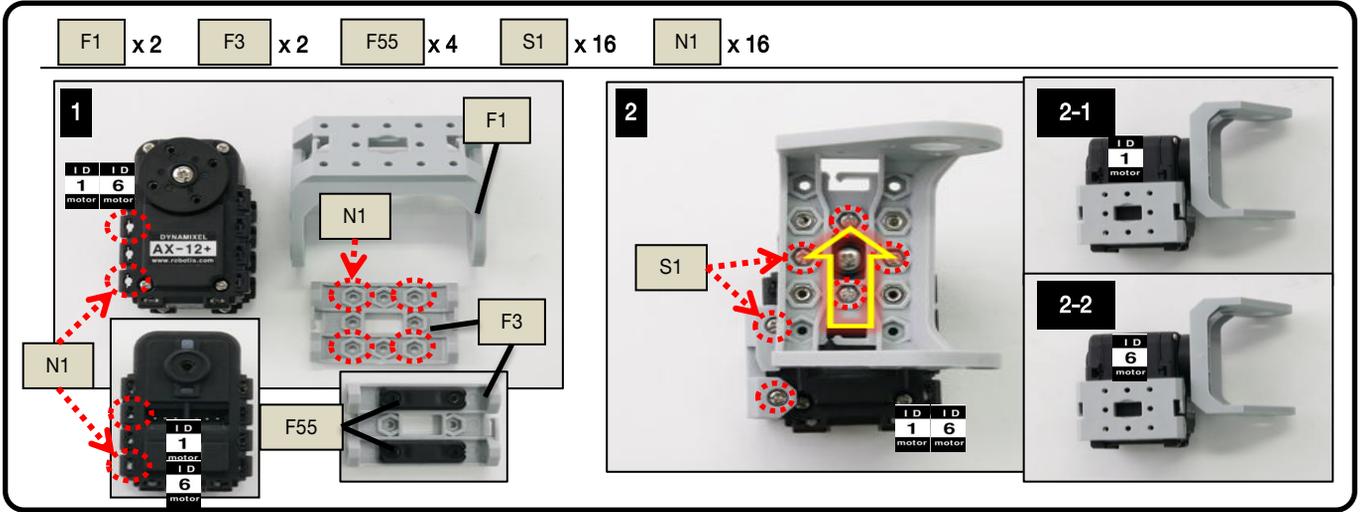


바이올로이드 프리미엄키트 거북이 조립서

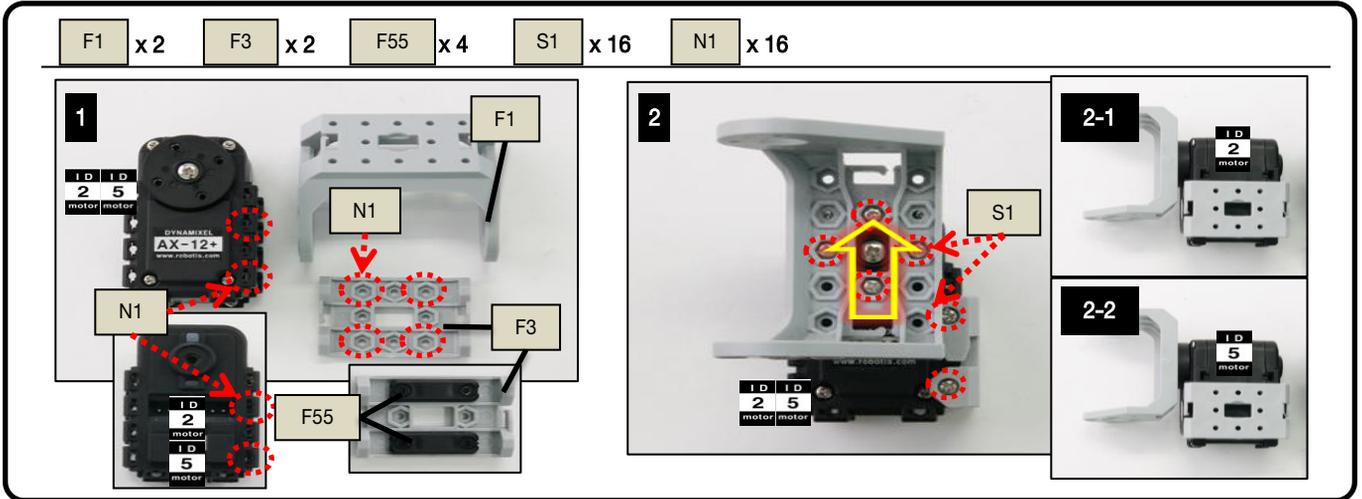


바이올로이드 거북이 조립 시작

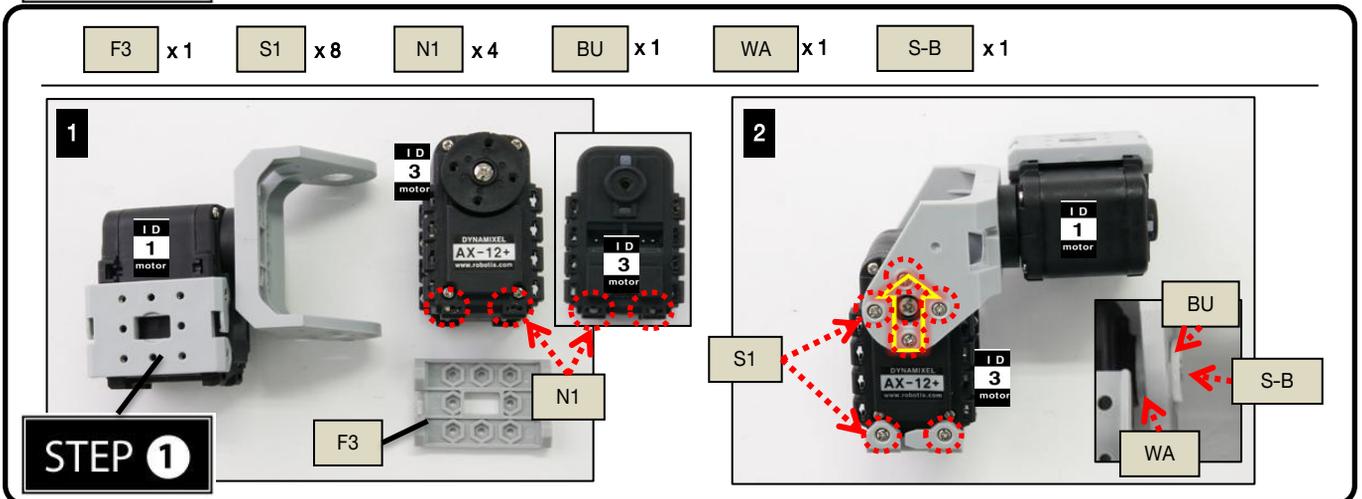
