

바이올로이드 프리미엄키트 4족 로봇 조립서

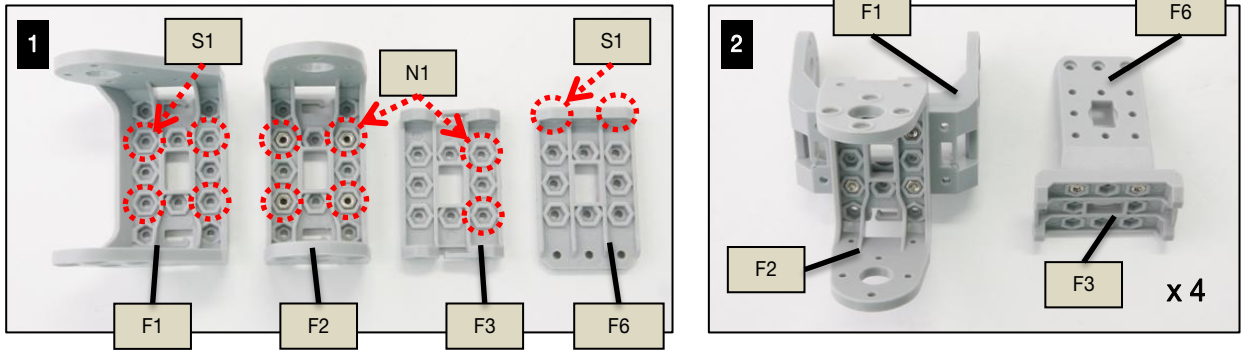


바이올로이드 4족 로봇 조립 시작

STEP 1

F1, F2를 체결한다.(! x 4)
F3, F6을 체결한다.(! x 4)

