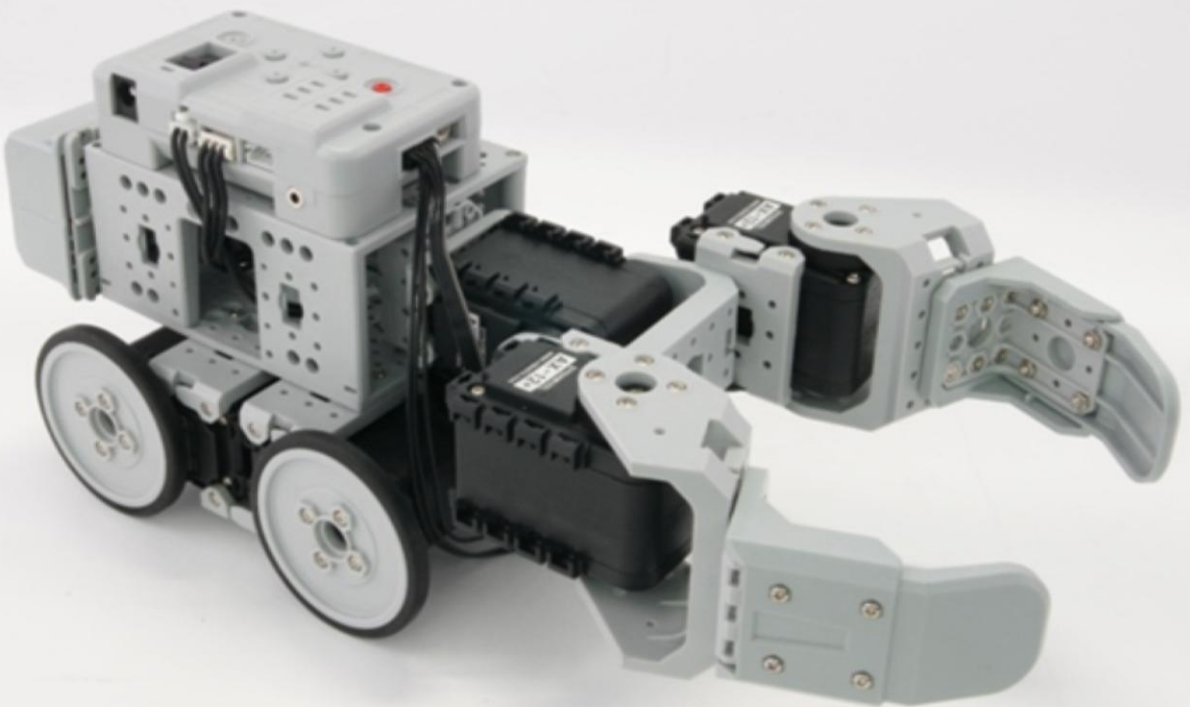


바이올로이드 프리미엄키트 집게 탐사차 조립서

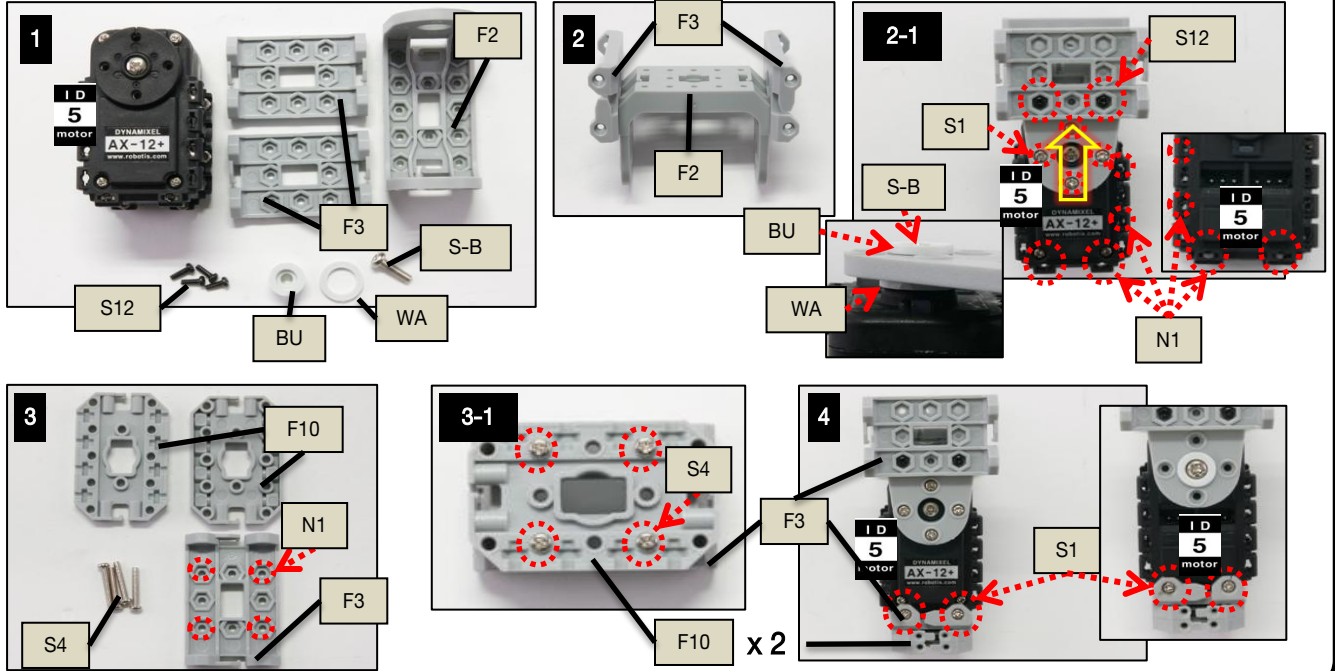


바이올로이드 집게 탐사차 조립 시작

STEP 1

ID 5, F2, F3, F10을 체결한다. (!혼 위치 주의)

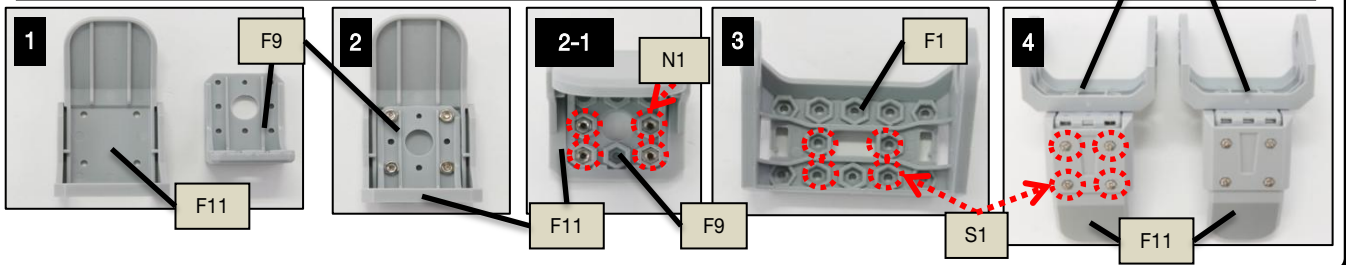