STEP 1 ID1, 6, F1, F3, F55를 체결한다.(! 혼 위치 주의, x 2)



STEP 2 ID2, 5, F1, F3, F55를 체결한다.(! 혼 위치 주의, x 2)



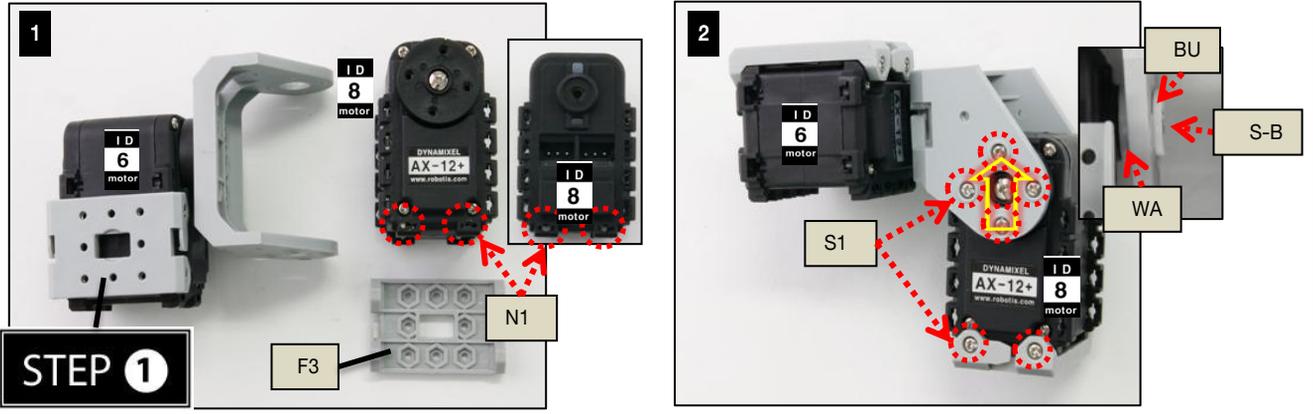
STEP 3 STEP①, ID3, F3을 체결한다.(! 혼 위치 주의)