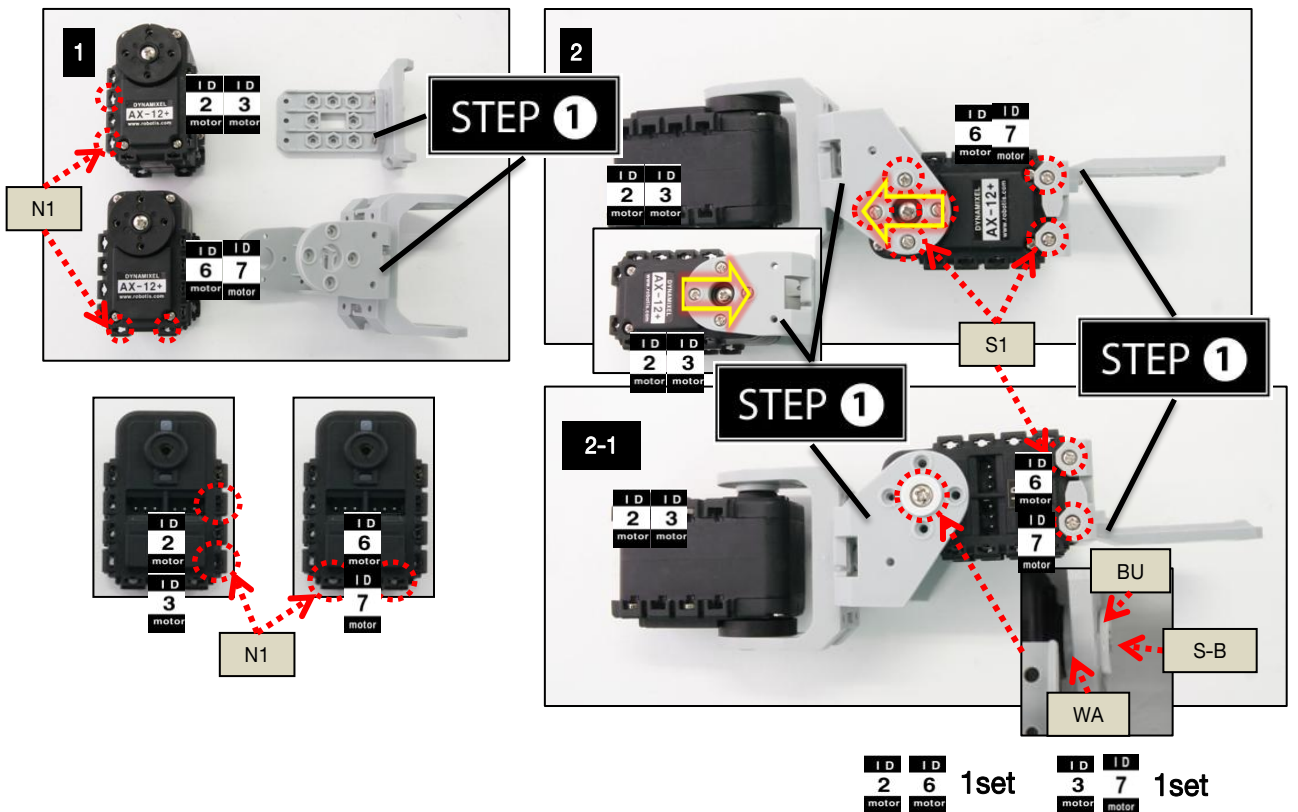
F1 x4 F2 x4 F3 x4 F6 x4 S1 x24 N1 x24



STEP 2

STEP①, ID 2, 3, 6, 7을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

