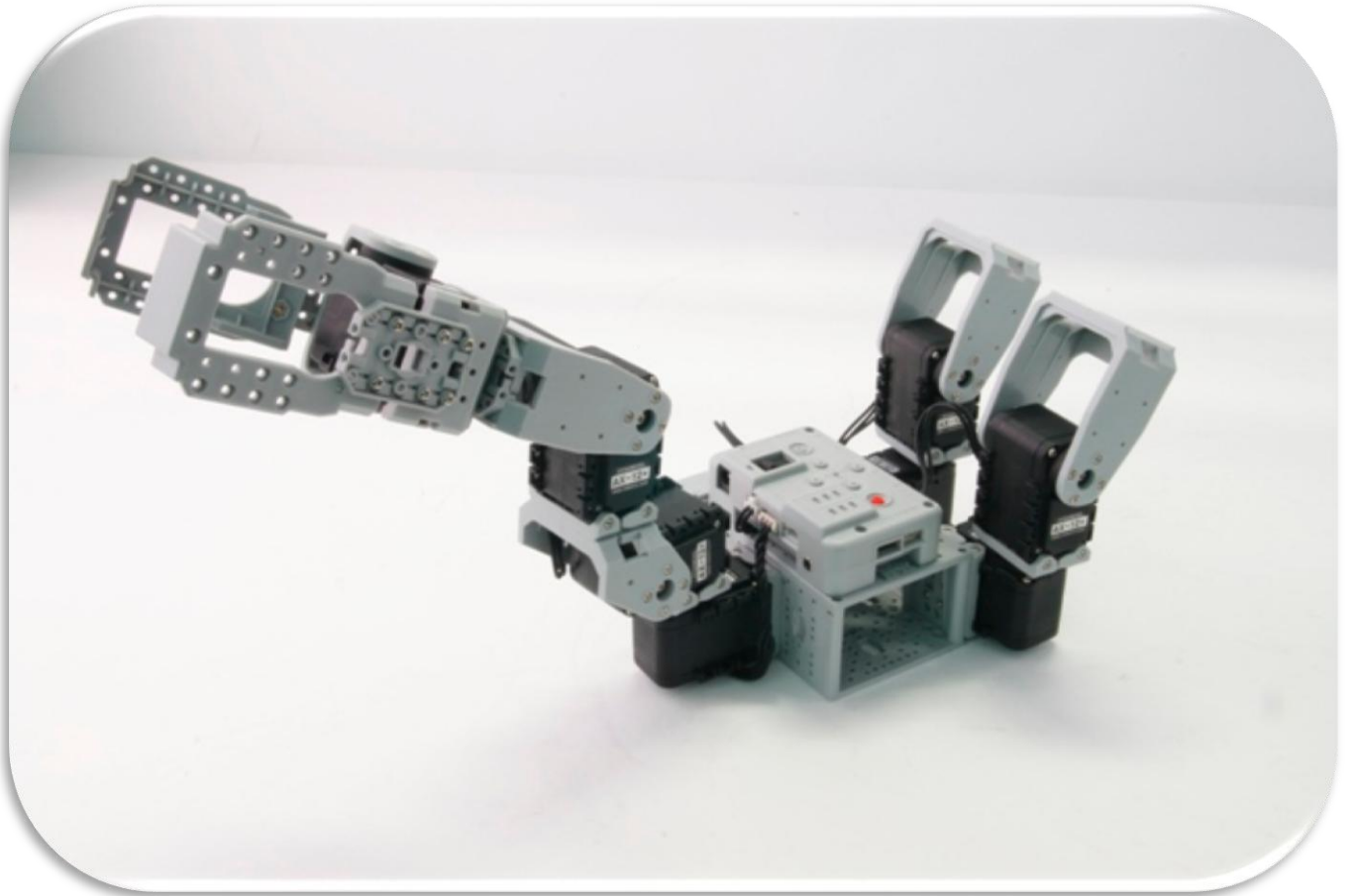


바이올로이드 프리미엄키트 로봇 팔 조립서



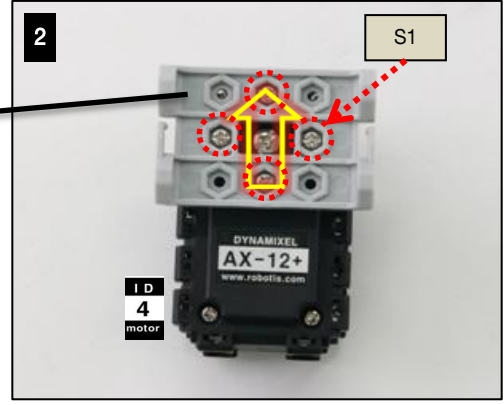
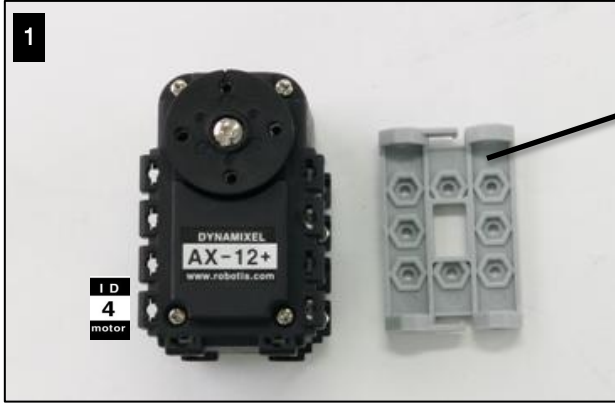
바이올로이드 로봇 팔 조립 시작

