

# 바이올로이드 프리미엄키트 로봇 꽃 조립서

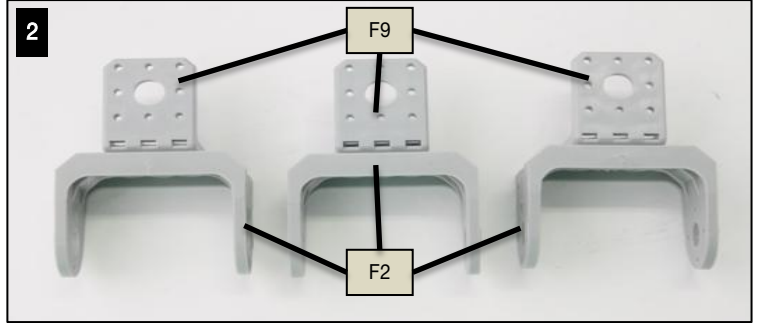
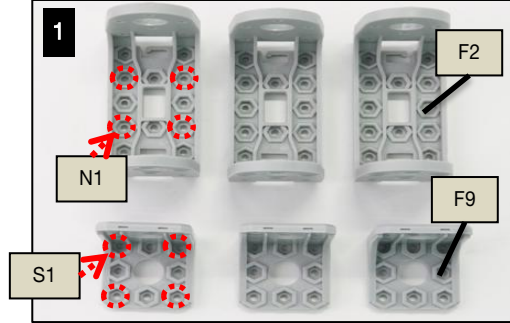


# 바이올로이드 로봇 꽃 조립 시작

## STEP 1

F2, F9를 체결한다.(! x 3)

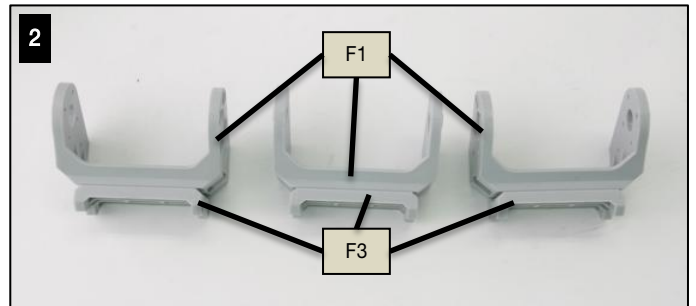
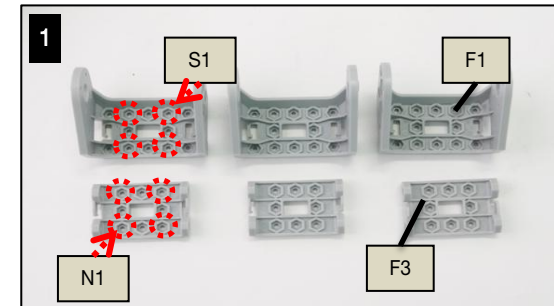
F2 x 3 F9 x 3 S1 x 12 N1 x 12



## STEP 2

F1, F3을 체결한다.(! x 3)

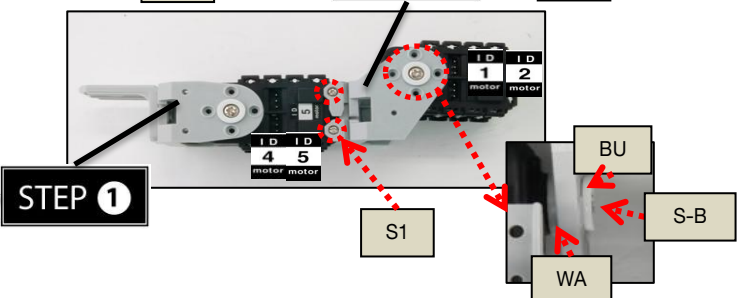
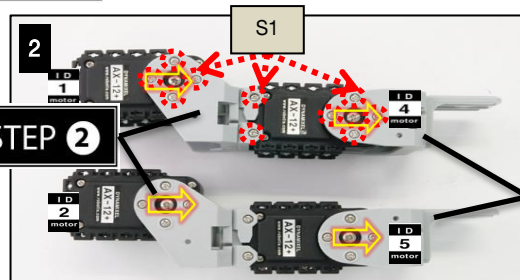
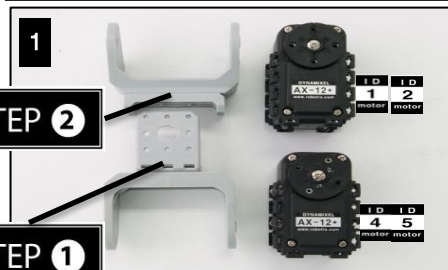
F1 x 3 F3 x 3 S1 x 12 N1 x 12