F3 x2 F2 x1 F10 x2 WA x1 BU x1 S-B x1 S12 x4 S4 x4 N1 x4



STEP 2

F1, F9, F11을 체결한다.

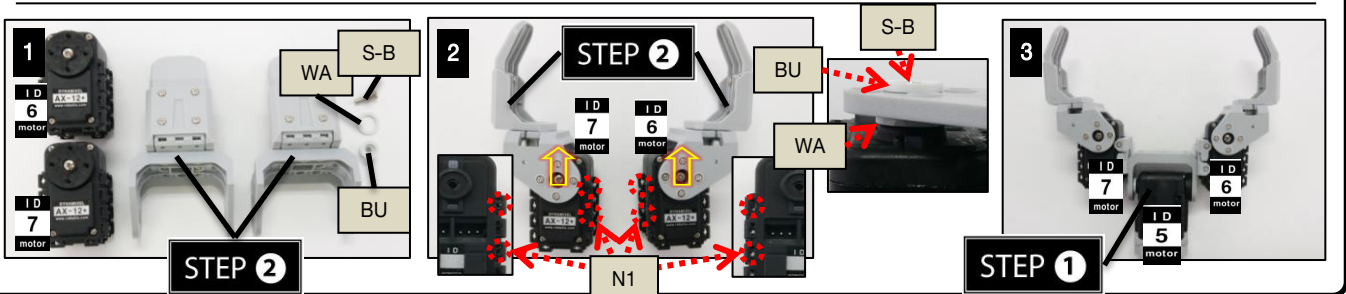
F11 x2 F9 x2 F1 x2 S1 x8 N1 x8



STEP 3

STEP ①, ②, ID6, 7을 체결한다. (! 혼 위치 주의)

