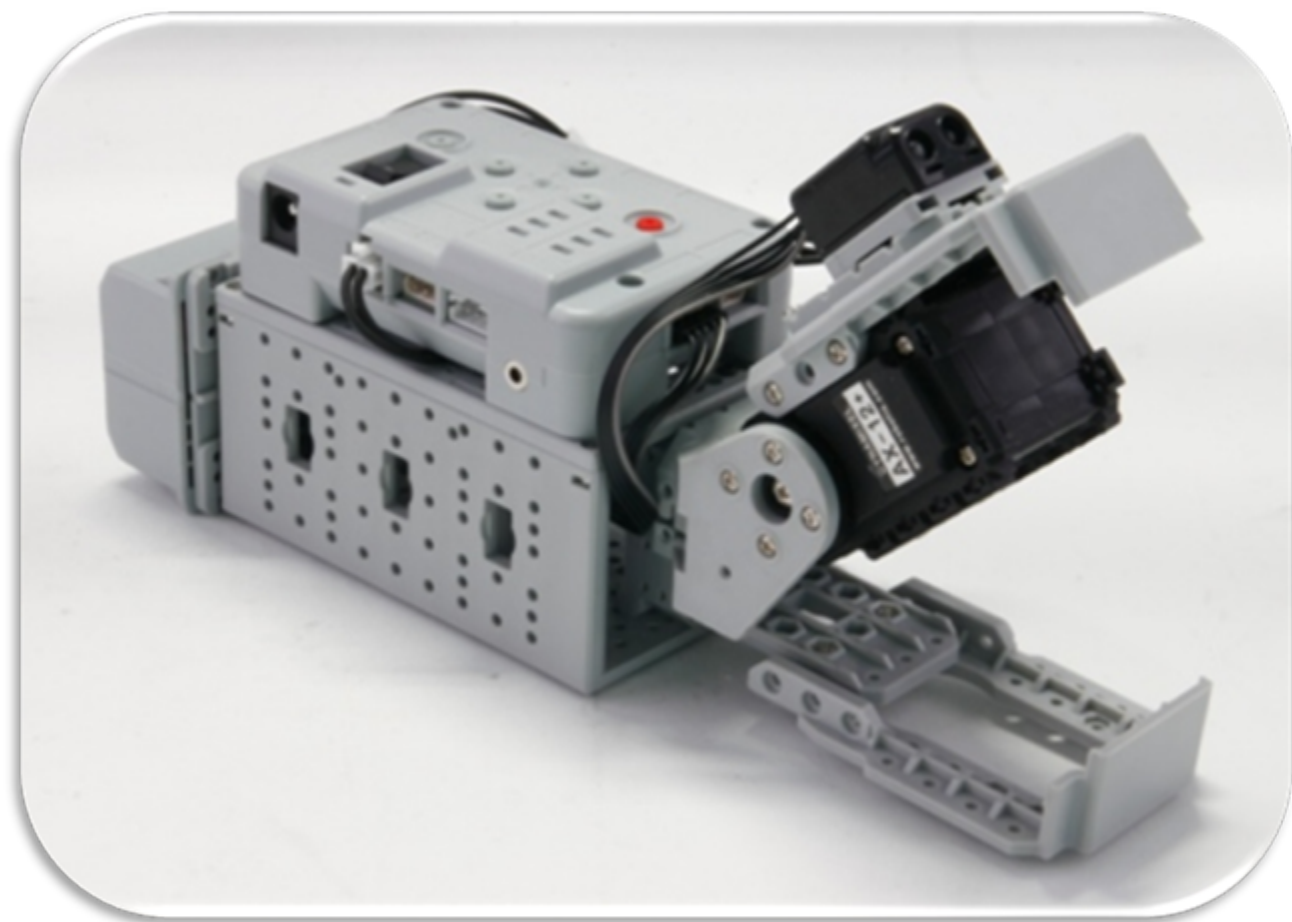


# バイオロイド プレミアムキット ワニロボット 組立説明書

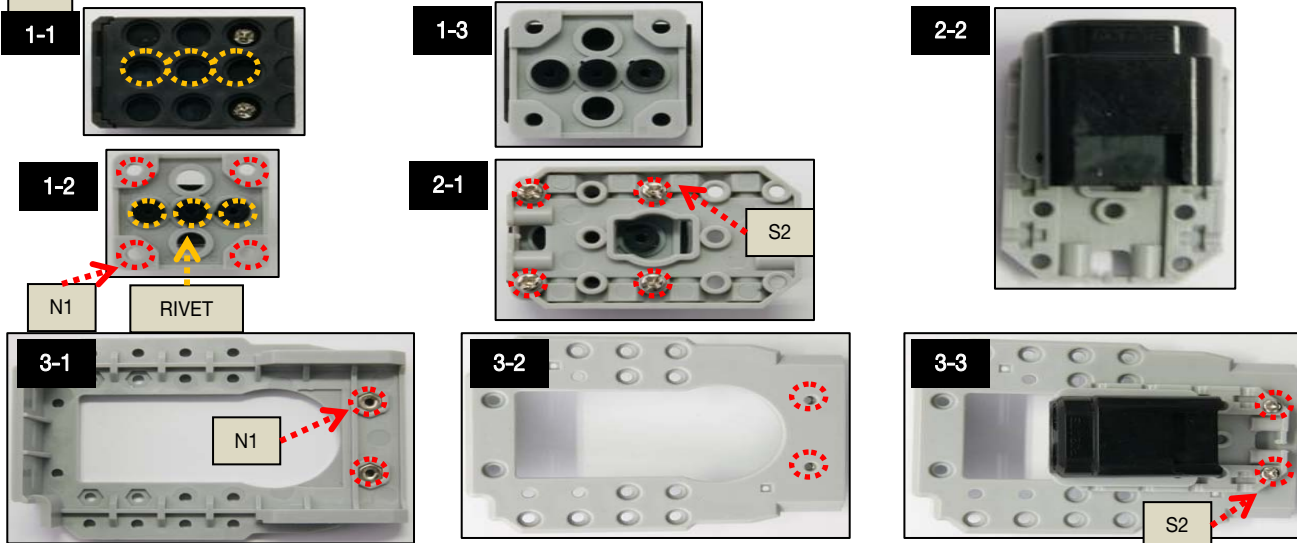


# バイオロイドワニロボットの組み立てスタート

## STEP 