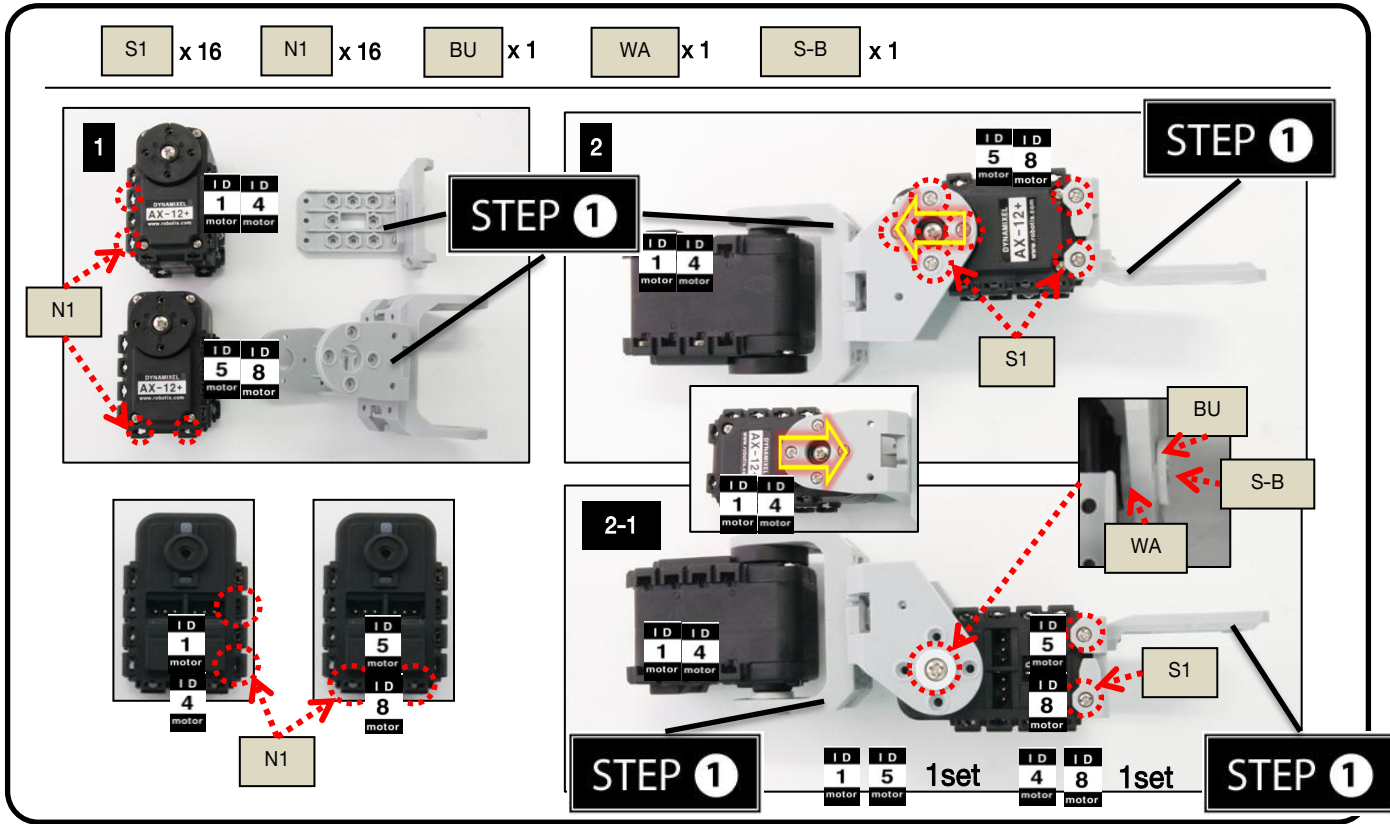
S1 x16 N1 x16 BU x1 WA x1 S-B x1



ID ID 1set ID ID 1set
2 6 motor motor 3 7 motor motor

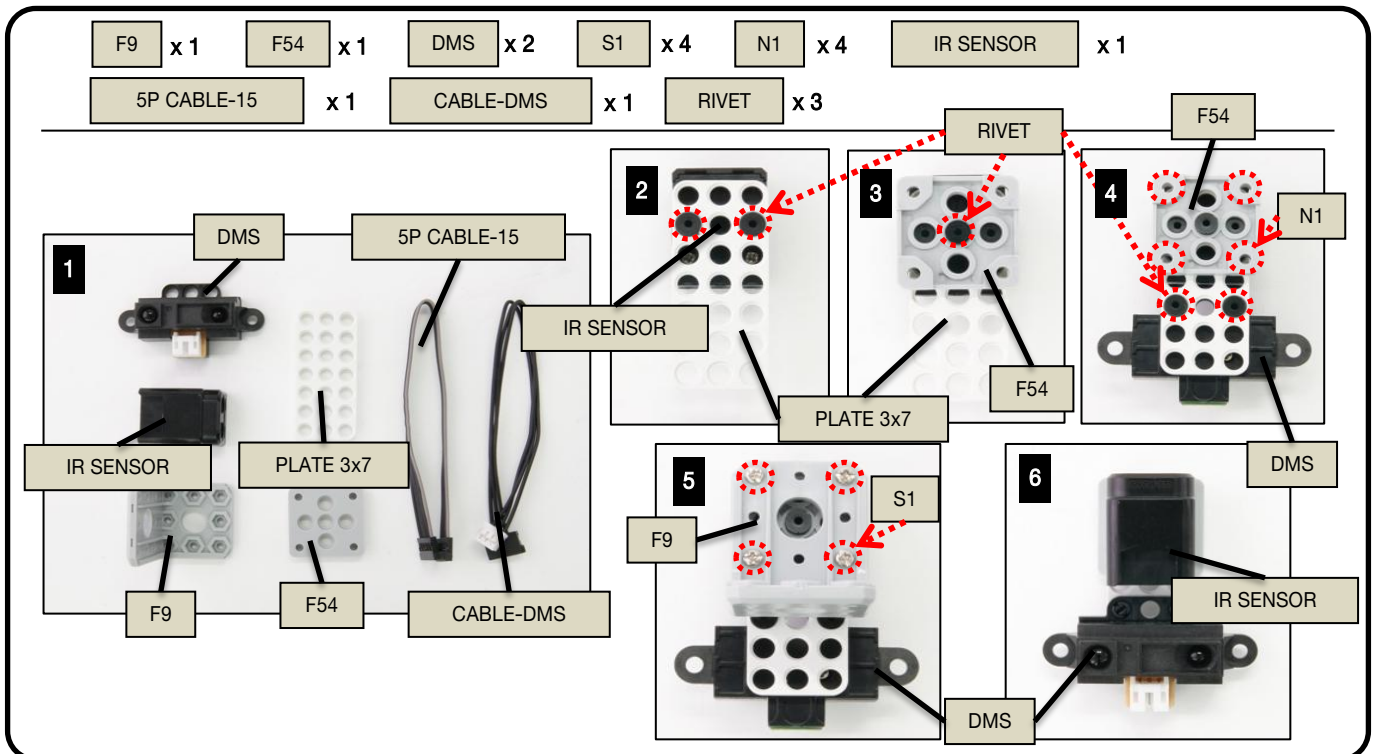
STEP 3