## STEP 3

STEP ①, ②, ID1, 2, 4, 5를 체결한다.(! 혼 위치 주의)

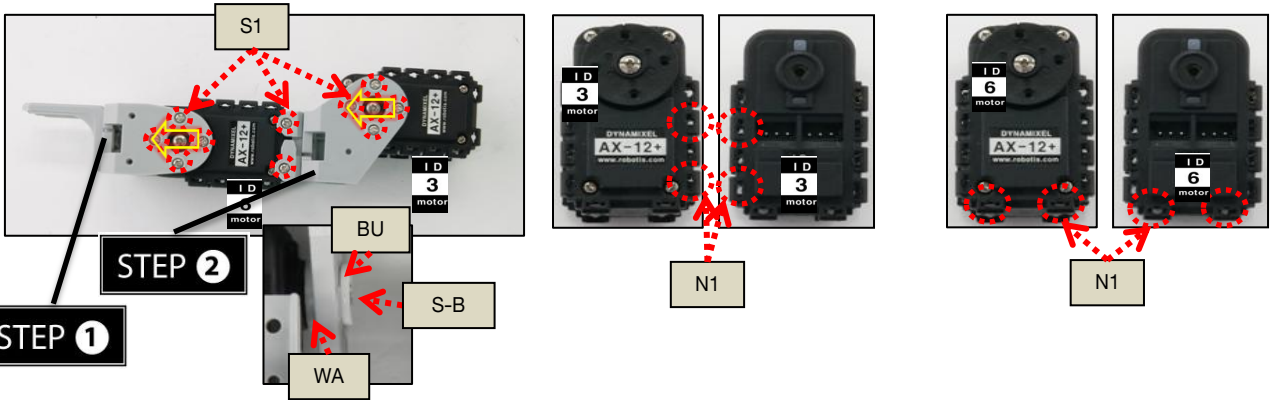
S1 x 24 N1 x 16 BU x 4 WA x 4 S-B x 4



## STEP 4

STEP①, ②, ID3, 6을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

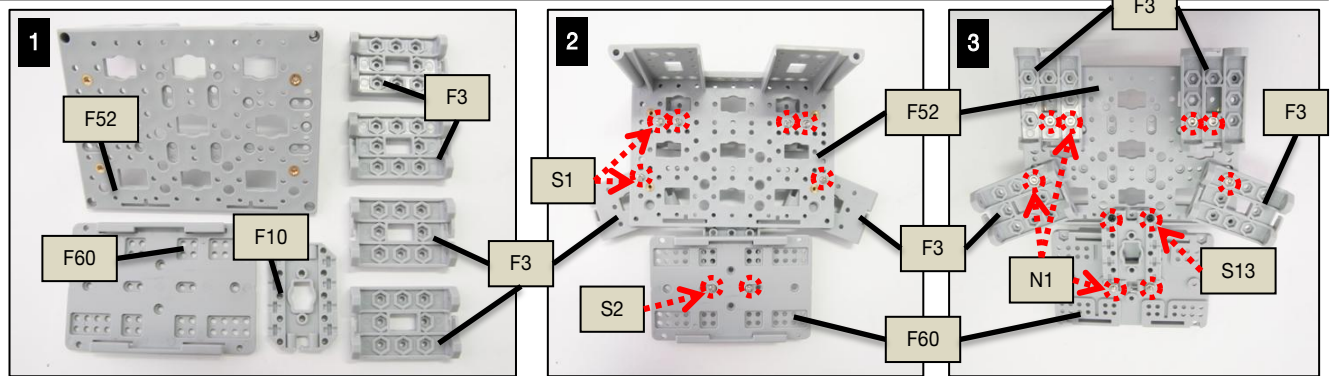
S1 x 12 N1 x 8 BU x 2 WA x 2 S-B x 2



## STEP 5

F3, F10, F52, F60을 체결한다.