STEP 1

ID4, F3을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

F3 x 1

S1 x 4



STEP 2

ID2, 3, F1, F3을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

F1 x 1

F3 x 1

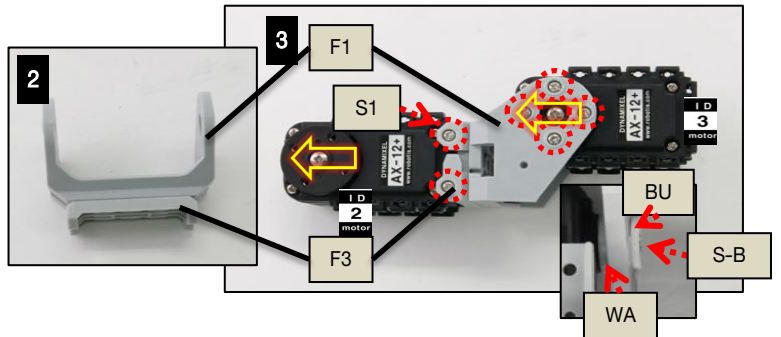
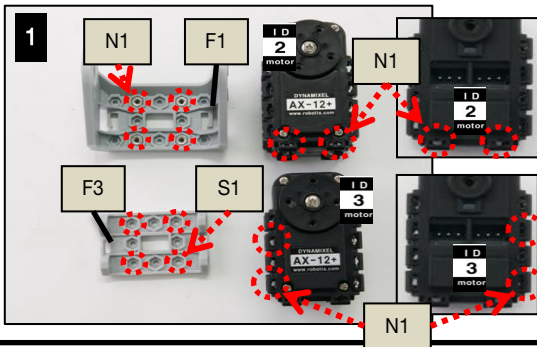
S1 x 12

N1 x 12

BU x 1

WA x 1

S-B x 1



STEP 3

F3, F4, F10을 체결한다.

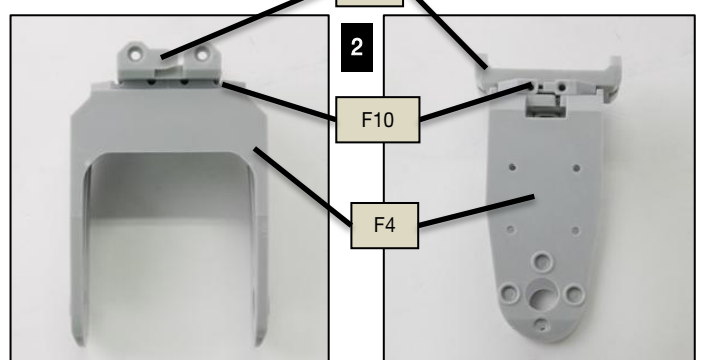
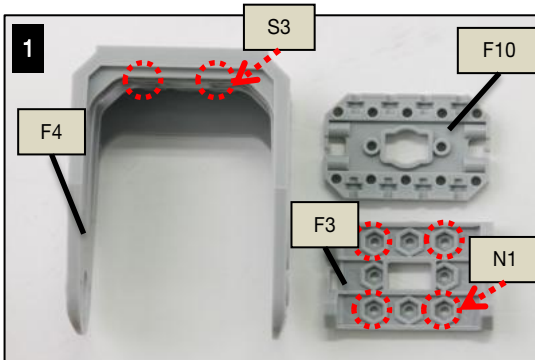
F3 x 1

F4 x 1

F10 x 1

S3 x 4

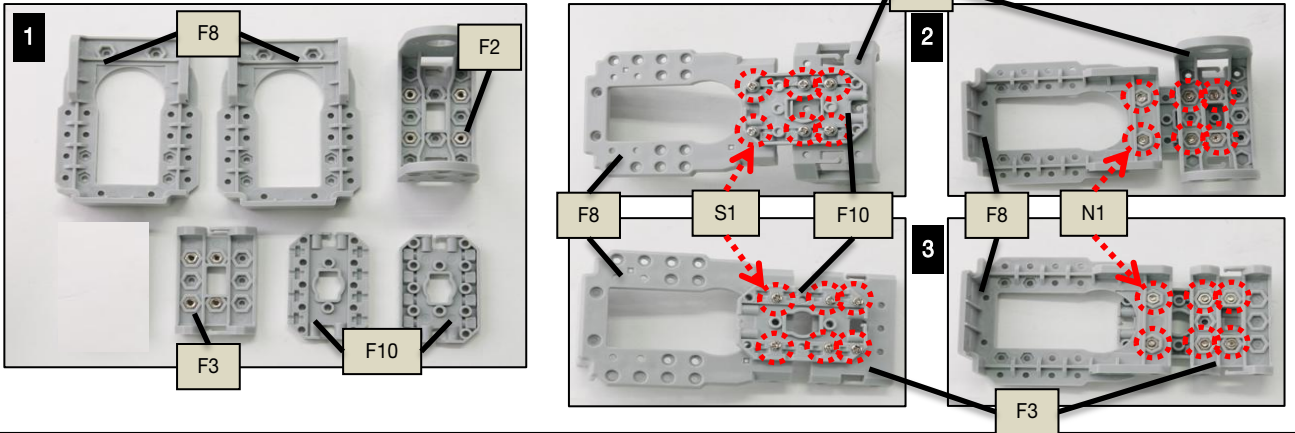
N1 x 4



STEP 4

F2, F3, F8, F10을 체결한다.

