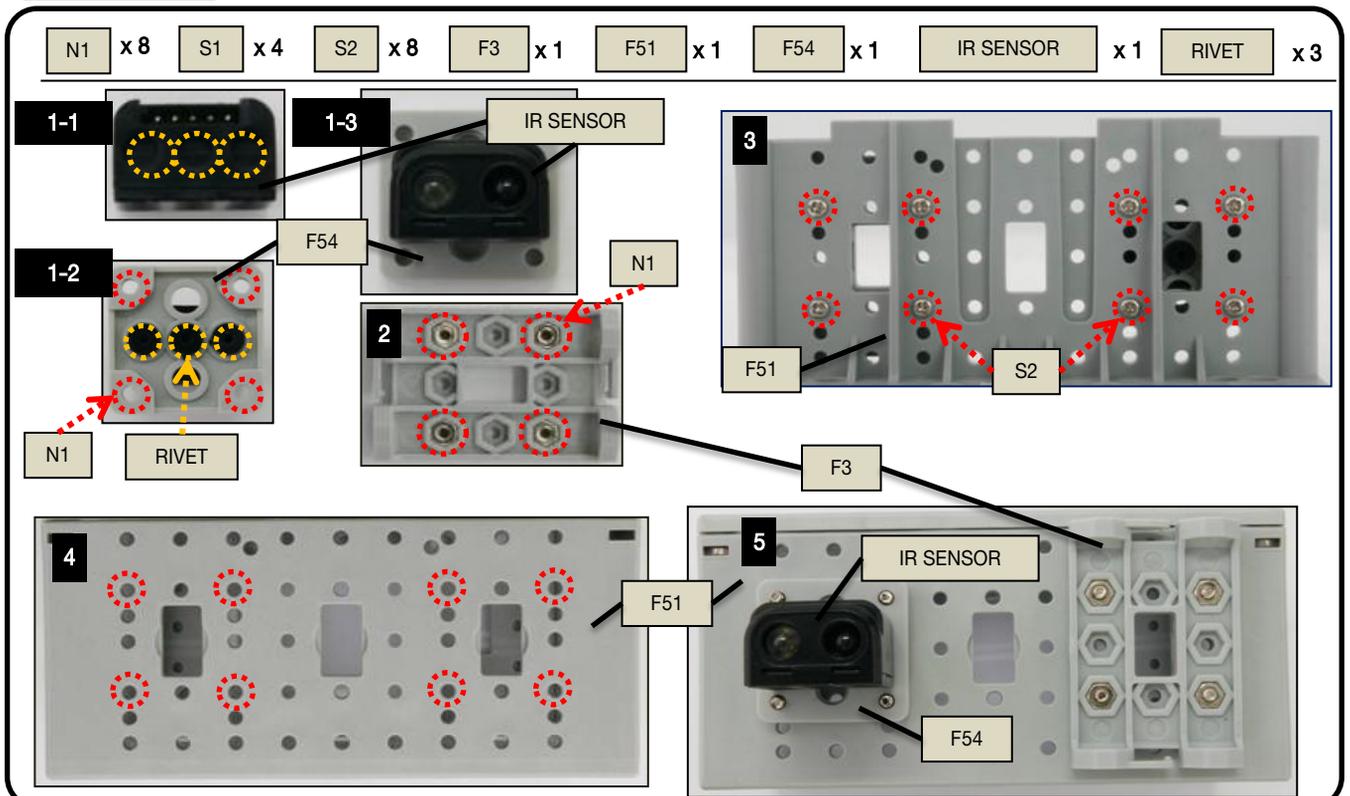
## STEP 3

STEP②, F3, ID1을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