1

IR SENSOR, F10, F8を締結します。

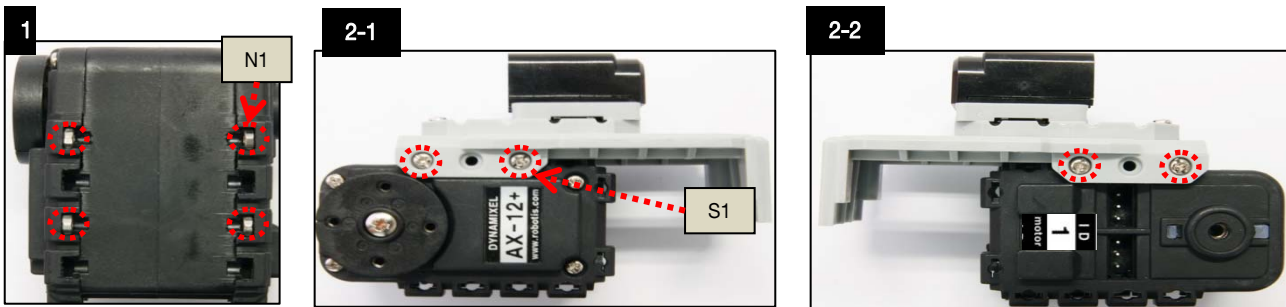
N 1 x 6   S2 x 6   F8 x 1   F10 x 1   F54 x 1   IR SENSOR x 1   RIVET x 3