STEP 4

STEP①, ID8, F3을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

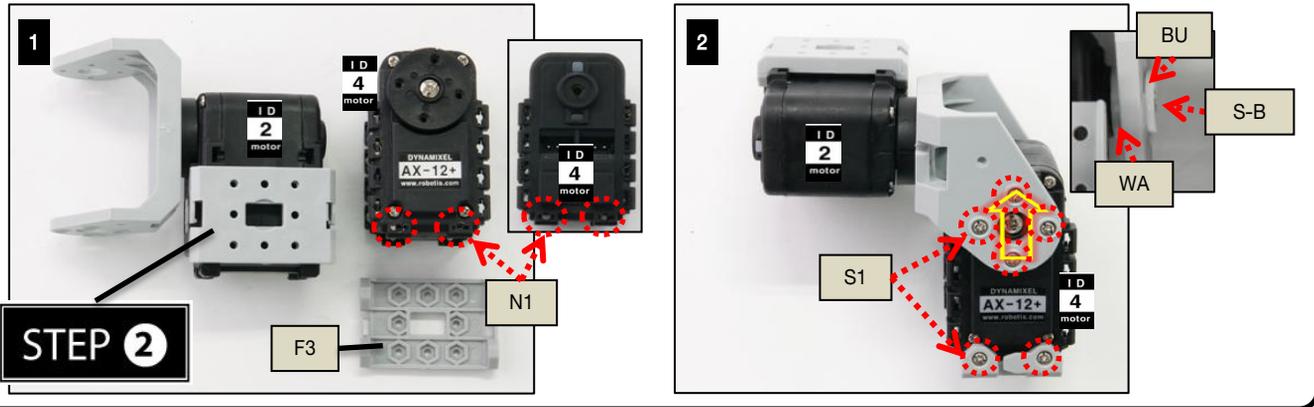
F3 x1 S1 x8 N1 x4 BU x1 WA x1 S-B x1



STEP 5

STEP②, ID4, F3을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

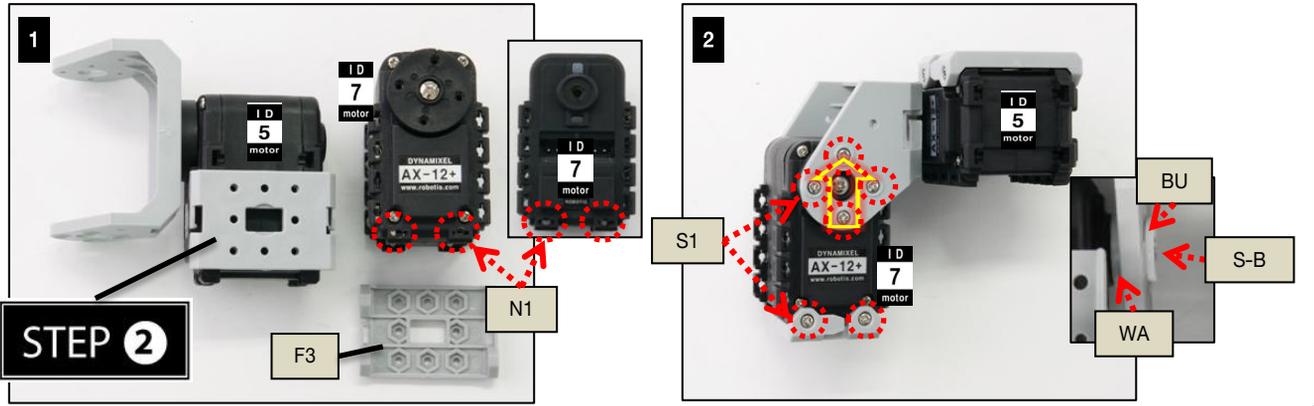
F3 x1 S1 x8 N1 x4 BU x1 WA x1 S-B x1



STEP 6

STEP②, ID7, F3을 체결한다.(! 혼 위치 주의)

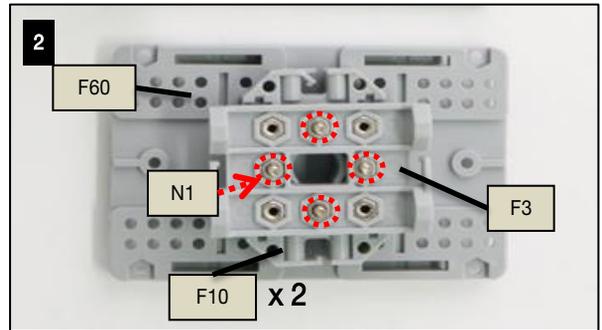
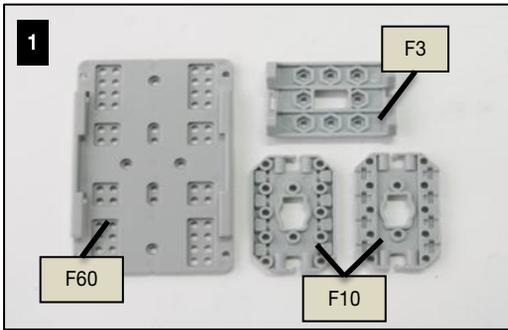
F3 x1 S1 x8 N1 x4 BU x1 WA x1 S-B x1



STEP 7

F3, F10, F60을 체결한다.

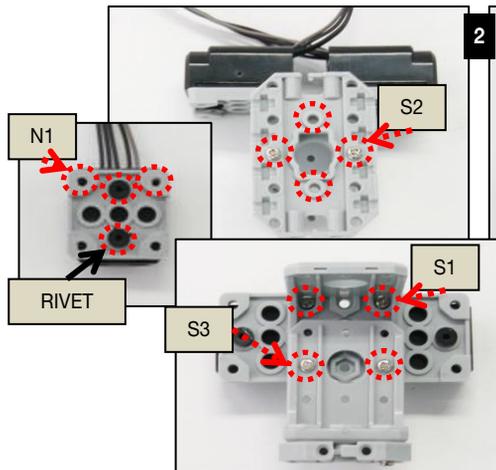
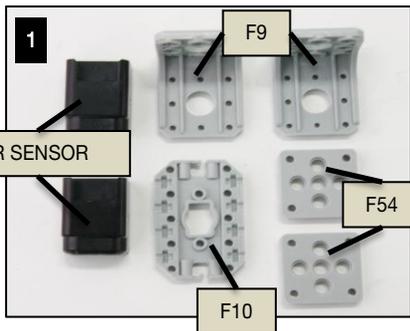
- F3 x 1
- F10 x 2
- F60 x 1
- S5 x 4
- N1 x 4



STEP 8

F9, F10, F54, IR SENSOR를 체결한다.

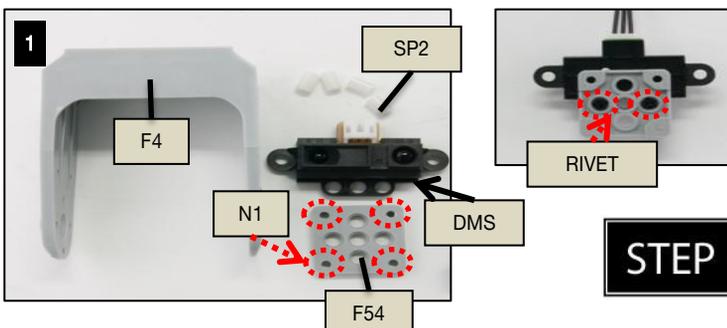
- F9 x 2
- F10 x 1
- F54 x 2
- S1 x 2
- S2 x 4
- S3 x 2
- N1 x 6
- RIVET x 4
- 5P CABLE-15 x 2
- IR SENSOR x 2



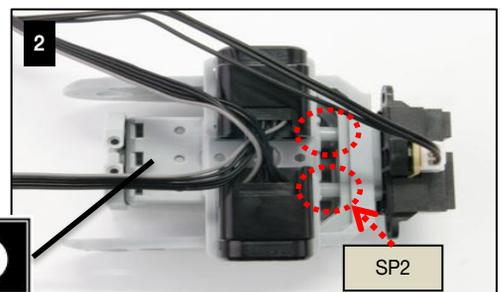
STEP 9

STEP 8, F4, F54를 체결한다.