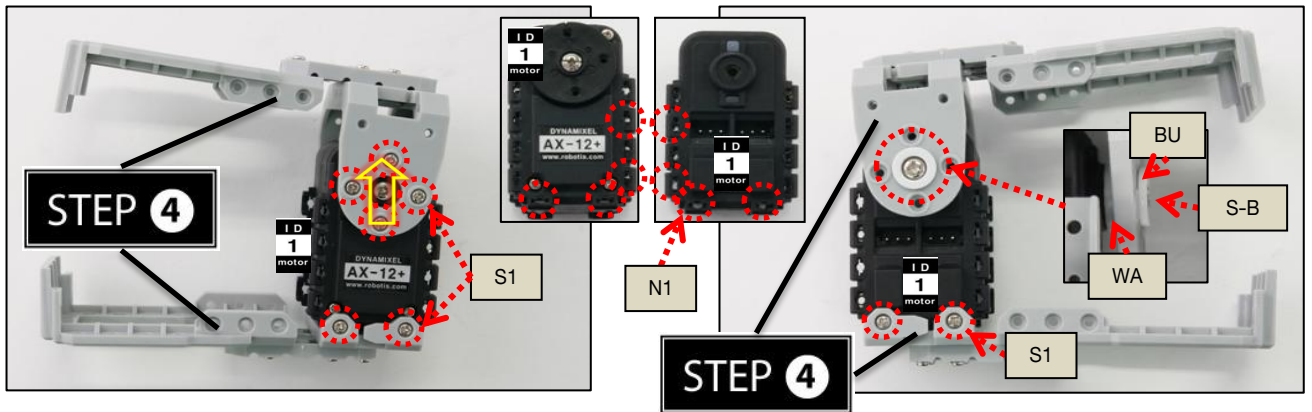
F2 x1 F3 x1 F8 x2 F10 x2 S2 x12 N1 x12



STEP 5

STEP 4, ID1을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

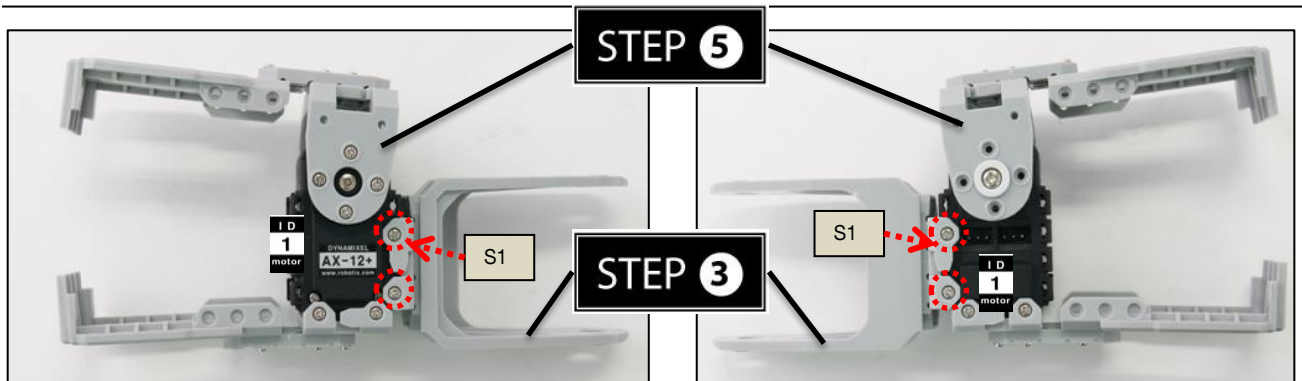
S1 x8 N1 x8 BU x1 WA x1 S-B x1



STEP 6

STEP 3, 5를 체결한다.