## STEP 2

STEP①, ID1を締結します。

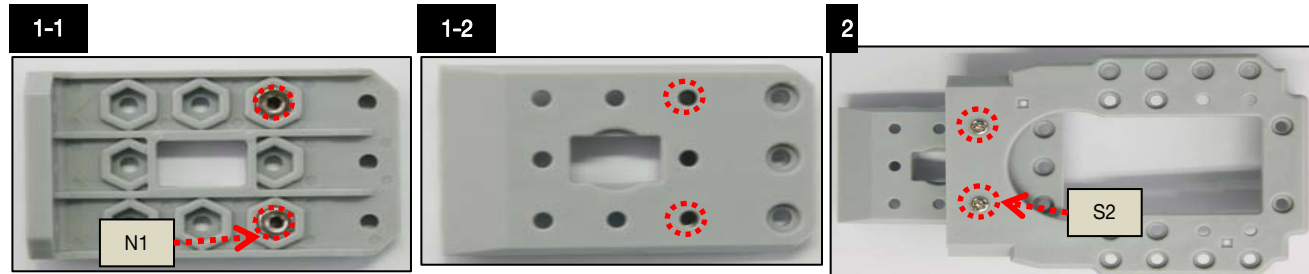
S1 x 4   N1 x 4



## STEP 3

F6, F8を締結します。

S2 x 2   N1 x 2   F6 x 1   F8 x 1



## STEP 4

STEP③, F3, F10を締結します。

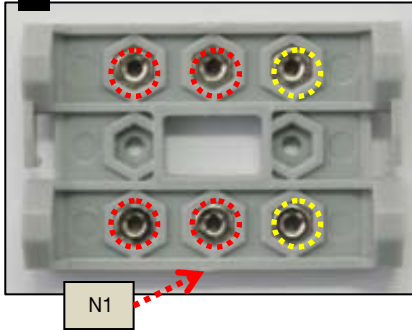
S5 x2

N1 x6

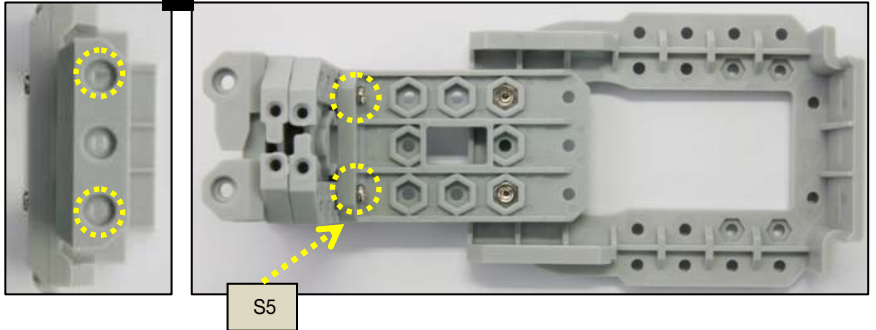
F3 x1

F10 x2

1



2



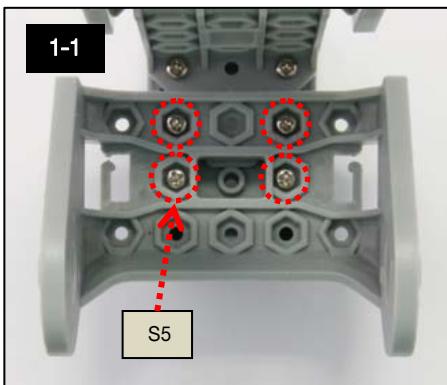
## STEP 5

STEP④, F1を締結します。

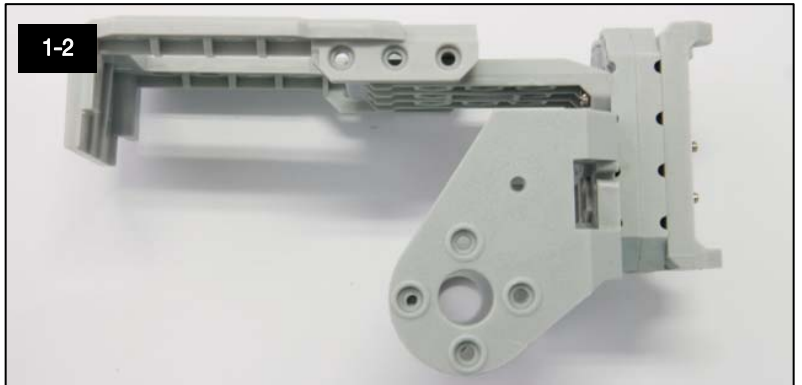
S5 x4

F1 x1

1-1



1-2



## STEP 6

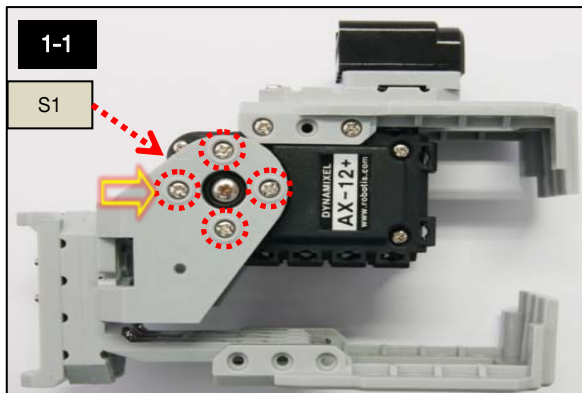
STEP②, ⑤を締結します。(! ホーンの位置注意)