- F4 x 1
- F54 x 1
- SP2 x 2
- DMS x 2
- S5 x 4
- N1 x 4
- RIVET x 2
- CABLE-DMS x 1

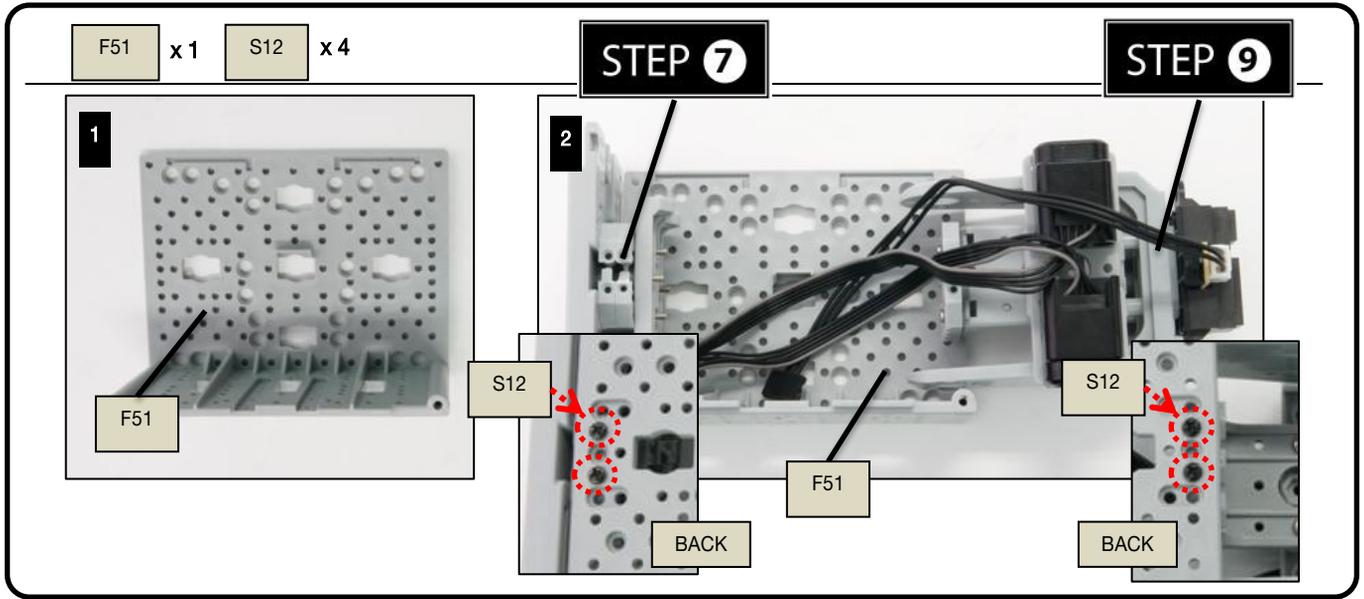


STEP 8