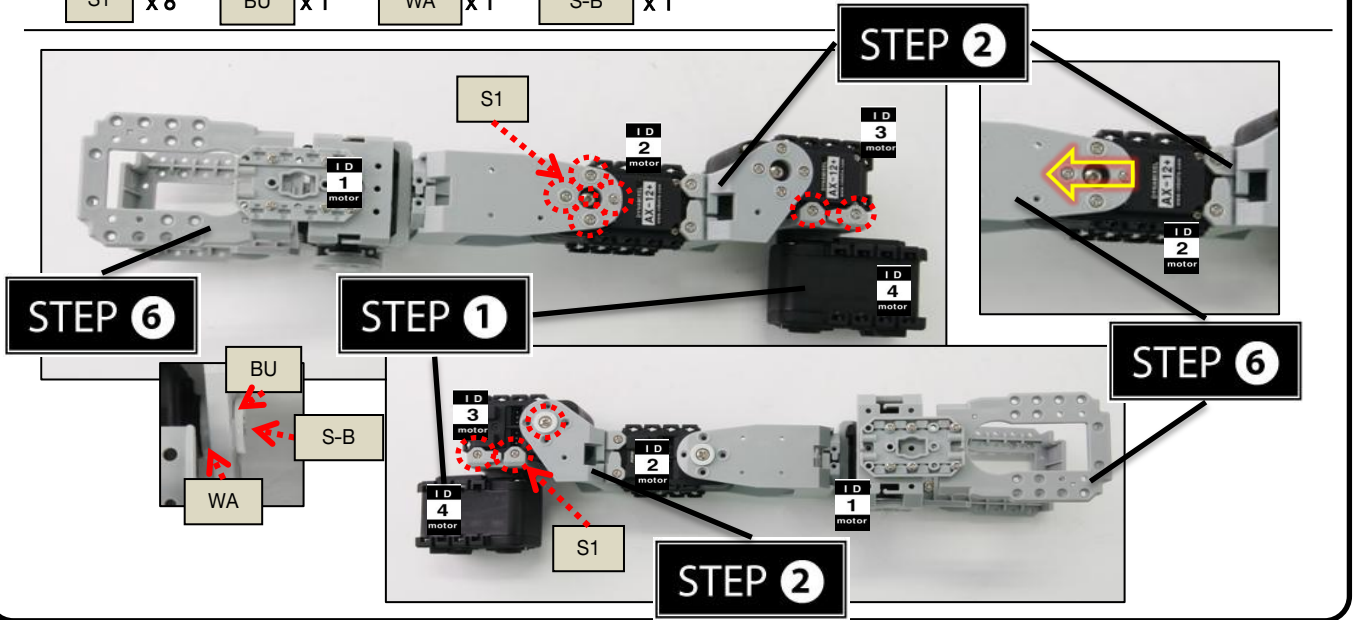
S1 x4



STEP 7

STEP ①, ②, ⑥을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

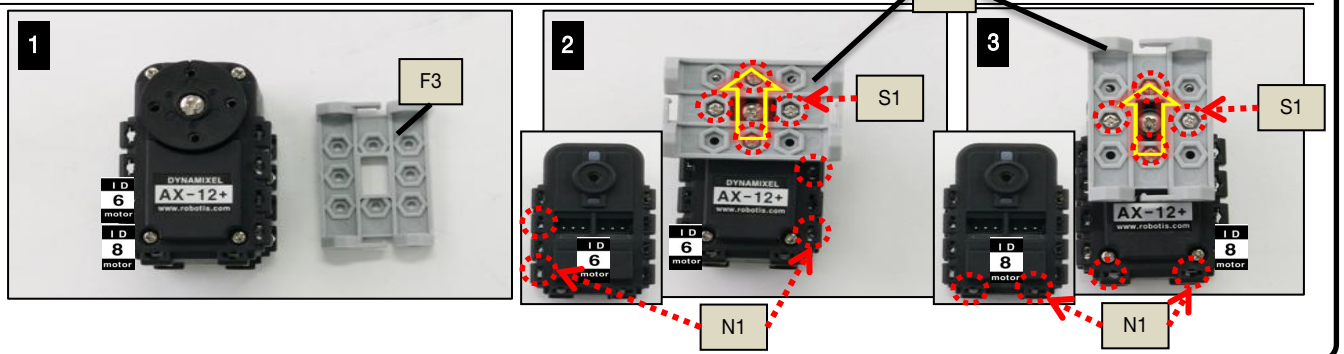
S1 x 8 BU x 1 WA x 1 S-B x 1



STEP 8

ID6, 8, F3을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

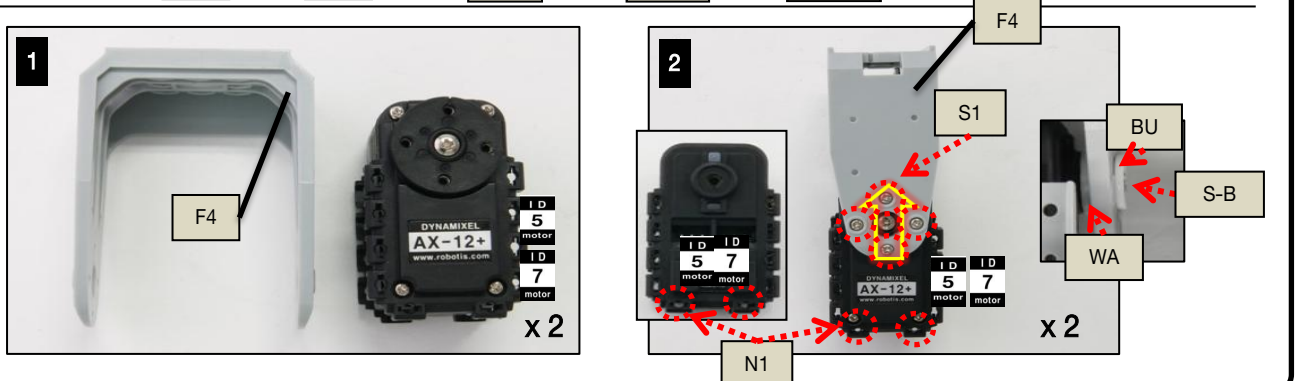
F3 x 2 S1 x 8 N1 x 8



STEP 9

ID5, 7, F4를 체결한다.(! 혼 위치 주의)

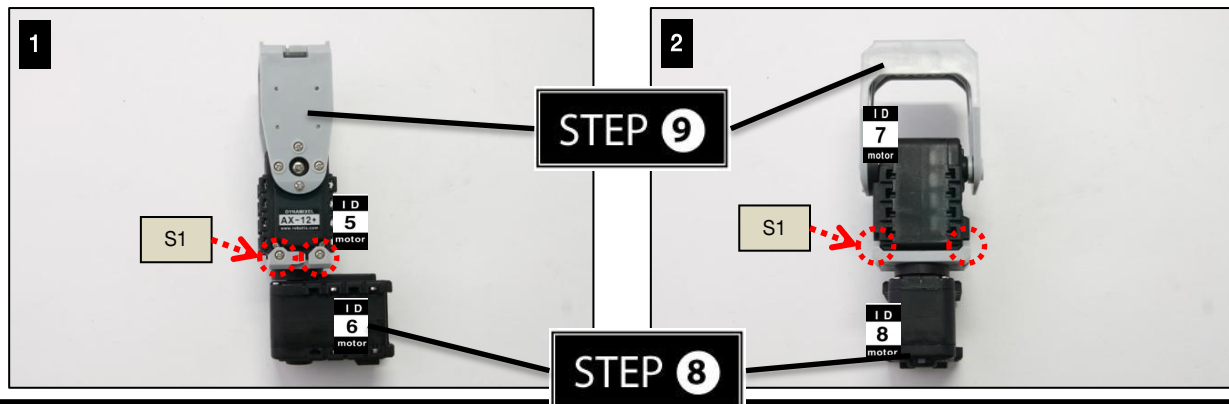
F4 x 2 S1 x 8 N1 x 8 BU x 2 WA x 2 S-B x 2



STEP 10

STEP ⑧, ⑨를 체결한다.

