바이올로이드 프리미엄키트 보행 드로이드 조립서

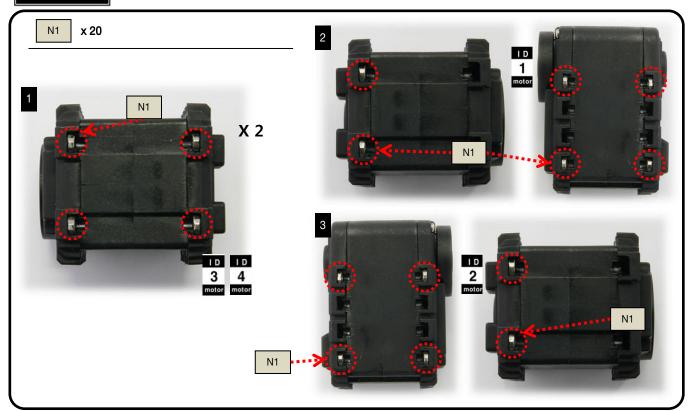




바이올로이드 보행 드로이드 조립 시작

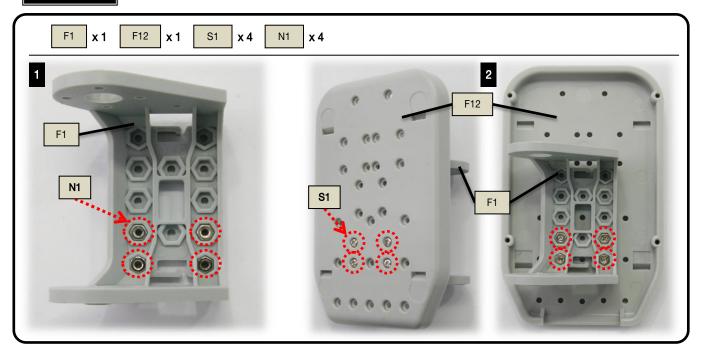
STEP 1

ID1~4에 N1을 삽입한다.



STEP 2

F1, F12를 체결한다.

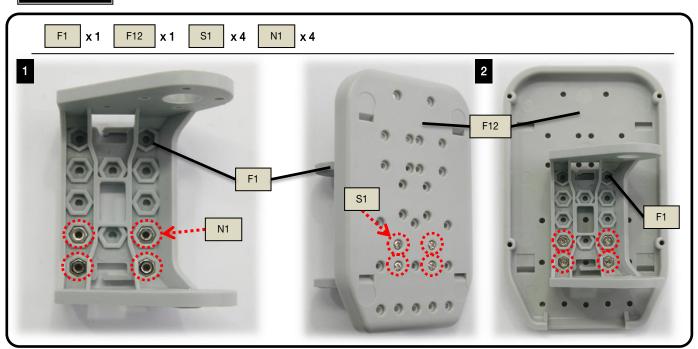


www.robotis.com

BIOLOID

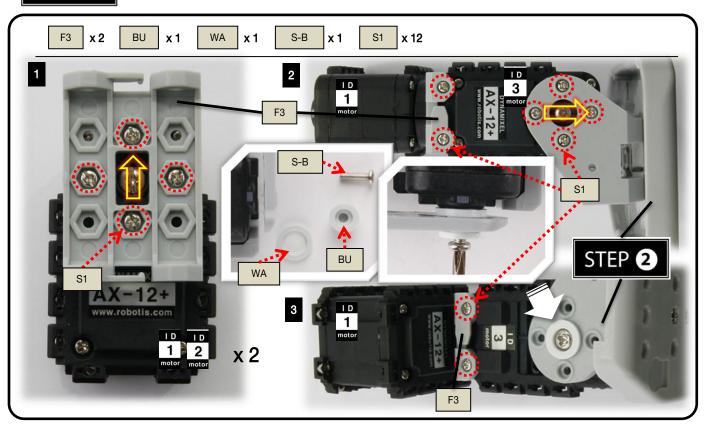
STEP 3

F1, F12를 체결한다.