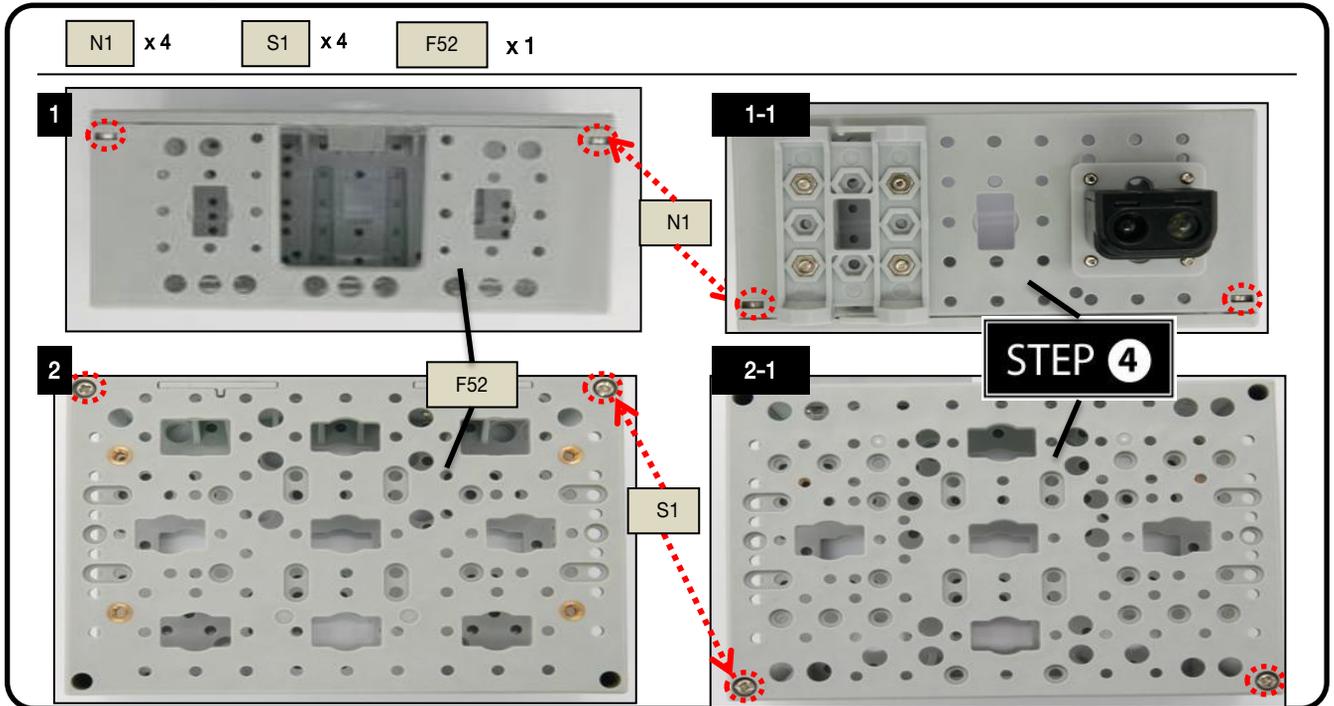


## STEP 4

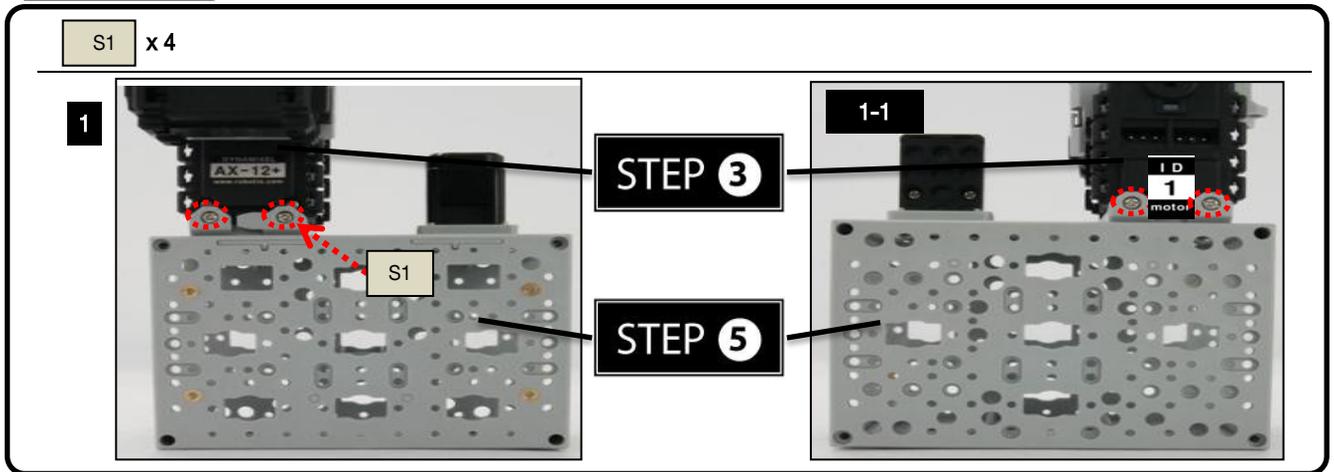
F3, F52, F54, IR SENSER를 체결한다. (! 좌우 방향 주의)