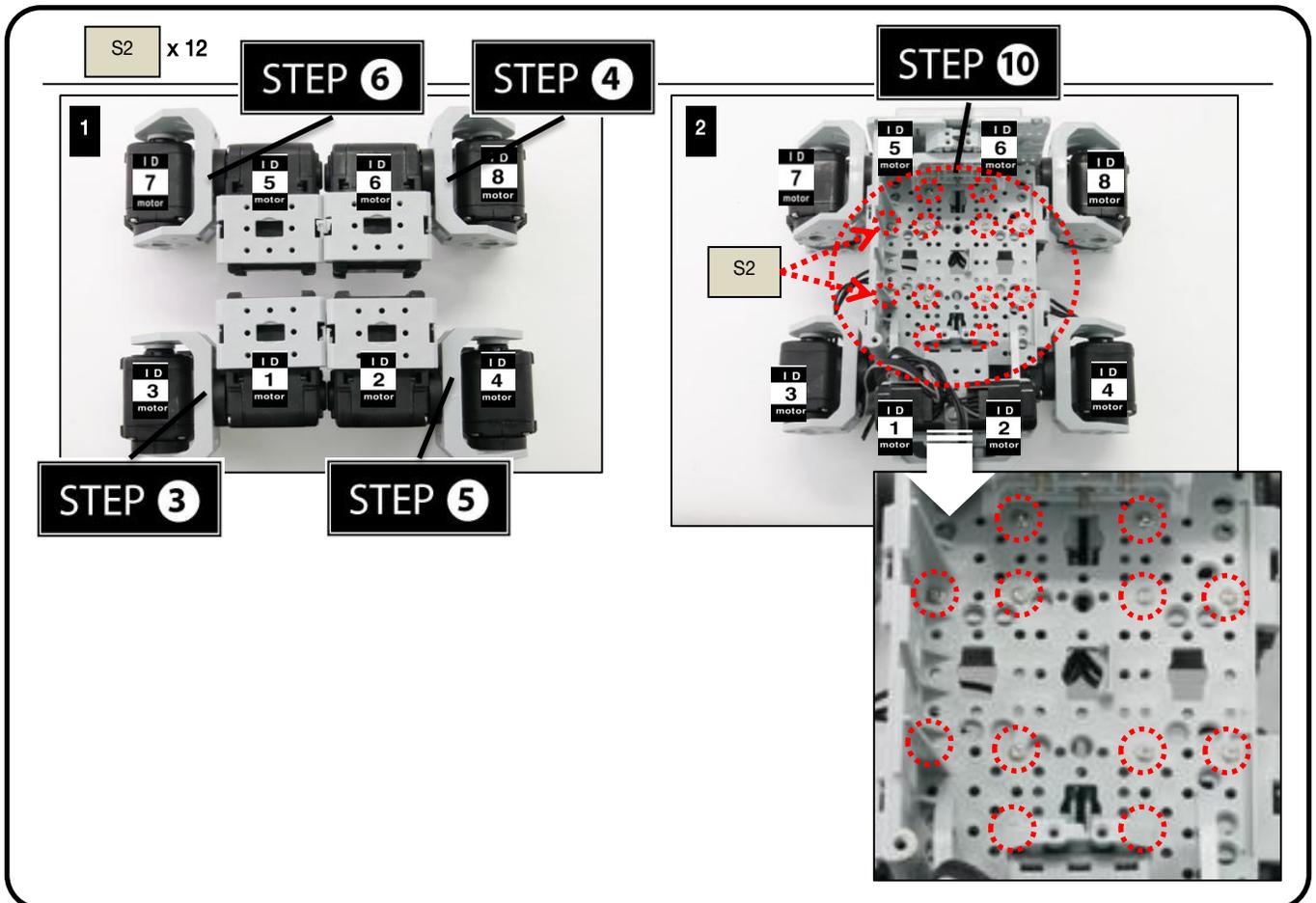
STEP 10

STEP ⑦, ⑨, F51을 체결한다.



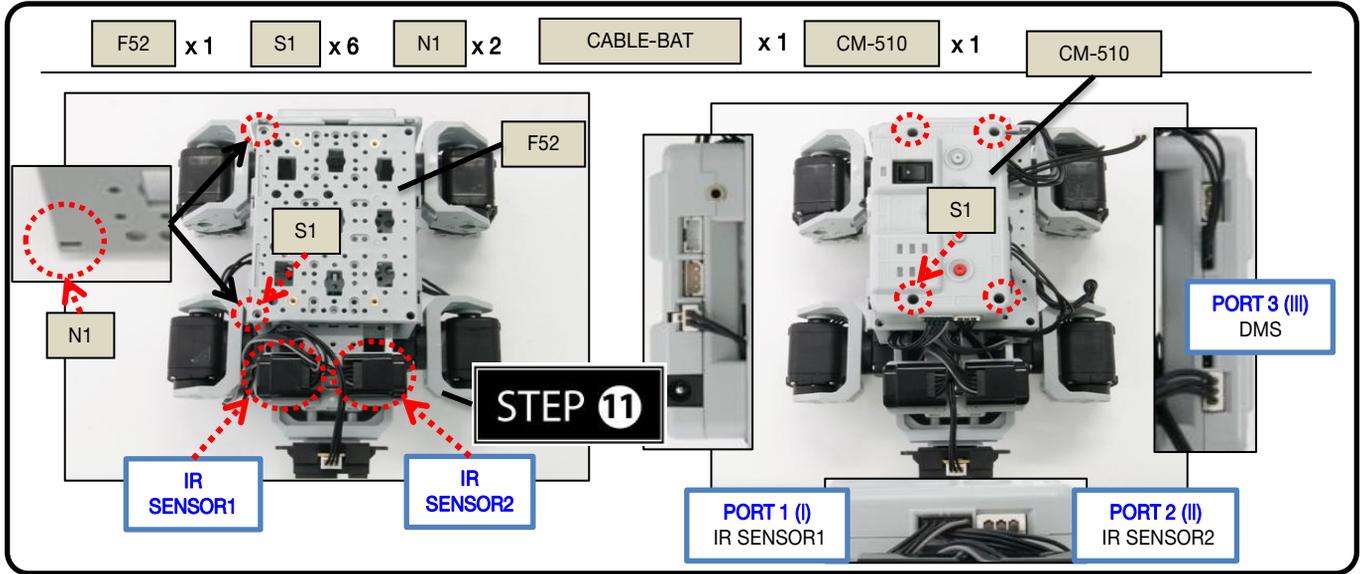
STEP 11

STEP ③, ④, ⑤, ⑥, ⑩을 체결한다.