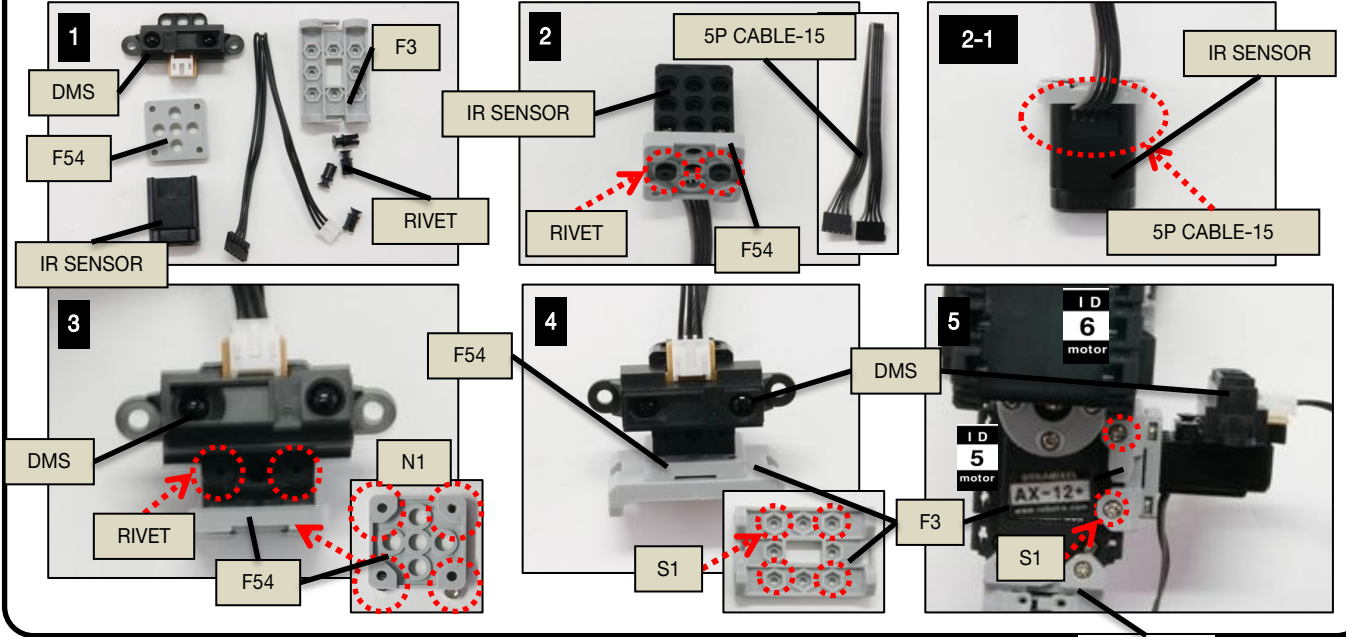
WA x2 BU x2 S-B x2 S1 x8 N1 x8



STEP 4

STEP③, F3, F54, IR SENSOR, DMS를 체결한다.

F3 x 1 F54 x 1 DMS x 1 IR SENSOR x 1 RIVET x 4 5P CABLE-15 x 1
S1 x 8 N1 x 4 CABLE-DMS x 1

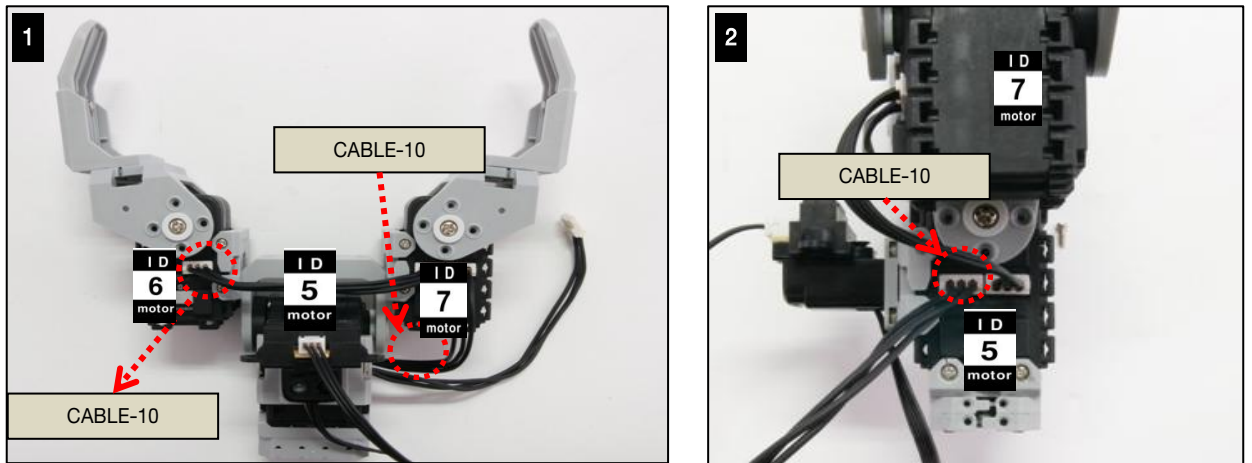


STEP 3

STEP 5

CABLE-10를 이용하여 ID5와 ID7, ID6과 ID7를 연결한다.
CABLE-10를 이용하여 ID5에 연결한다.