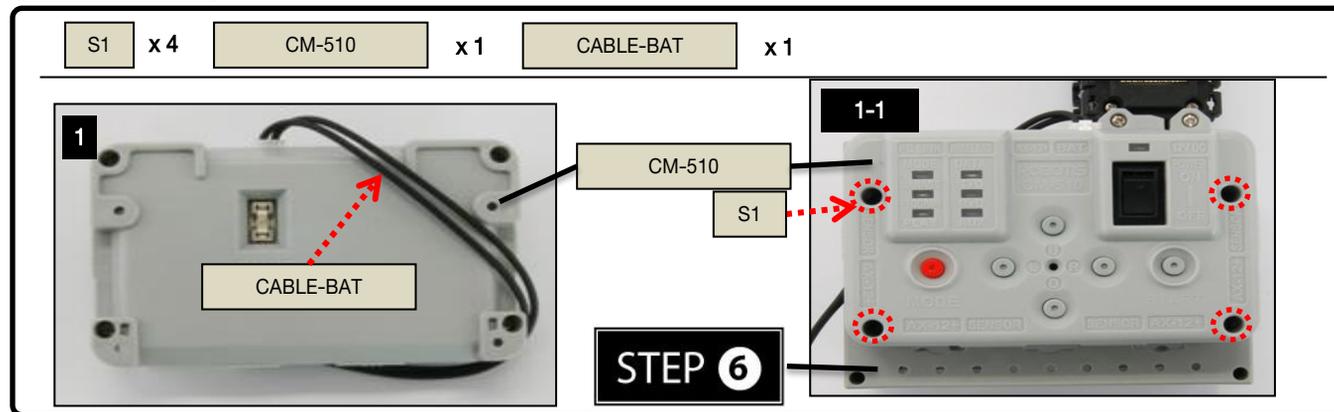
**STEP 5** STEP④, F52를 체결한다.



**STEP 6** STEP③, ⑤를 체결한다.



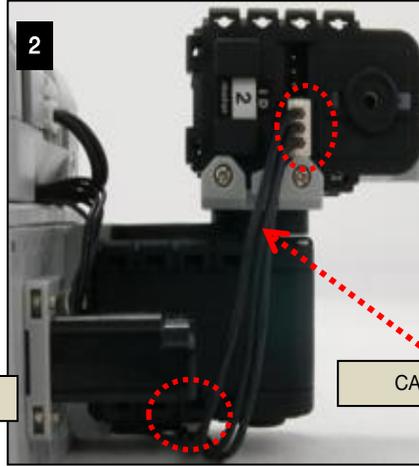
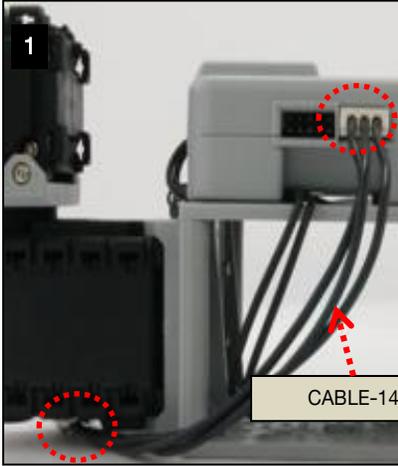
**STEP 7** STEP⑥, CM-510을 체결한다.