S1 x 8



STEP 11

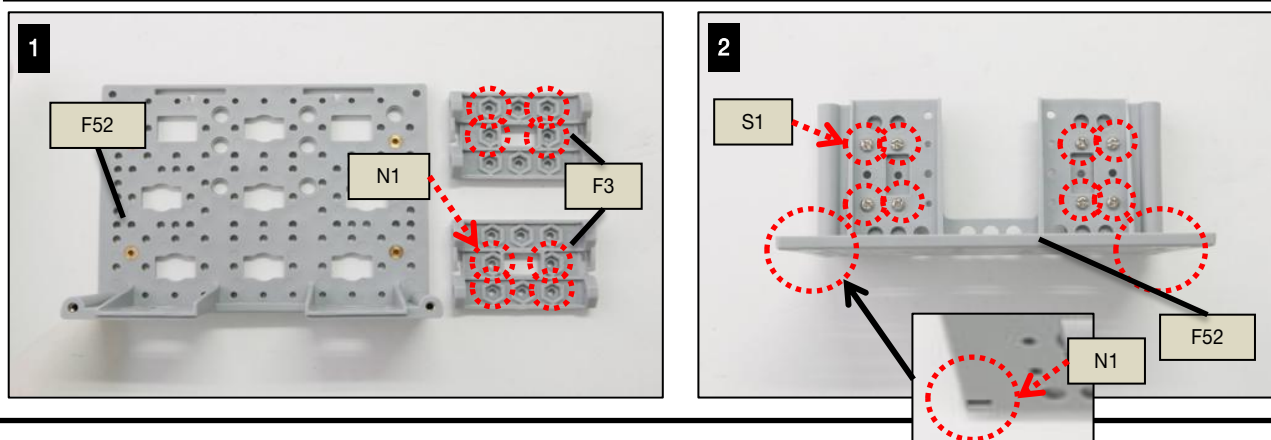
F3, F52를 체결한다.

F3 x 2

F52 x 1

S1 x 8

N1 x 8



STEP 12

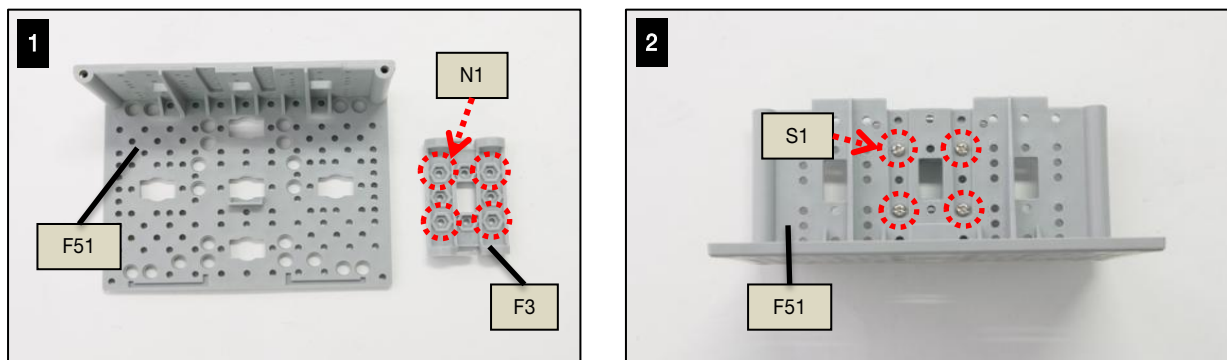
F3, F51을 체결한다.

F3 x 1

F51 x 1

S1 x 4

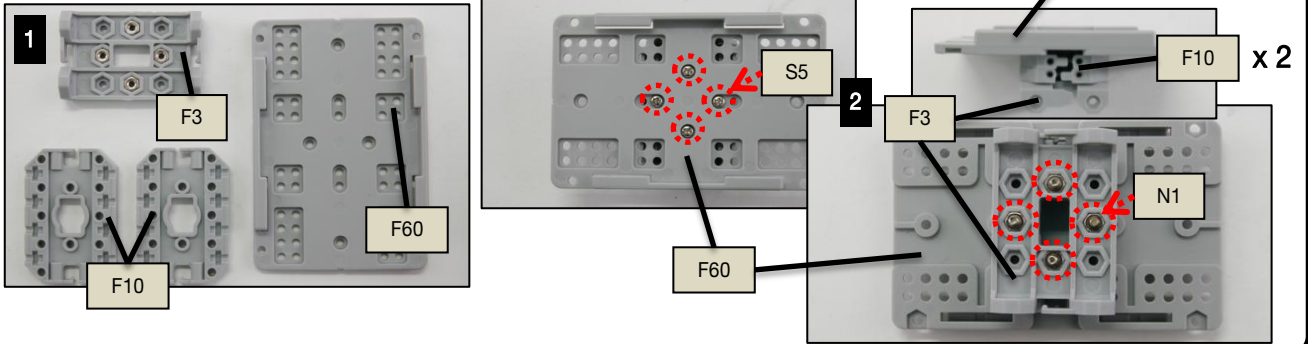
N1 x 4



STEP 13

F3, F10, F60을 체결한다.