CABLE-10 x 3



STEP 6

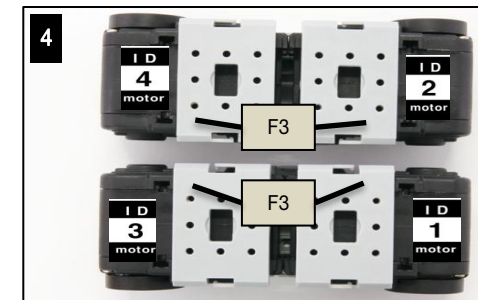
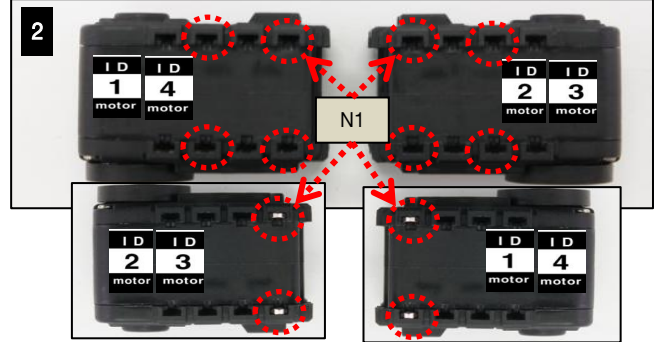
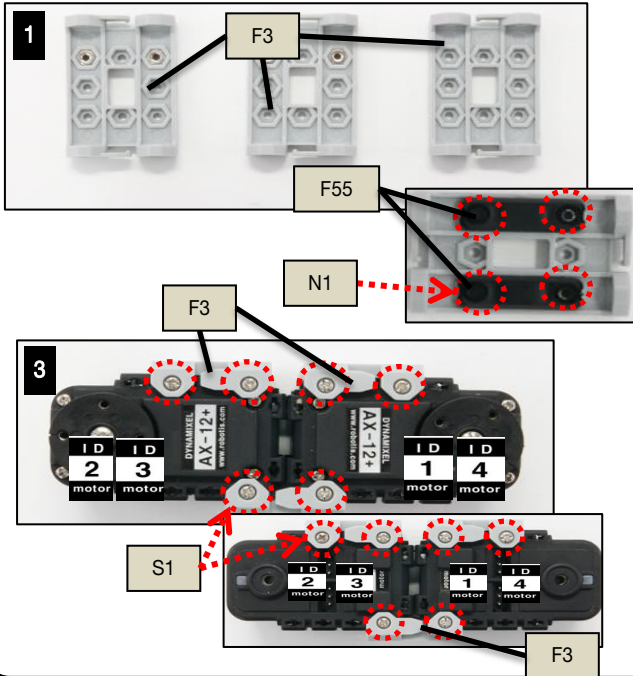
ID1~4, F3, F55를 체결한다.

F3 x 6

F55 x 8

S1 x 24

N1 x 36



STEP 7

STEP 6, F13, F14, F51를 체결한다.

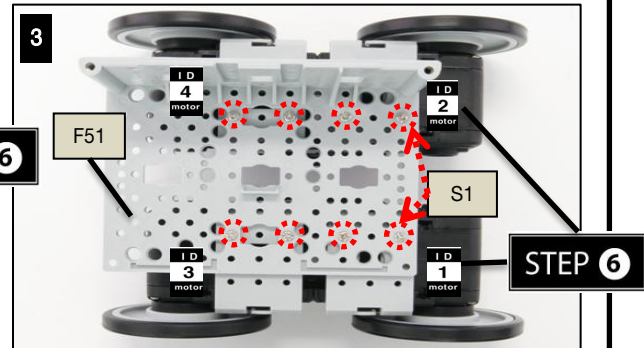
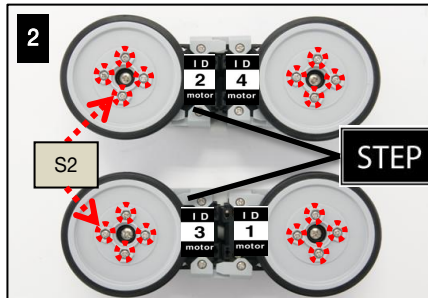
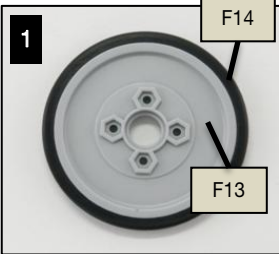
F13 x 4

F14 x 4

F51 x 1

S1 x 8

S2 x 16



STEP 8

F3, F10, F60을 체결한다.