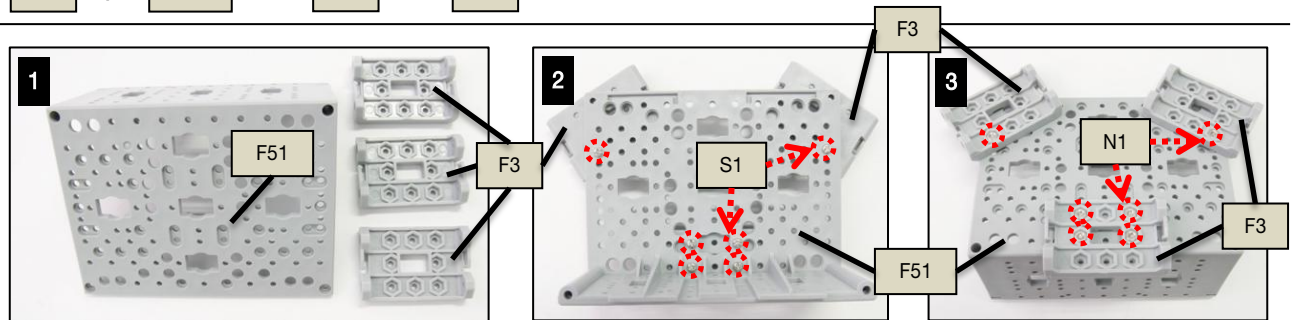
F3 x 4 F10 x 1 F52 x 1 F60 x 1 S1 x 6 S2 x 2 S13 x 2 N1 x 8



## STEP 6

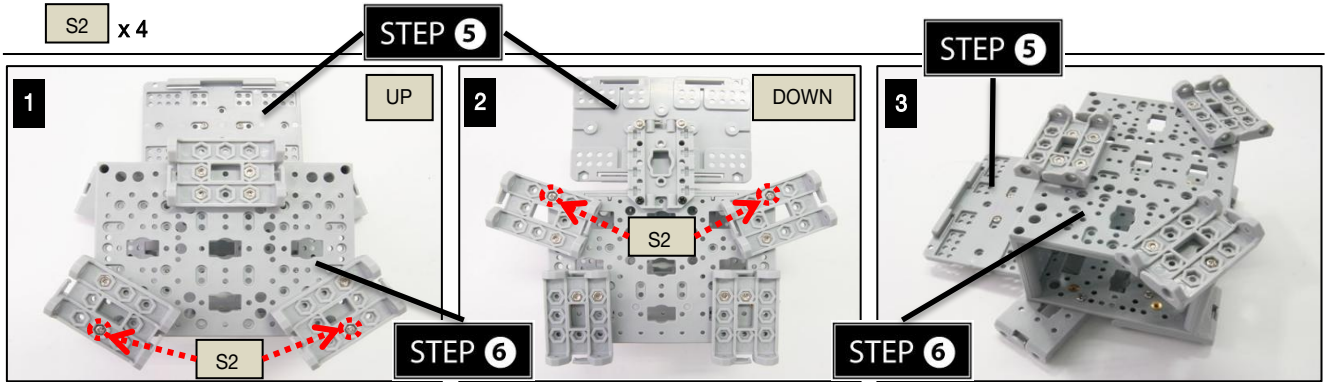
F3, F51을 체결한다.

F3 x 3 F51 x 1 S1 x 6 N1 x 6



## STEP 7

STEP ⑤, ⑥을 체결한다.