STEP ①, ID 1, 4, 5, 8을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

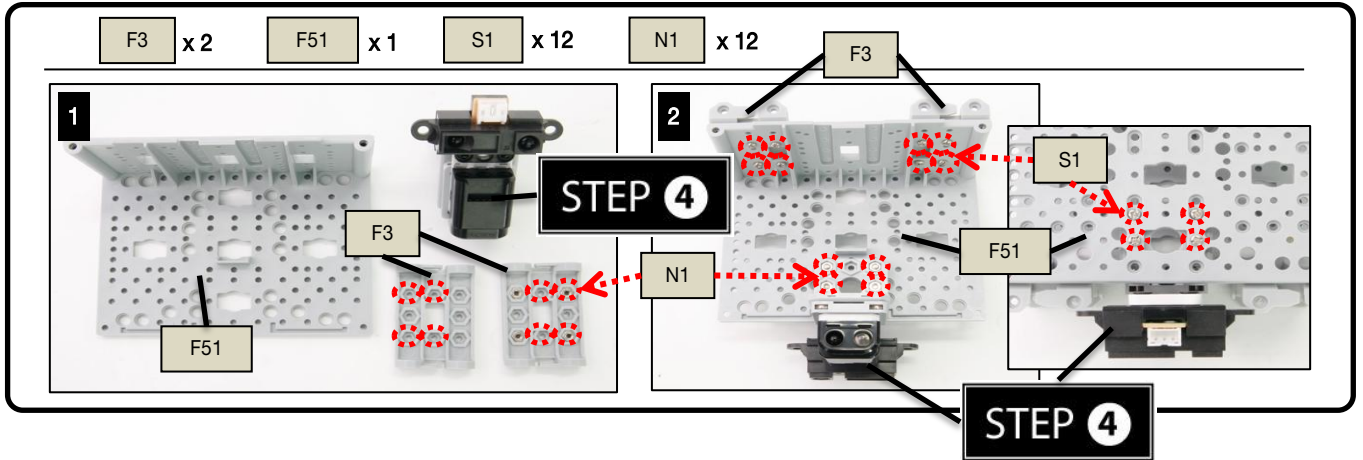


STEP 4

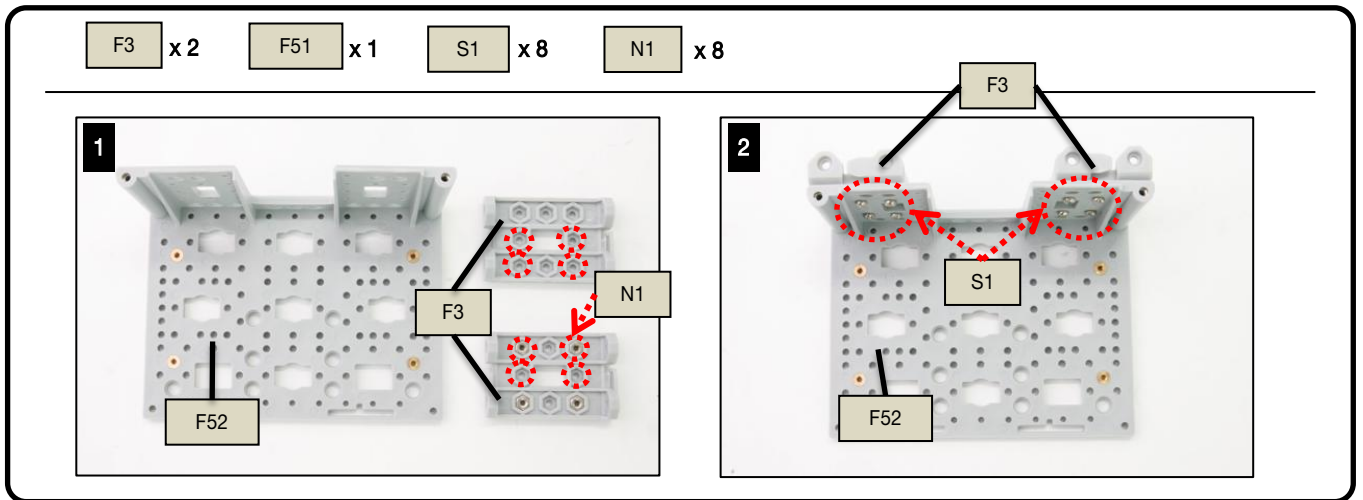
F9, F54, IR SENSOR, DMS를 체결한다.