## STEP 8

CABLE-14를 이용하여 CM-510과 ID1을 연결한다.  
 CABLE-10을 이용하여 ID1과 ID2를 연결한다.  
 5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR와 CM-510을 연결한다. (: CM-510 6번 포트)

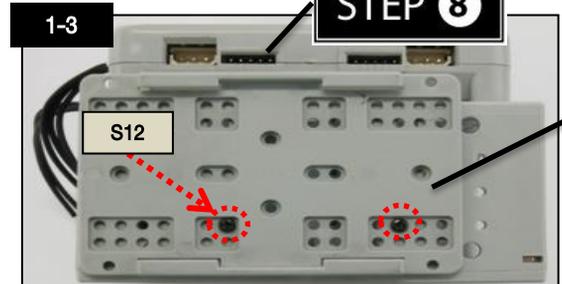
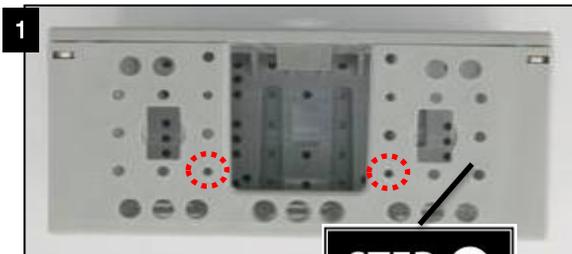
CABLE-10 x 1    CABLE-14 x 1    5P CABLE-15 x 1



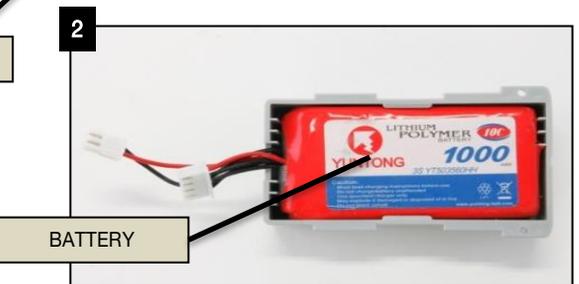
## STEP 9

STEP⑧, BATTERY를 체결한다.

BATTERY x 1    S12 x 2    F60 x 1

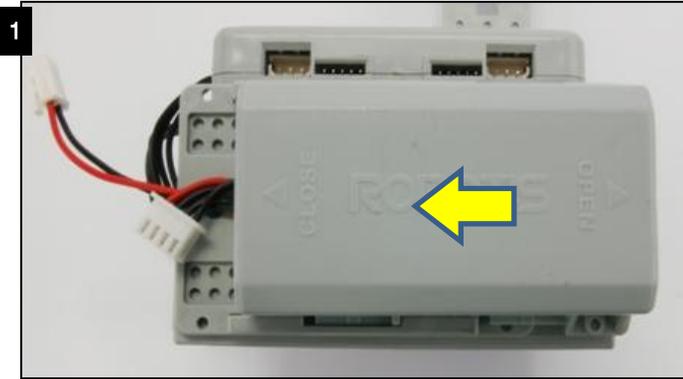


F60



**STEP 10**

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.