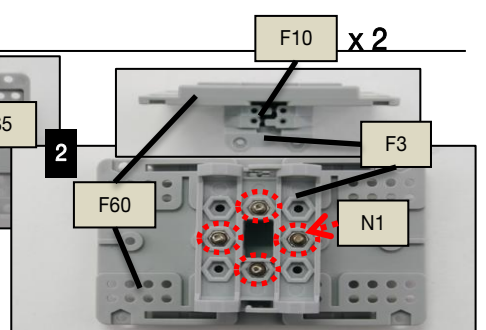
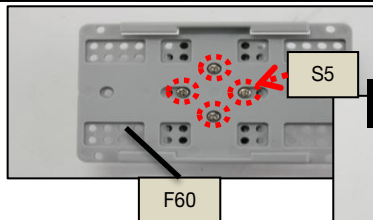
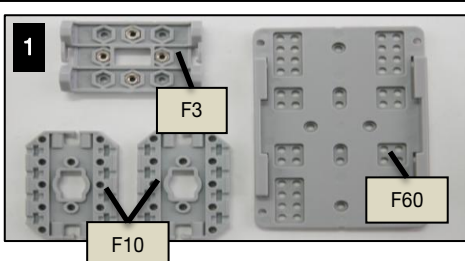
F3 x 1