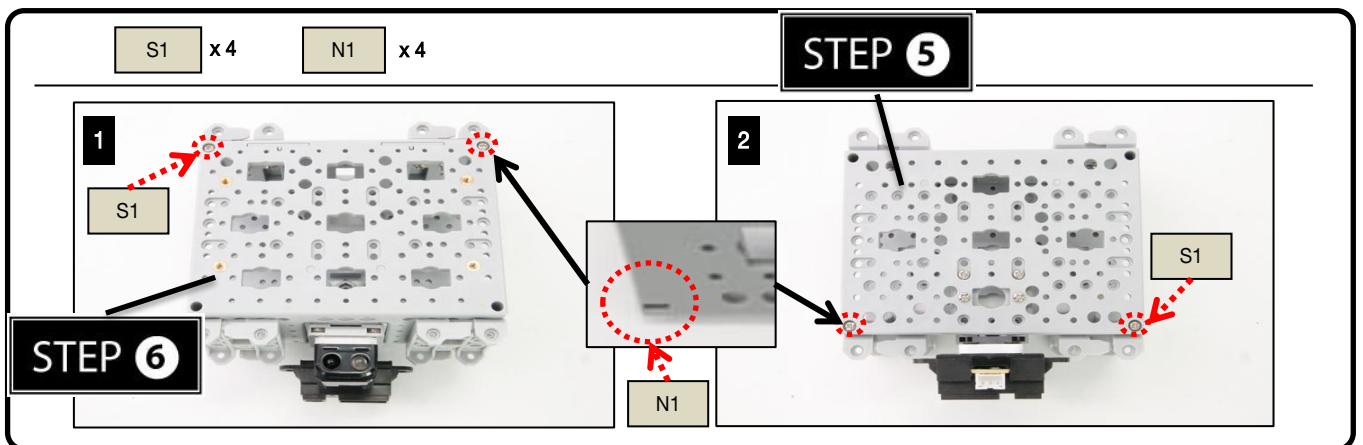
STEP 5 STEP④, F3, F51을 체결한다.



STEP 6 F3, F52를 체결한다.



STEP 7 STEP⑤, ⑥을 체결한다.



STEP 8

STEP②, ③, ⑦, F60, CM-510을 체결한다.
 CABLE-10를 이용하여 ID1, ID2, ID3, ID4를 CM-510에 연결한다.
 CABLE-14를 이용하여 ID1과 ID5, ID2와 ID6, ID3과 ID7, ID4와 ID8을 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)