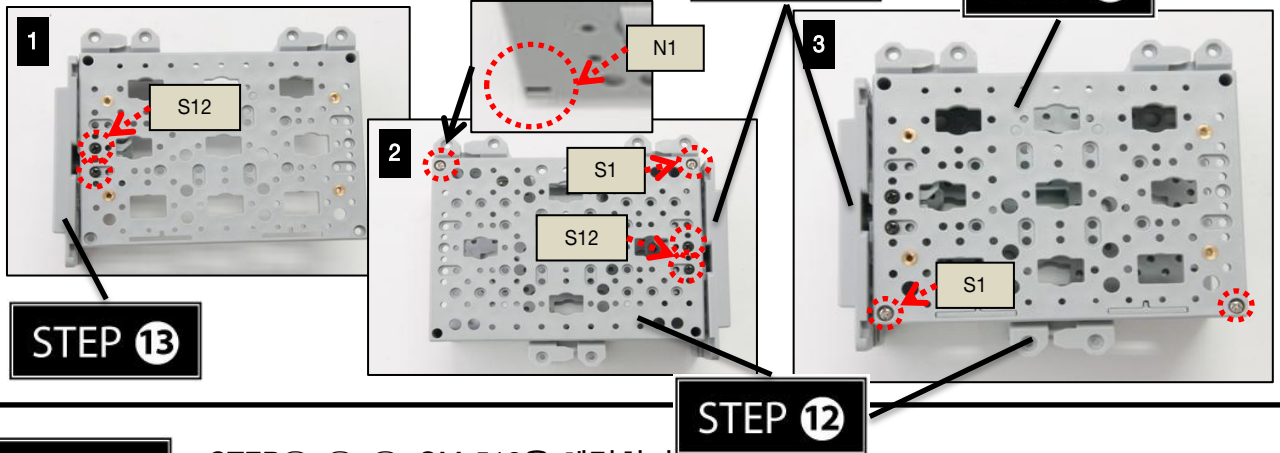
F3 x 1 F10 x 2 F60 x 1 S5 x 4 N1 x 4



STEP 14

STEP 11, 12, 13을 체결한다.

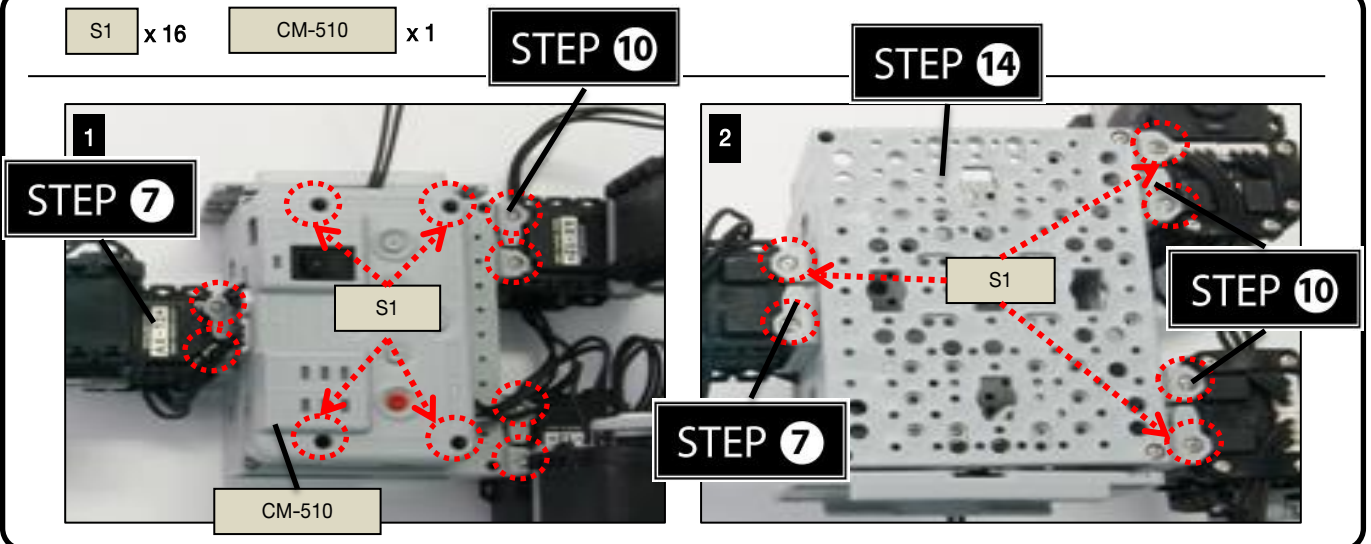
S1 x 4 S12 x 4 N1 x 4



STEP 15

STEP 7, 10, 14, CM-510을 체결한다.