F10 x 2

F60 x 1

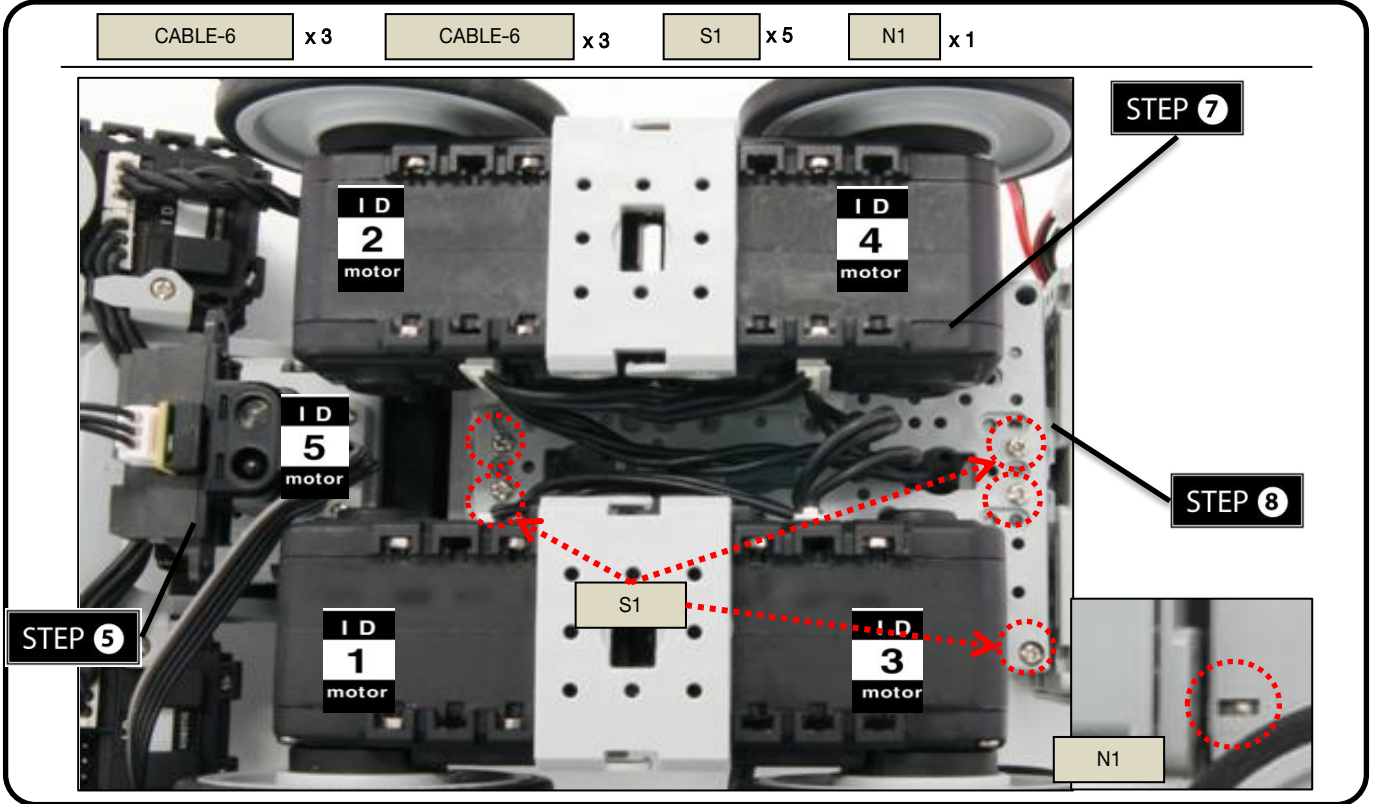
S5 x 4

N1 x 4



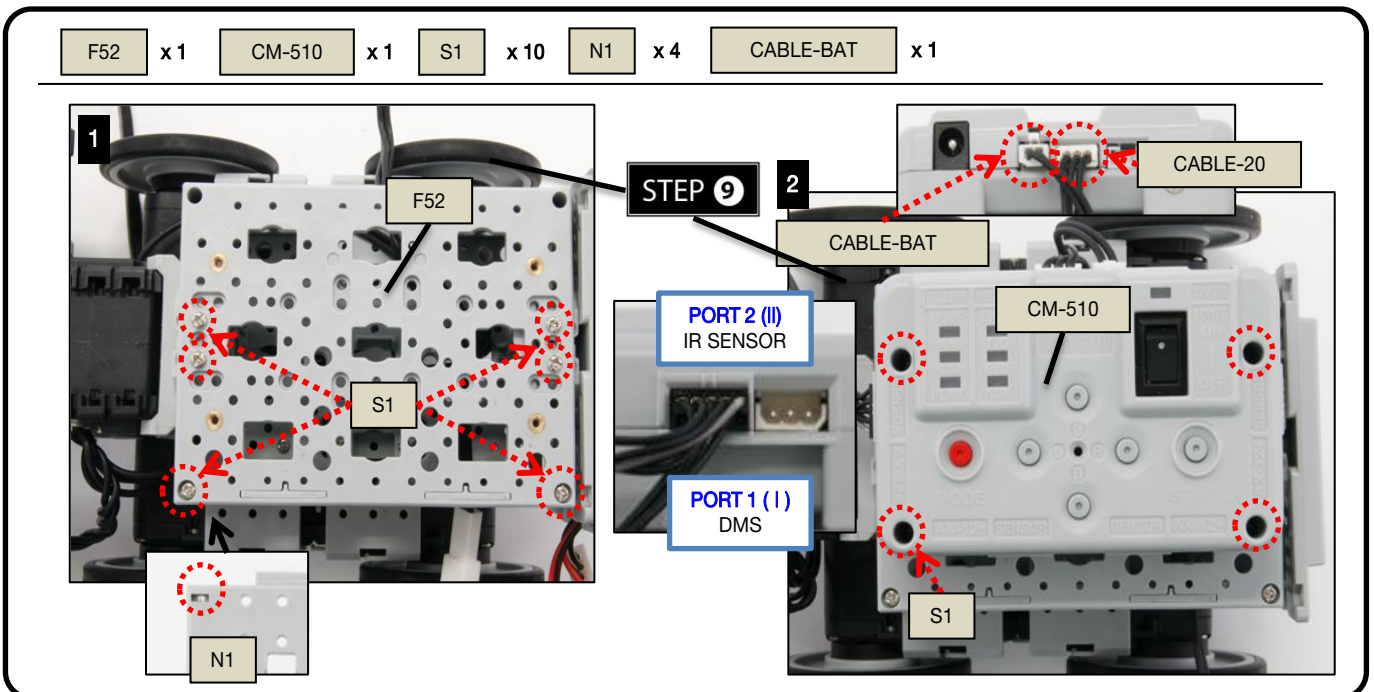
STEP 9

STEP⑤, ⑦, ⑧을 체결한다.
CABLE-10을 이용하여 ID5와 ID4를 연결한다.
CABLE-6을 이용하여 ID2와 ID4, ID1과 ID2, ID1과 ID3를 연결한다.
CABLE-20을 이용하여 ID3에 연결한다.



STEP 10

STEP⑨, F52, CM-510을 체결한다.
CABLE-20을 이용하여 ID3과 CM-510을 연결한다.
5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR를 CM-510의 포트에 연결(: CM-510 2번 포트)
CABLE-DMS를 이용하여 DMS를 CM-510의 포트를 연결한다.(: CM-510 1번 포트)



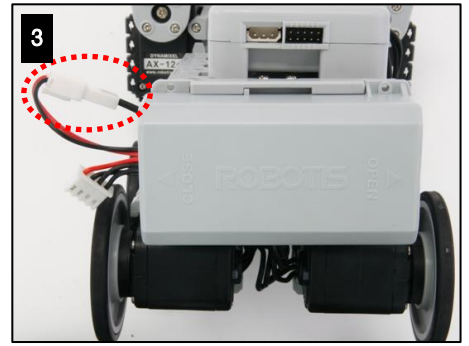
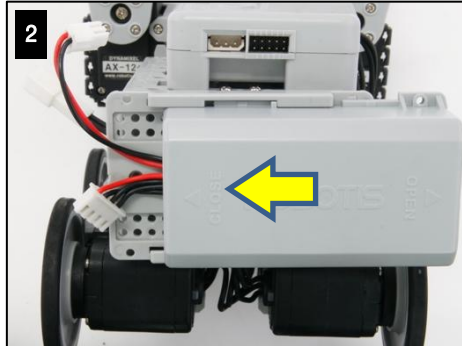
STEP 11

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

BATTERY x1



BATTERY



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.