S1 x 20

S12 x 4

CABLE-BAT x 1

CM-510 x 1

CABLE-10 x 4

CABLE-14 x 4

F60 x 1

STEP 3

STEP 2

STEP 2

STEP 3

STEP 9

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

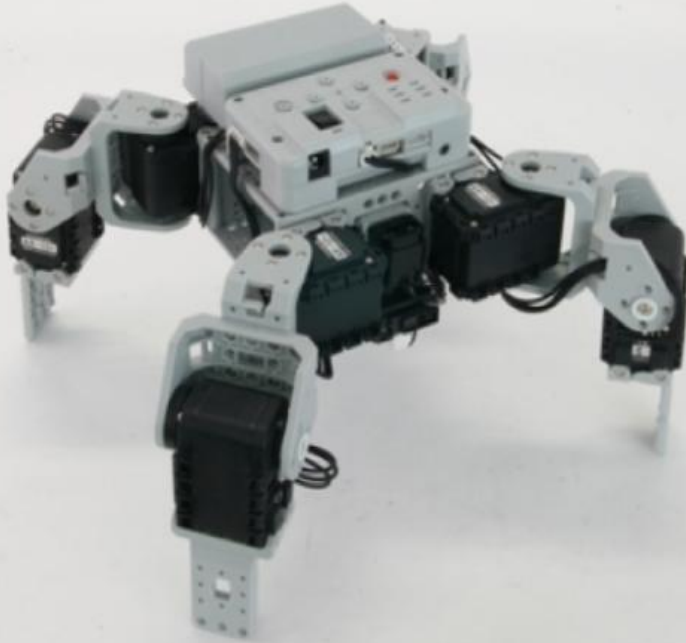
BATTERY x 1

1

2

2-1

1-1



조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

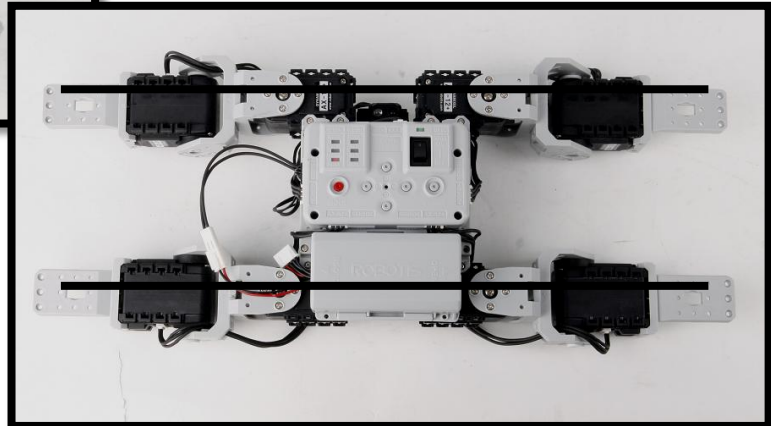
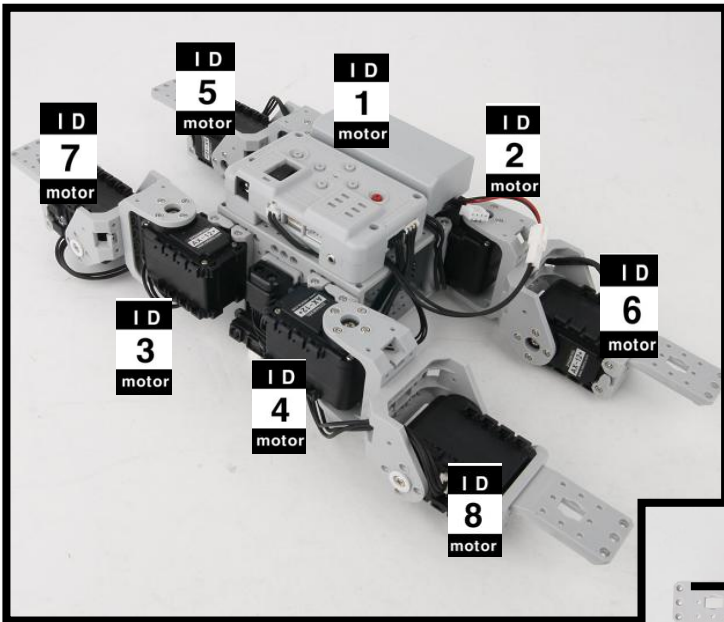
조립 확인 프로그램 실행하기

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.