S1 x4

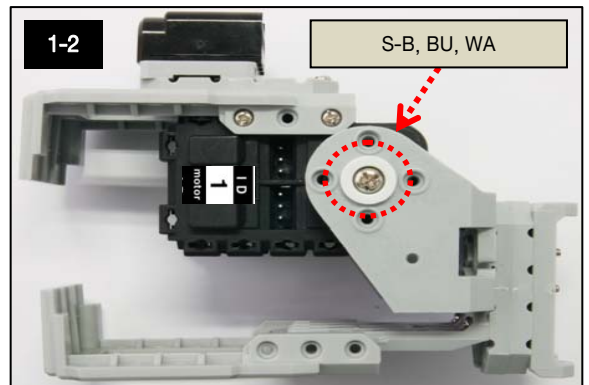
S-B, BU, WA

x1

1-1



1-2

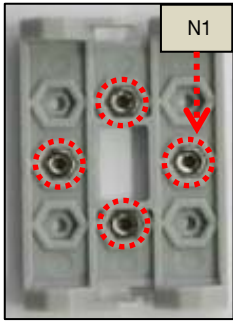


**STEP 7**

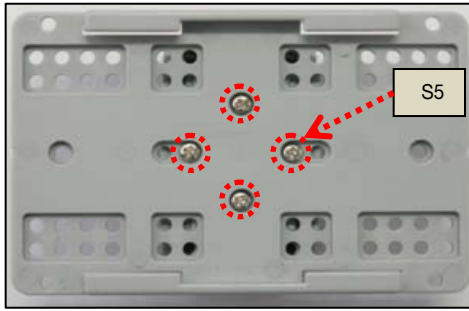
F3, F10, F60を締結します。

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

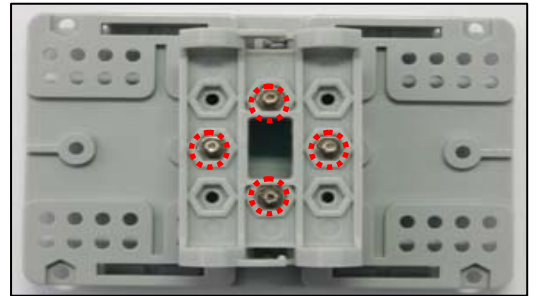
1-1



1-2



1-3



**STEP 8**

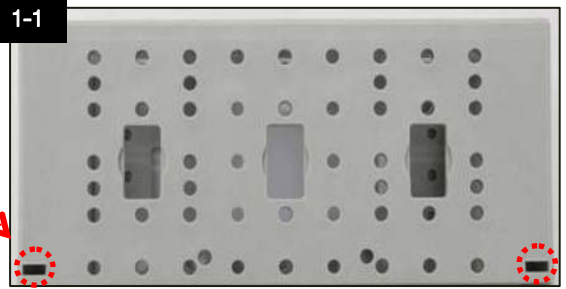
F51, F52を締結します。