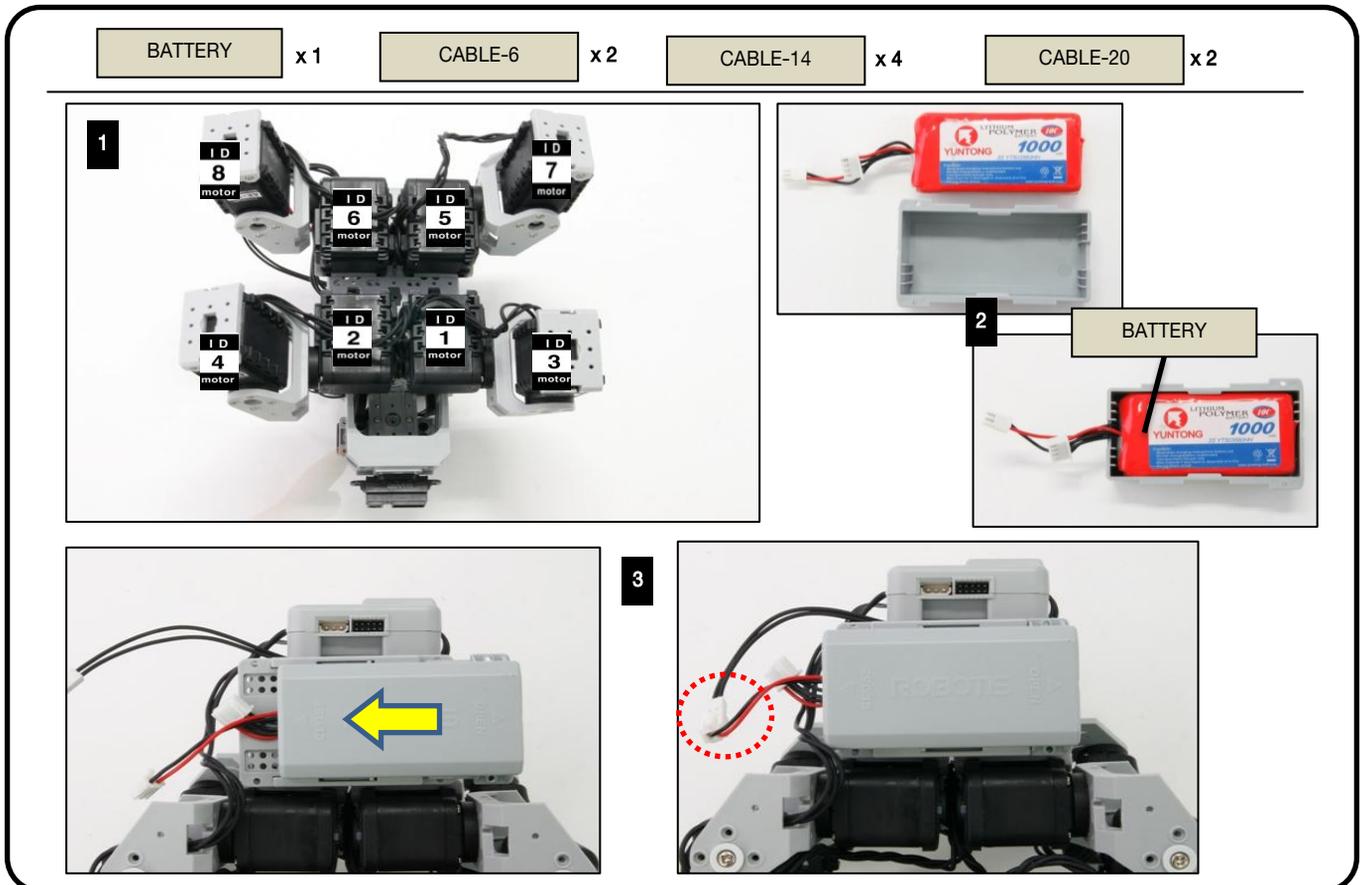
STEP 12

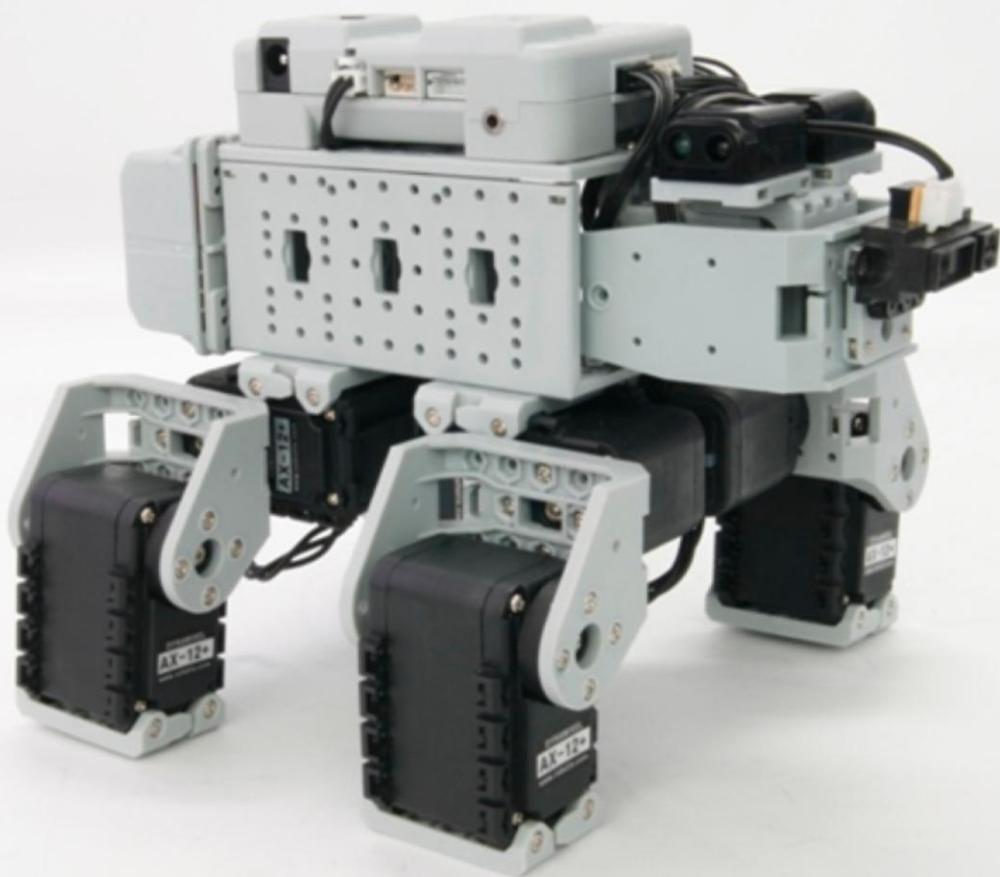
STEP 11, F52, CM-510를 체결한다.
 5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR를 각 각의 CM-510의 포트에 연결한다.
 (IR SENSOR1 : CM-510 1번 포트 / IR SENSOR2 : CM-510 2번 포트)
 CABLE-DMS를 이용하여 DMS를 CM-510의 포트를 연결한다.(: CM-510 3번 포트)