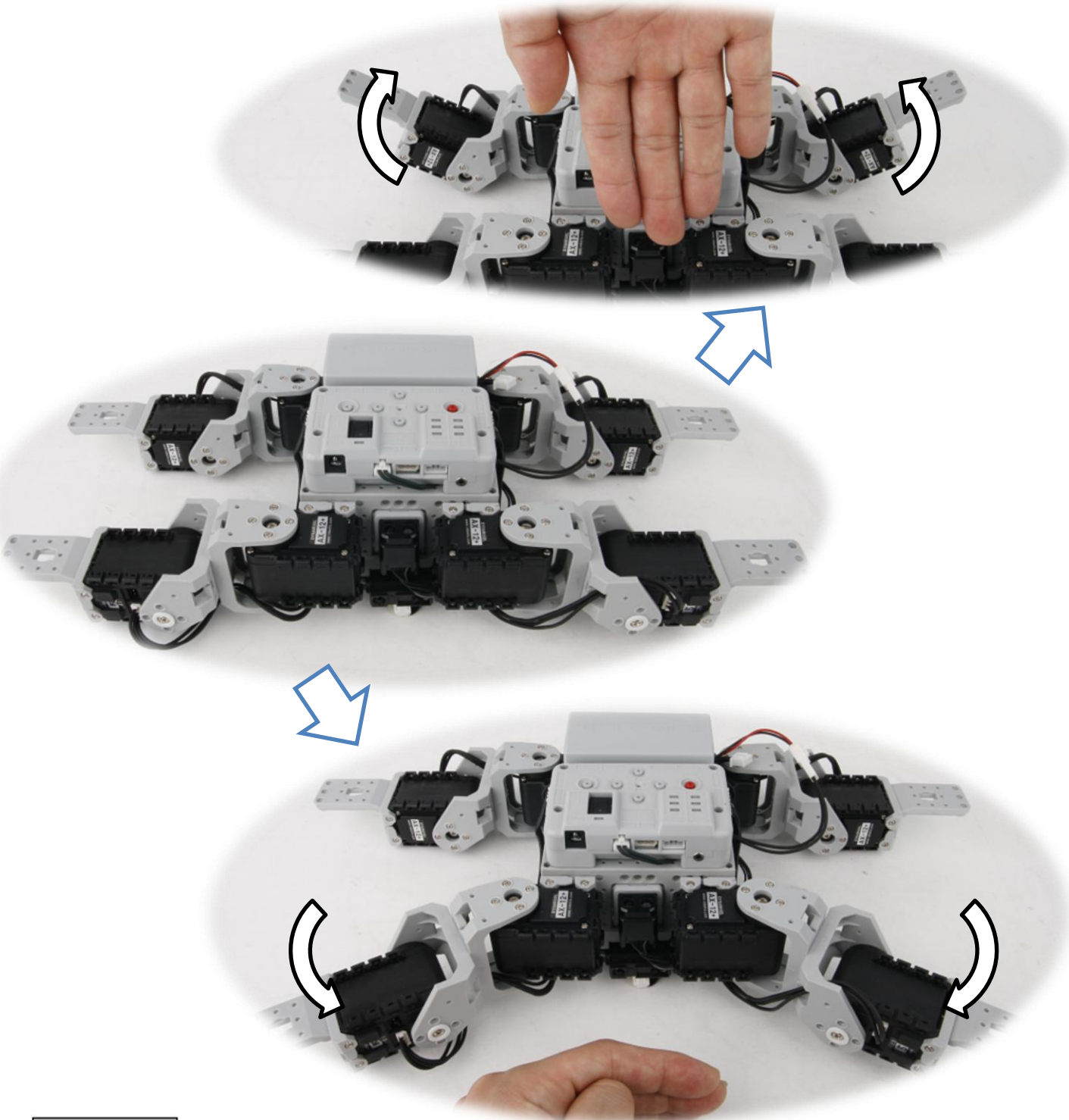


STEP 3

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 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.