## 조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

### STEP 1

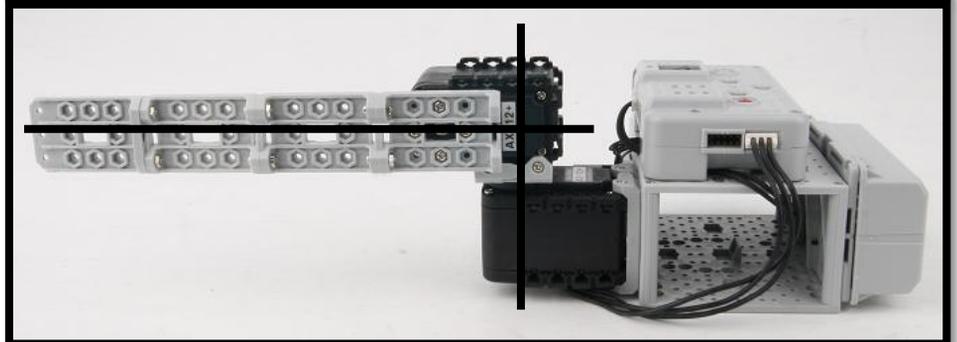
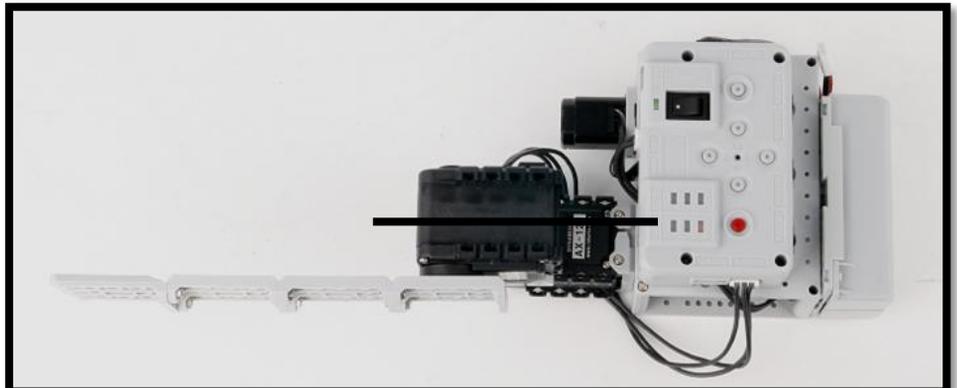
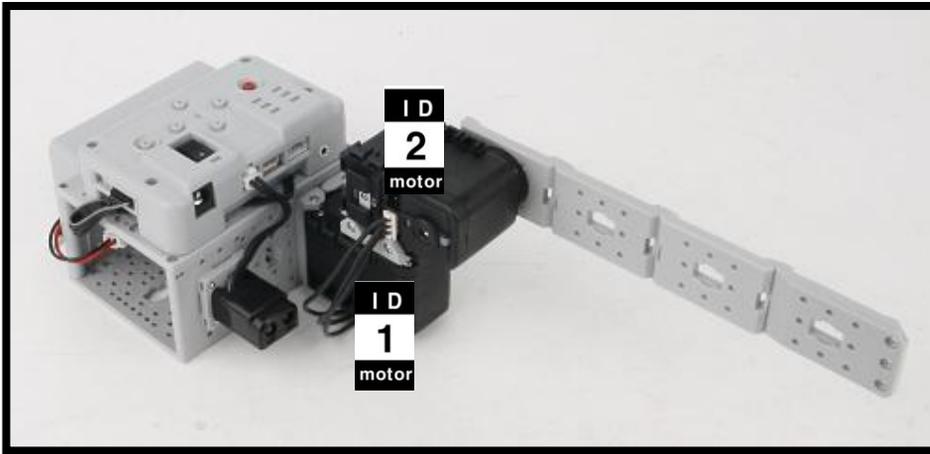
#### 조립 확인 프로그램 실행하기

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.

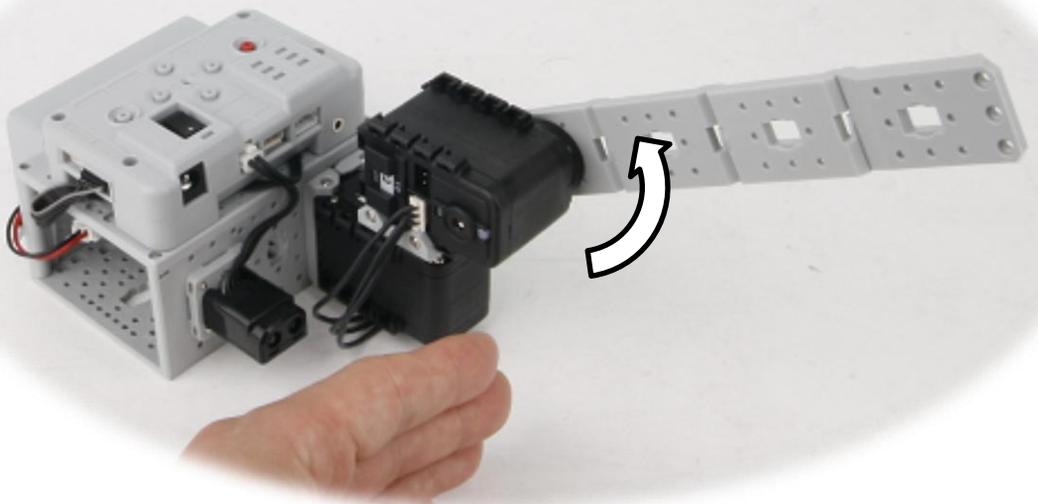


**STEP 3**

**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 각각의 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.