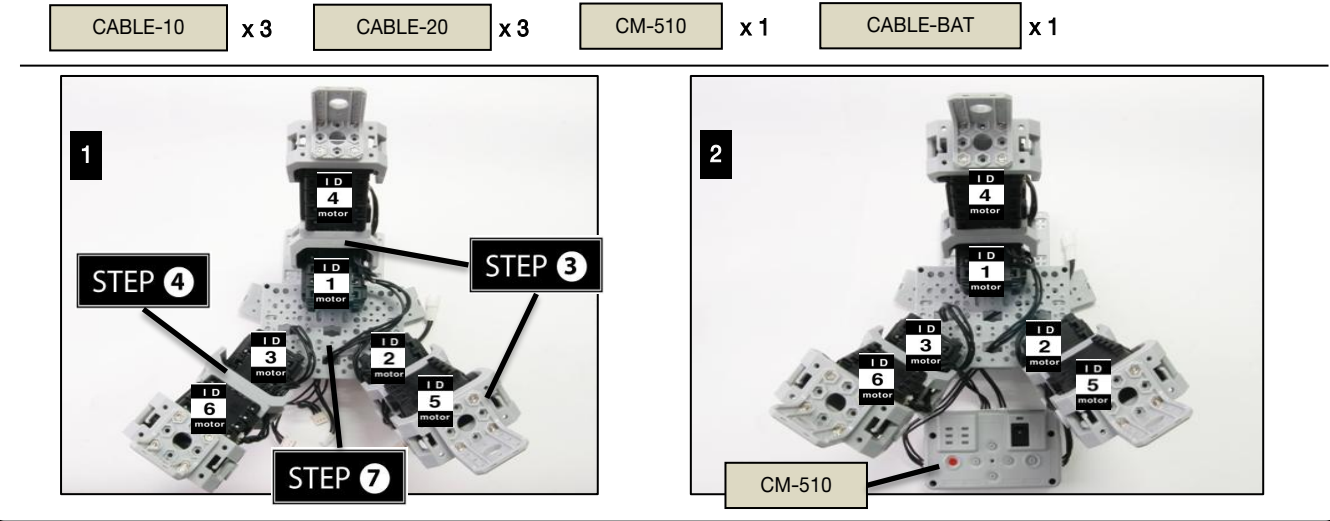


## STEP 8

STEP ③, ④, ⑦을 체결한다.

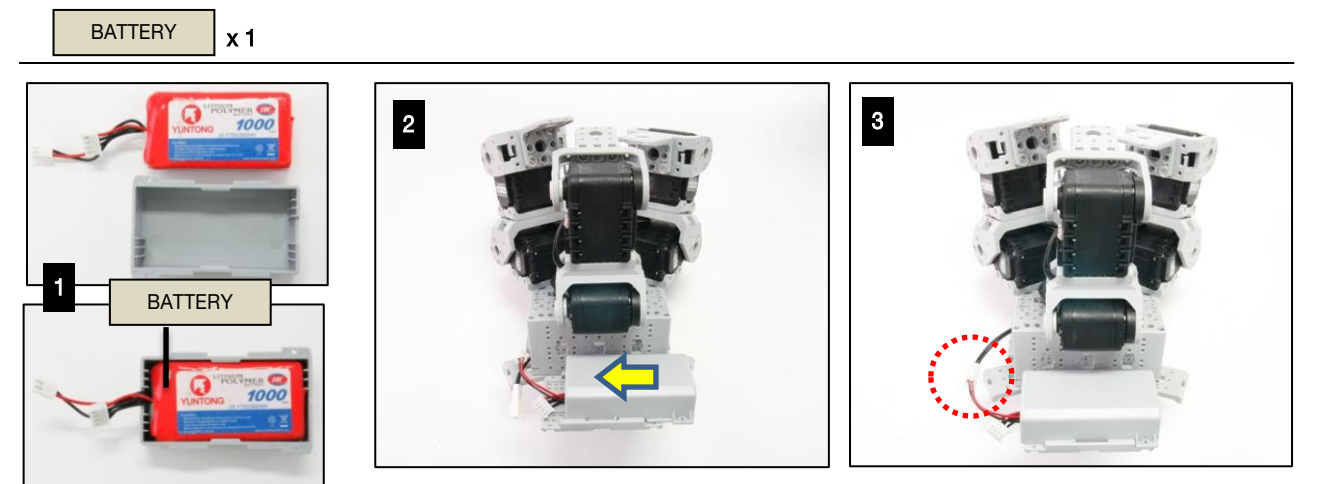
CABLE-10를 이용하여 ID1과 ID4, ID2와 ID5, ID3과 ID6을 연결한다.