S1 x 16 CM-510 x 1



STEP 16

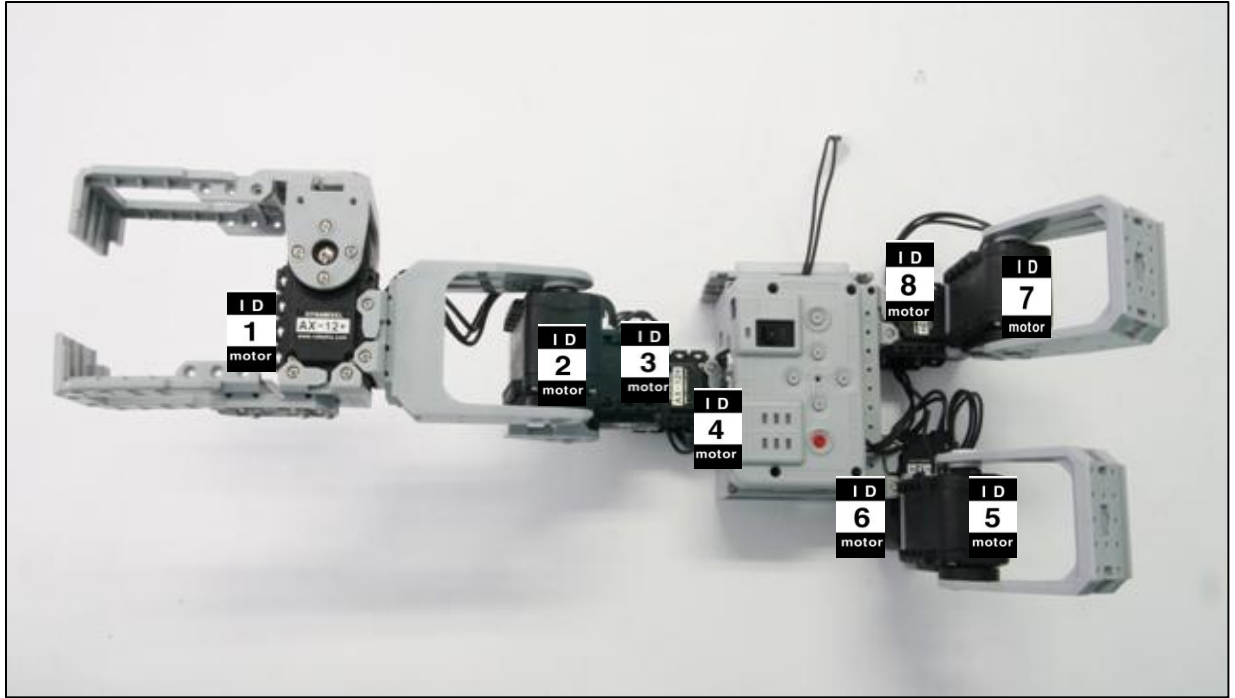
CABLE-14를 이용하여 ID1과 ID2, ID2와 ID3을 연결한다.
CABLE-14를 이용하여 ID3과 ID4, ID4와 CM-510을 연결한다.
CABLE-14를 이용하여 ID5와 ID6, ID7과 ID8을 연결한다.
CABLE-10을 이용하여 ID6과 ID8, ID8과 CM-510을 연결한다.

CABLE-10

x 2

CABLE-14

x 6

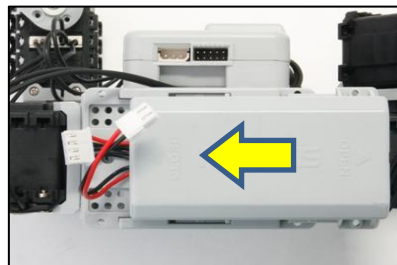
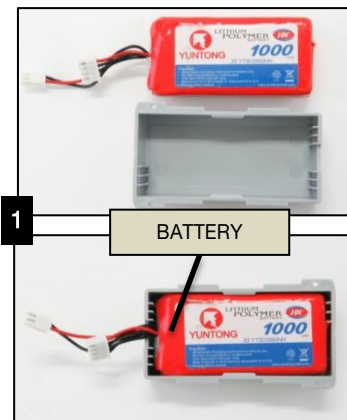