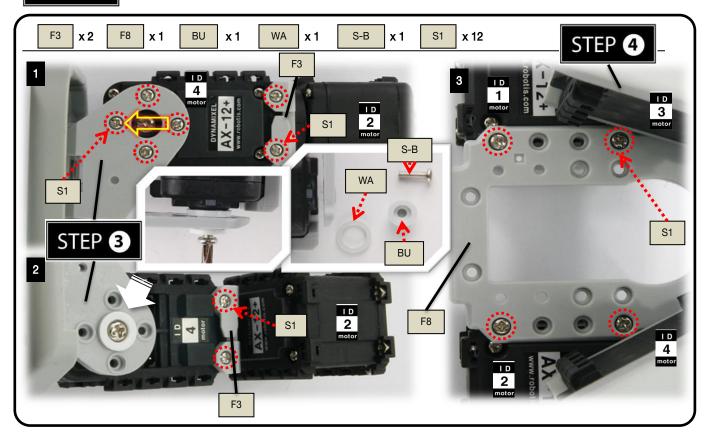
STEP 4

STEP1), ②, F3을 체결한다. (!혼 위치 주의)



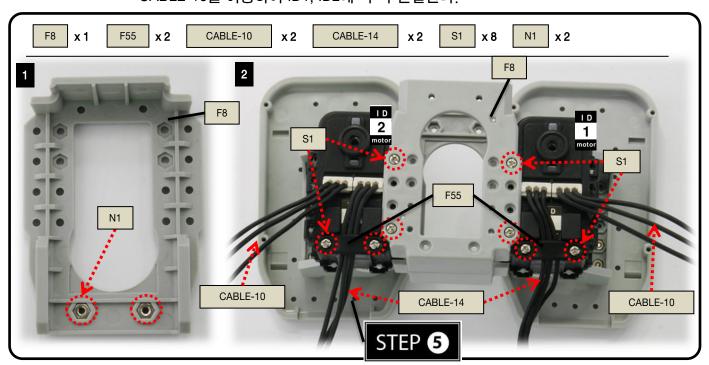


STEP(1), ③, ④, F3, F8를 체결한다. (!혼 위치 주의)



STEP 6

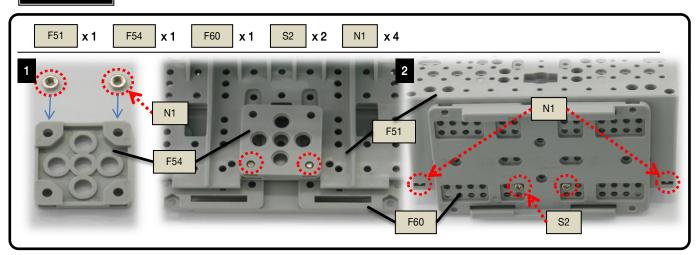
Step⑤, F8을 체결한다. CABLE-14을 이용하여 ID1, ID2에 각 각 연결한 후 F55를 이용하여 정리한다. CABLE-10을 이용하여 ID1, ID2에 각 각 연결한다.



BIOLOID

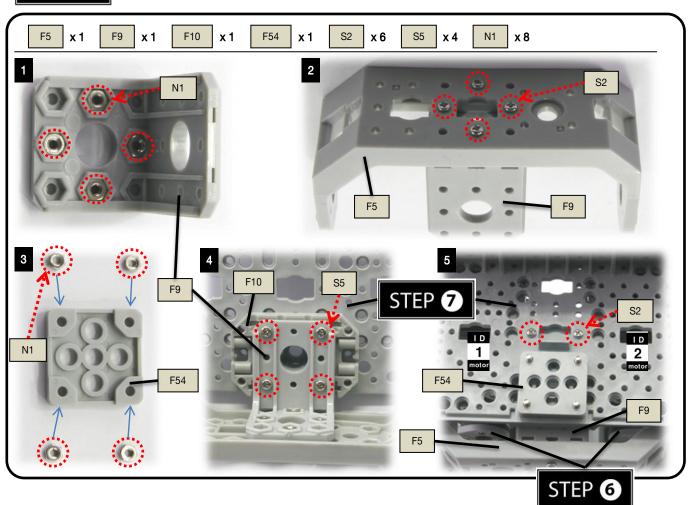
STEP 7

F51, F54, F60을 체결한다.



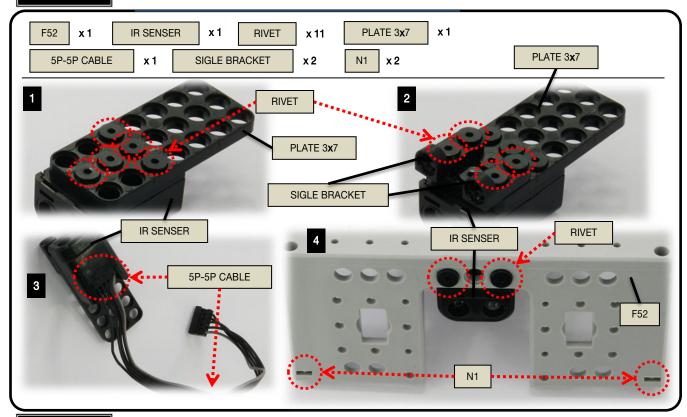
STEP 8

Step⑥, ⑦, F5, F9, F10, F54를 체결한다.