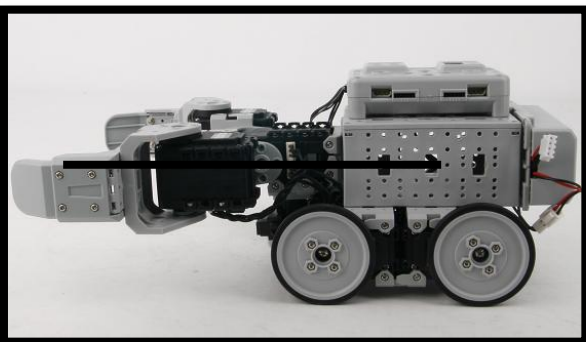
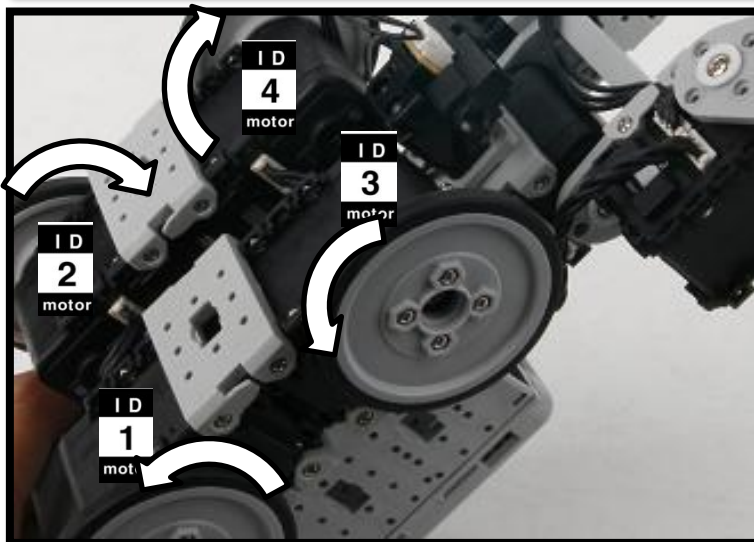
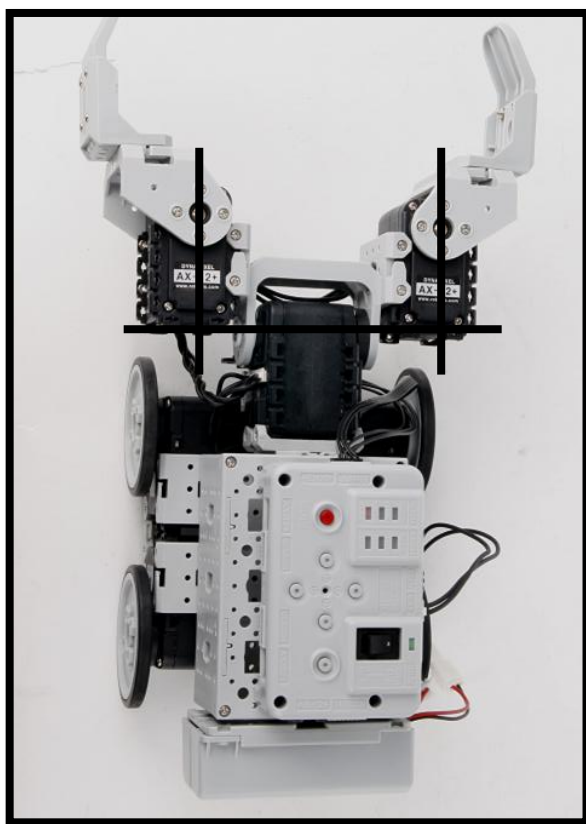
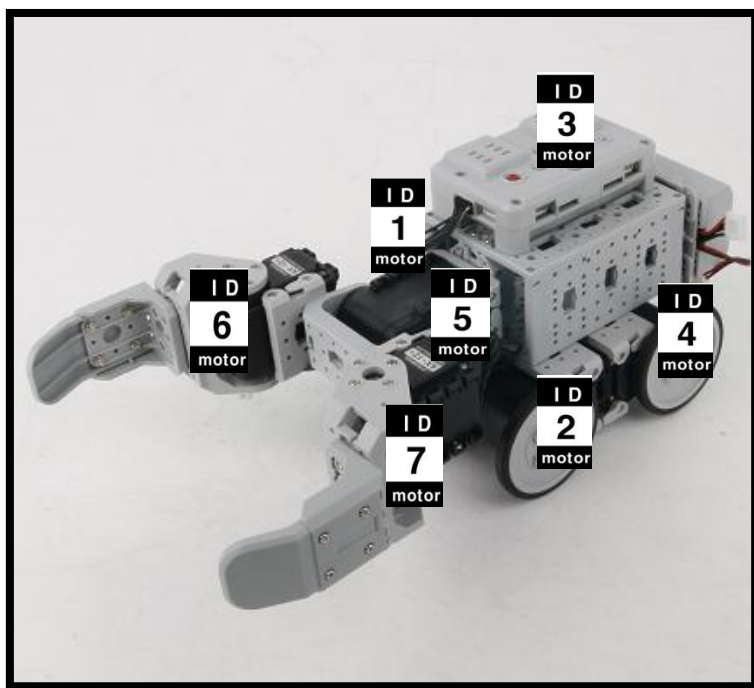
STEP 2