STEP 13

CABLE-6을 이용하여 ID1과 ID2, ID5와 ID6을 연결한다.
 CABLE-14를 이용하여 ID1과 ID3, ID2와 ID4를 연결한다.
 CABLE-14를 이용하여 ID5와 ID7, ID6과 ID8을 연결한다.
 CABLE-20을 이용하여 ID4, ID8과 CM-510을 연결한다.





조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다.

STEP 1

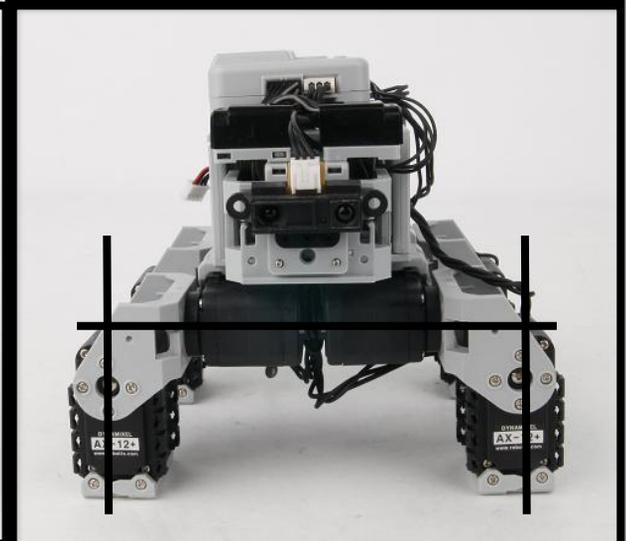
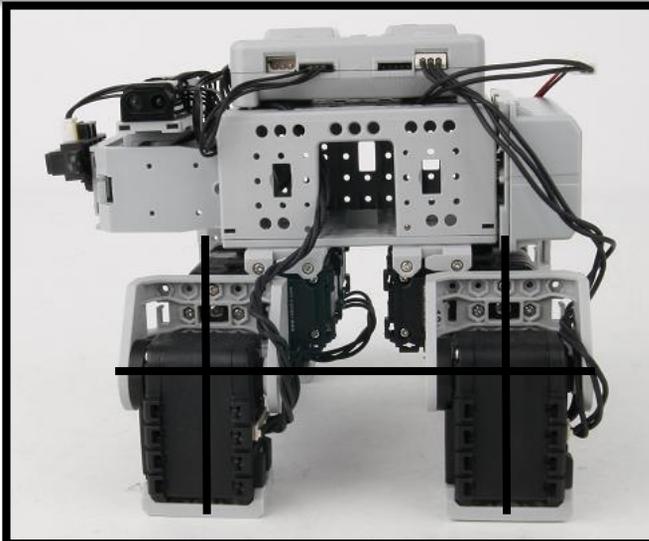
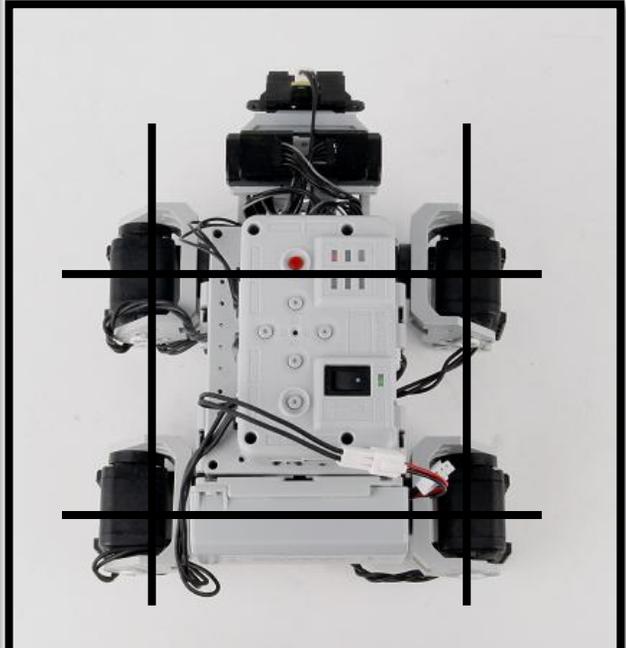
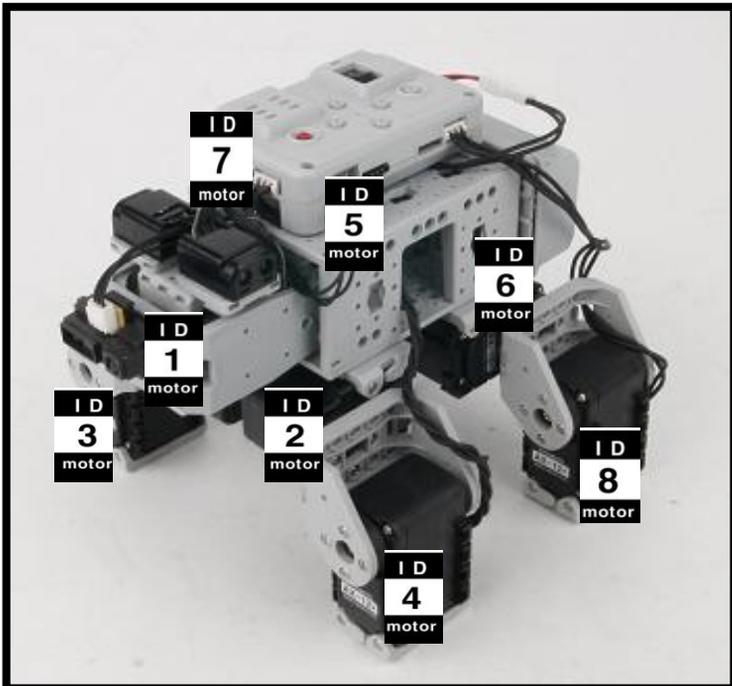
조립 확인 프로그램 실행하기