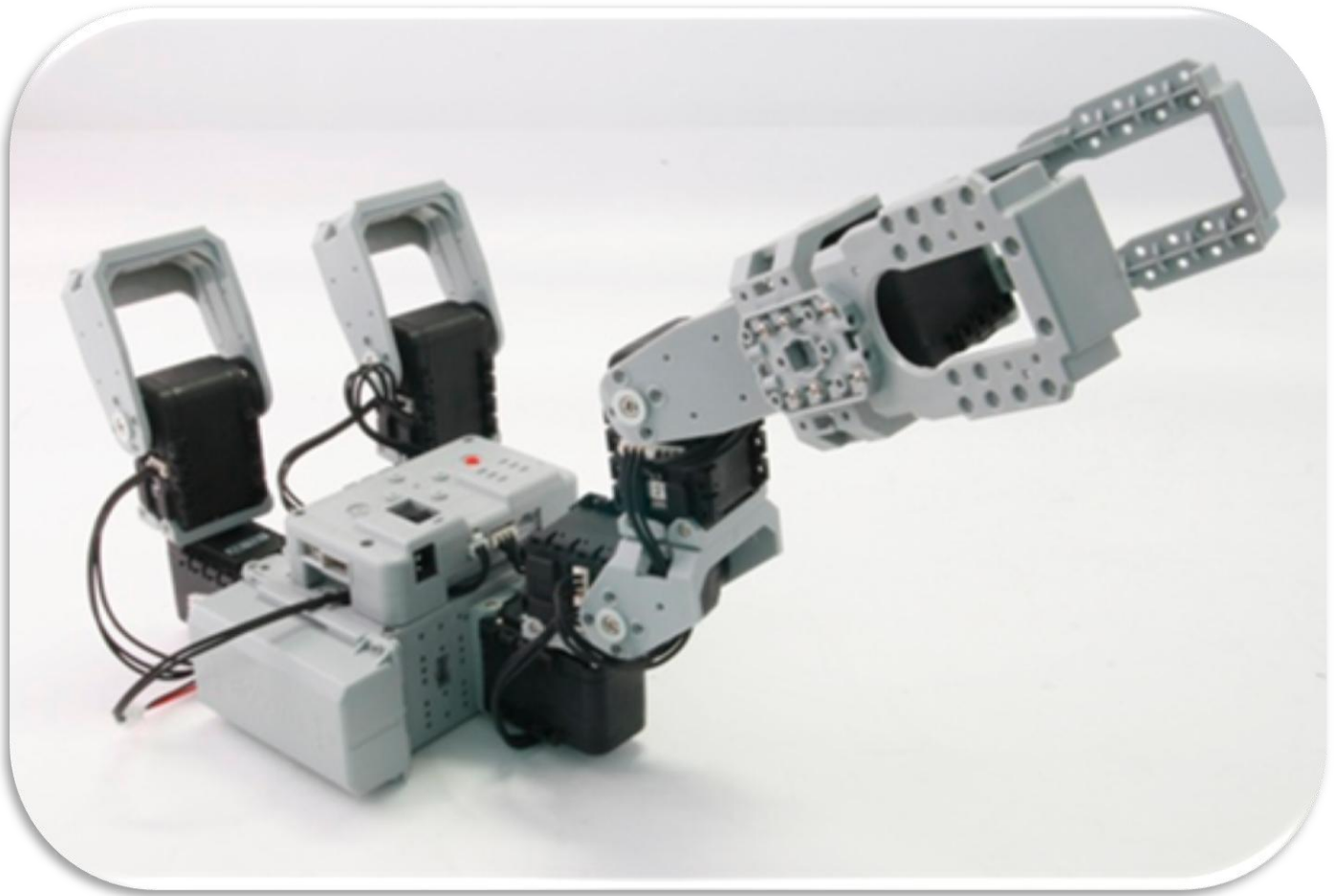
STEP 17

배터리와 배터리 케이블을 연결한다.

BATTERY

x 1





조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

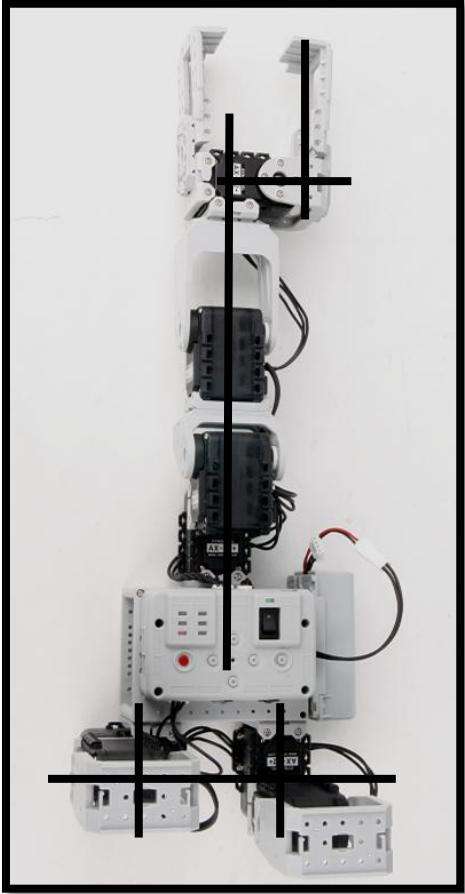
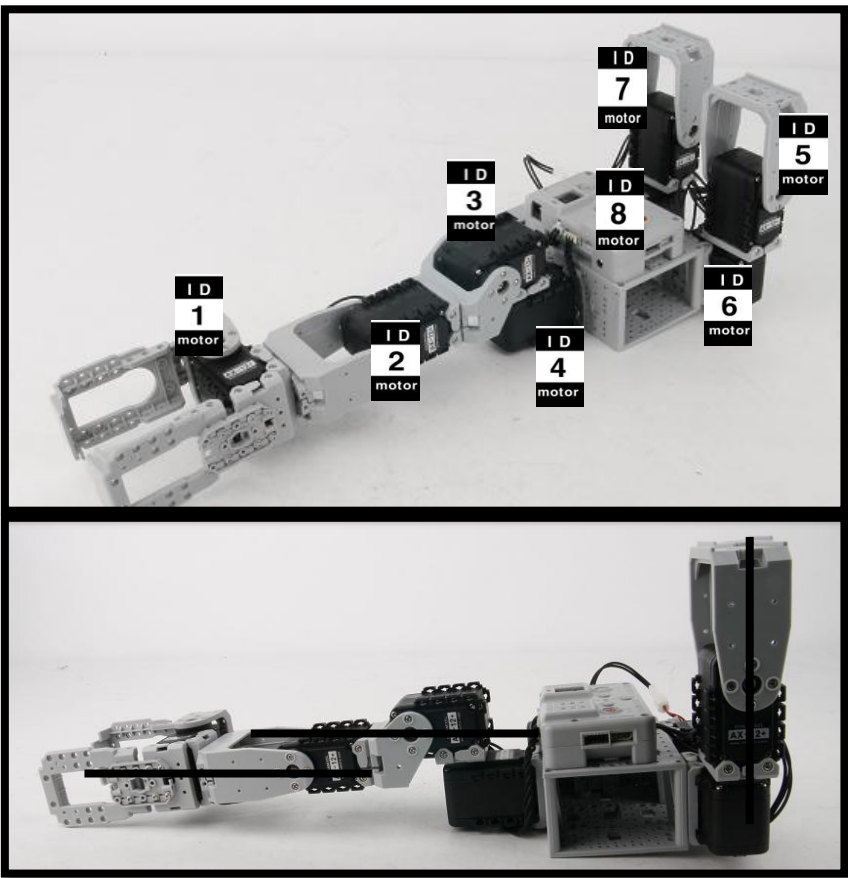
조립 확인 프로그램 실행하기

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

AX12+ 전체 초기위치 확인모드

STEP②에서 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 STEP②로 돌아 갑니다.

STEP 4

이상이 없을 경우 로봇을 동작 시키십시오.

로봇을 PLAY모드에 놓고 START 버튼을 누르면 동작을 시작합니다.