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 1~4 번까지는 시계 반대방향으로 회전하고, 5~7 번까지는 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.

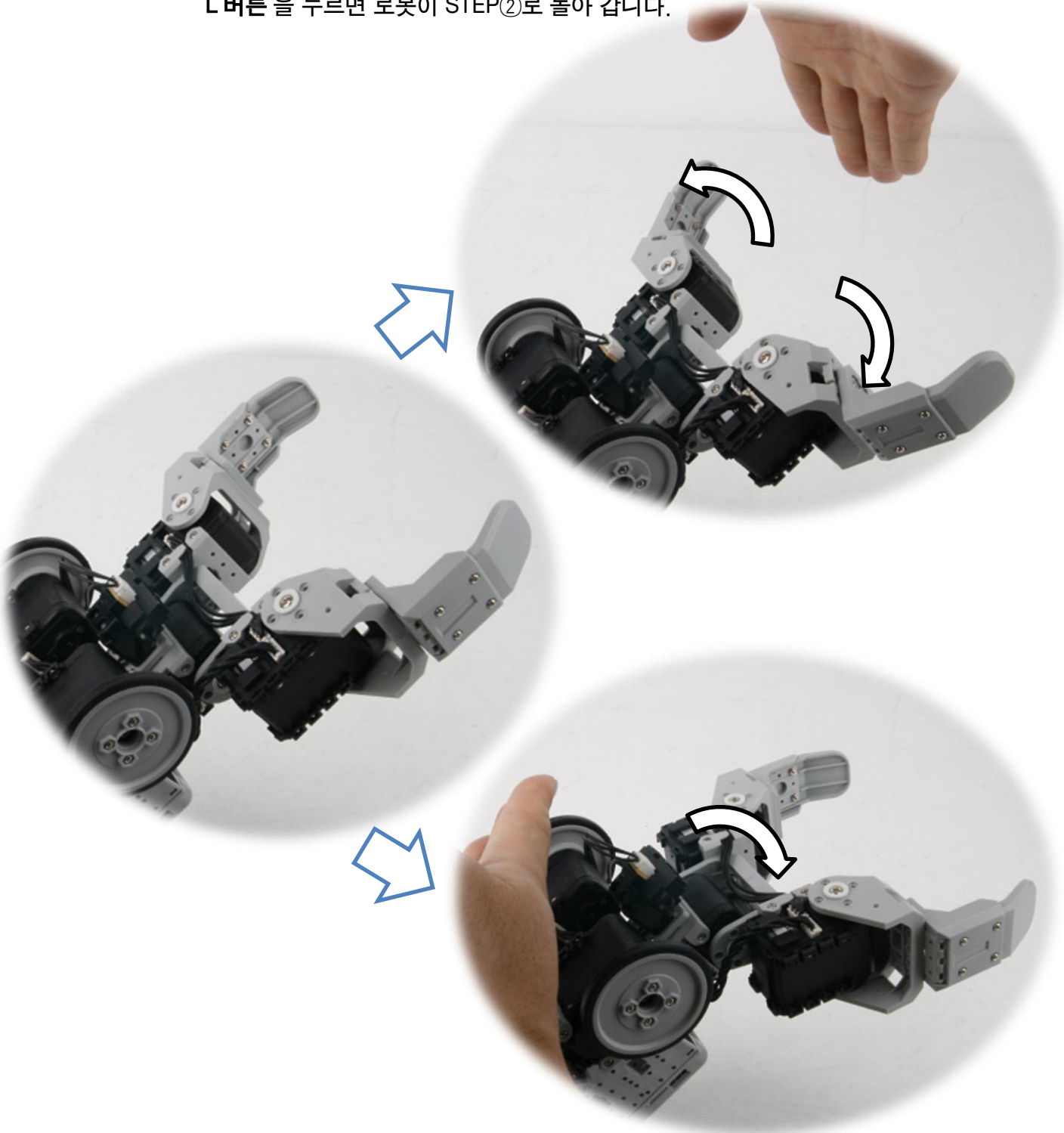


STEP 3

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.