로봇을 PLAY 모드에 놓고, D 버튼을 누른 상태에서 START 버튼을 누르면 조립 확인 프로그램이 실행됩니다.

STEP 2

AX12+ 초기위치 및 아이디 확인 모드

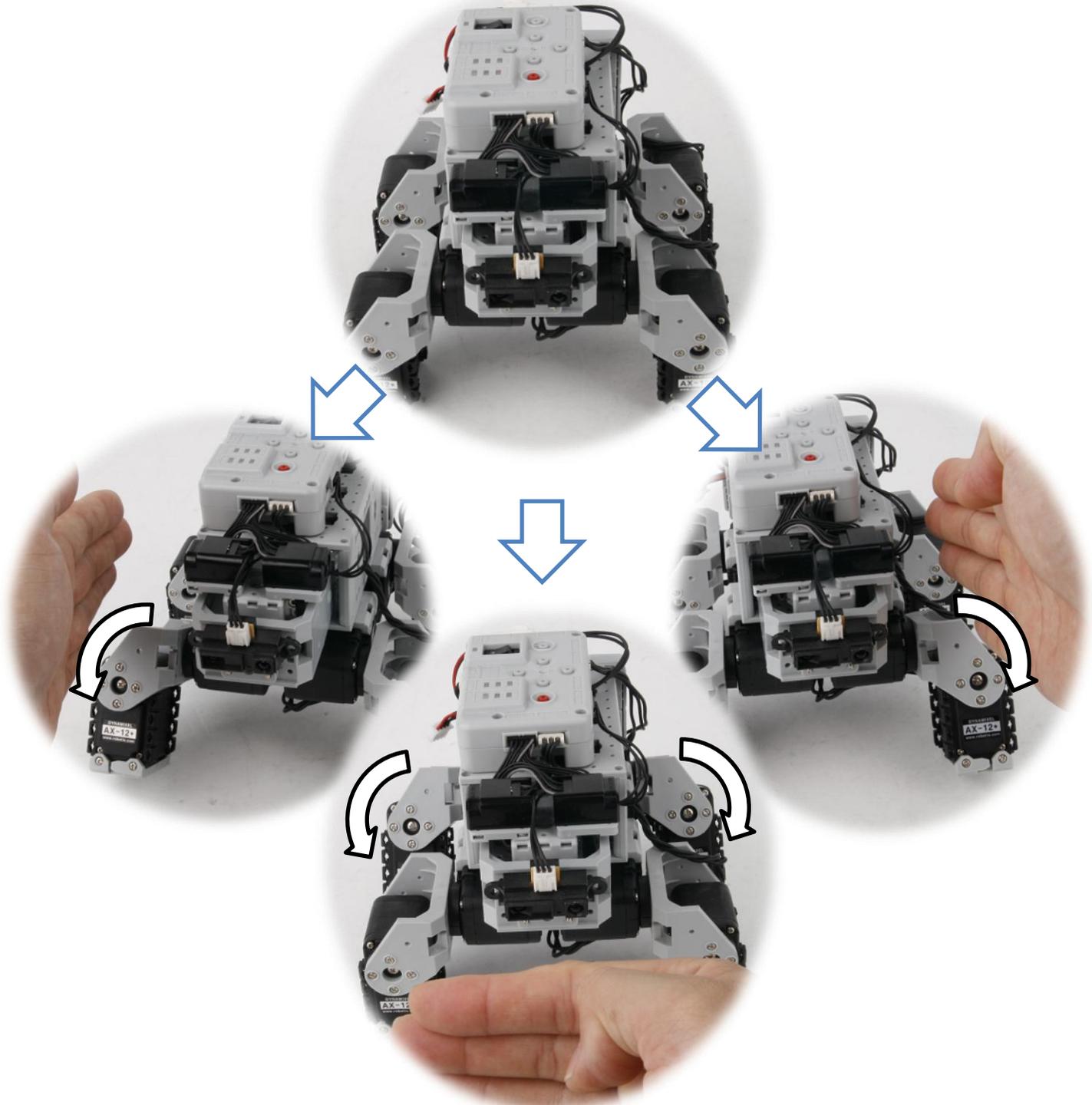
모터를 하나씩 선택하여 아래 그림과 비교하세요. U / D 버튼을 눌러 모터를 하나씩 선택합니다. 이 때, 선택된 모터는 LED가 켜지며 초기 위치로 돌아갑니다. (ID 1번에서 시작, U 버튼 : ID를 1씩 증가시킴. D 버튼 : ID를 1씩 감소시킴) 해당 ID의 모터가 로봇에 존재하지 않을 경우 경고음이 울립니다. LED는 켜져 있지만 모터에 힘이 풀려 있다면, 모터의 조립 상태나 주변의 케이블 등을 다시 살펴보세요.



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.