F52, IR SENSER, PLATE3x7, SINGLE BRACKET을 체결한다.



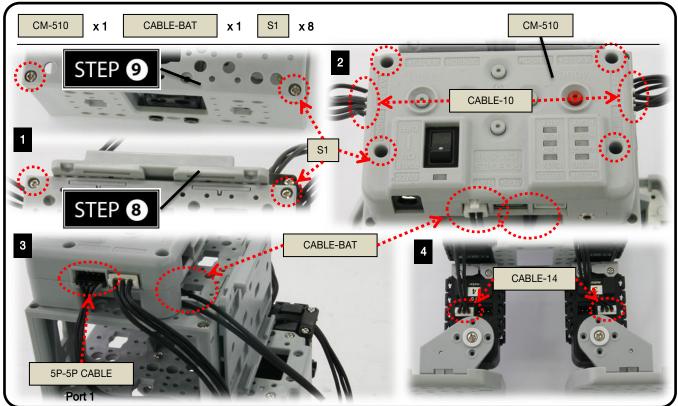
STEP 10

STEP®, ⑨, CM-510을 체결한다.

CABLE-14을 이용하여 ID1과 ID3, ID2와 ID4를 연결한다.

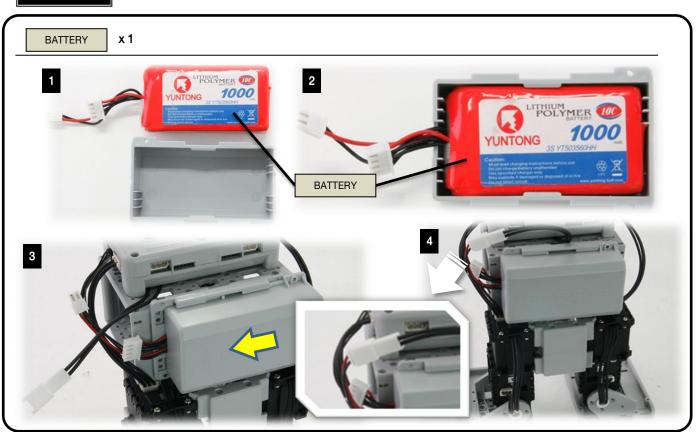
CABLE-10을 이용하여 ID1과 CM-510, ID2와 CM-510을 연결한다.

5P CABLE-15를 이용하여 IR SENSOR와 CM-510을 연결한다. (: CM-510 1번 포트)





배터리와 배터리 케이블을 연결한다.







조립 확인하기

조립이 완료 되었으면 아래의 절차에 따라 조립 상태를 확인합니다

STEP 1

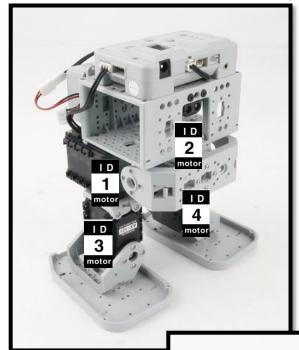
조립 확인 프로그램 실행하기

로봇을 PLAY 모드 에 놓고, D 버튼 을 누른 상태에서 START 버튼 을 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 LED 가 켜지며 초기 위치로 돌아갑니다. (ID 1번 에서 시작, U 버튼: ID 를 1 씩 증가시킴. D 버튼: ID 를 1 씩 감소시킴) 해당 ID 의 모터가 로봇에 존재하지 않을 경우 경고음이 울립니다. LED 는 켜져 있지만 모터에 힘이 풀려 있다면, 모터의 조립 상태나 주변의 케이블 등을 다시 살펴보세요.







센서 동작 확인 모드

STEP②에서 R 버튼 을 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 버튼 을 누르면 로봇이 STEP②로 돌아 갑니다.



STEP 4

이상이 없을 경우 로봇을 동작 시키십시오.

로봇을 PLAY모드에 놓고 START 버튼을 누르면 동작을 시작합니다.