CABLE-20를 이용하여 ID1, ID2, ID3과 CM-510을 연결한다.



## STEP 9

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.

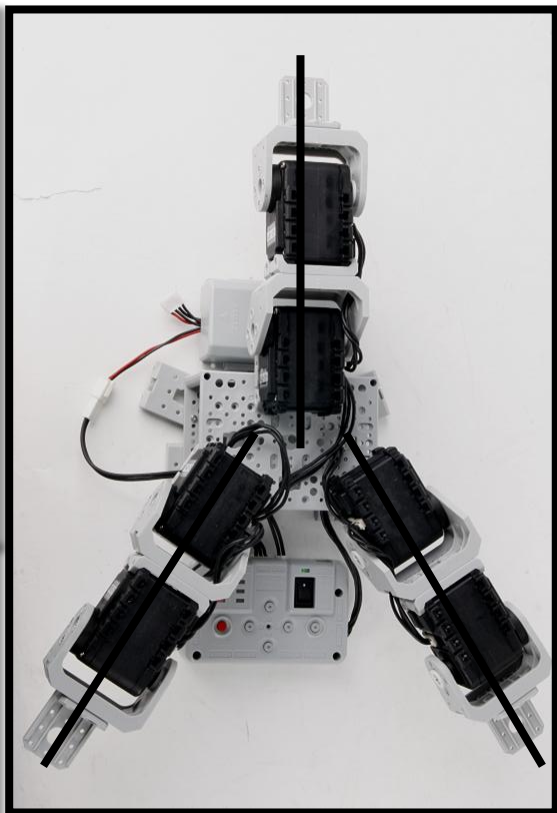
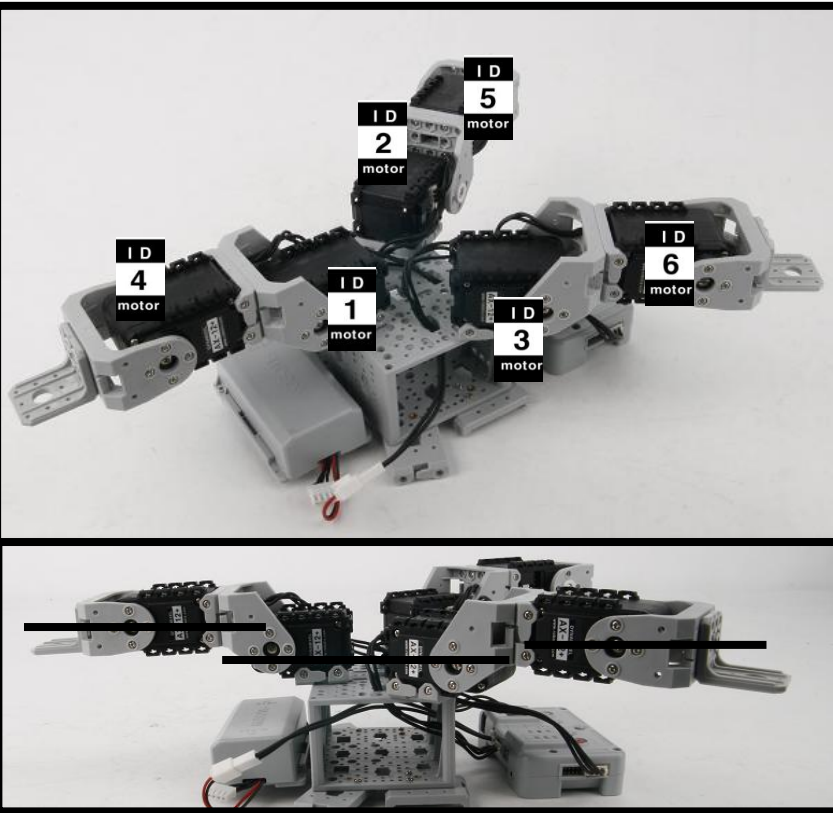
## STEP 2

### 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.