N1 x 4    S1 x 4

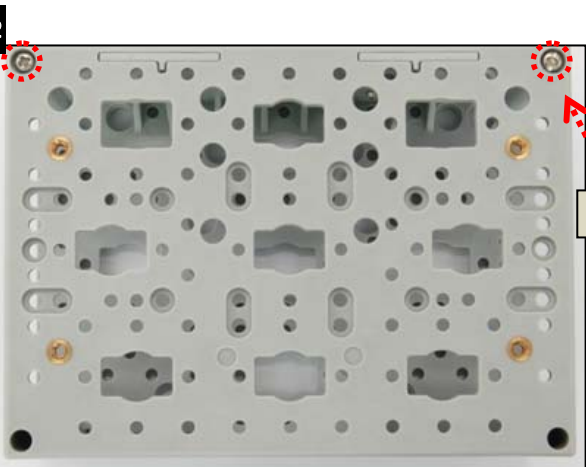
1



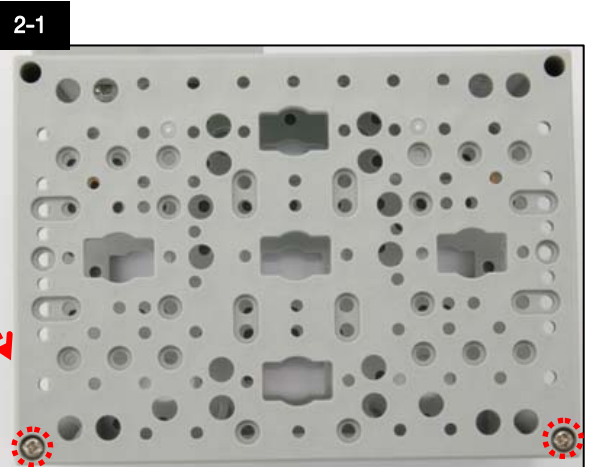
1-1



2



2-1



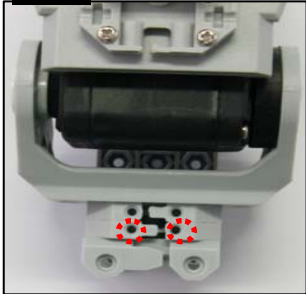


## STEP 9

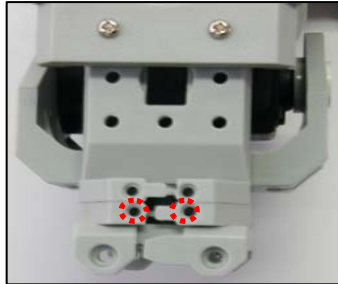
STEP⑥, ⑦, ⑧を締結します。

S12 x 8

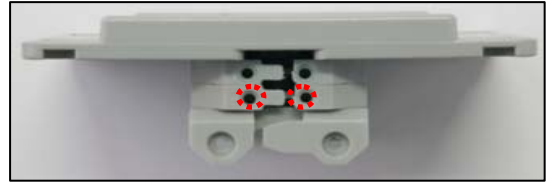
1-1



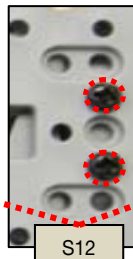
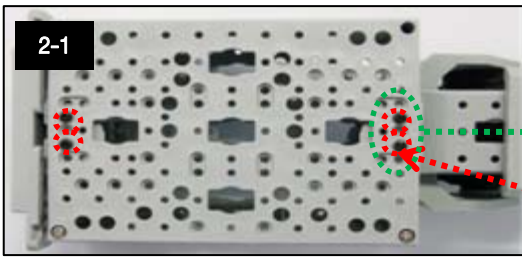
1-2



1-3

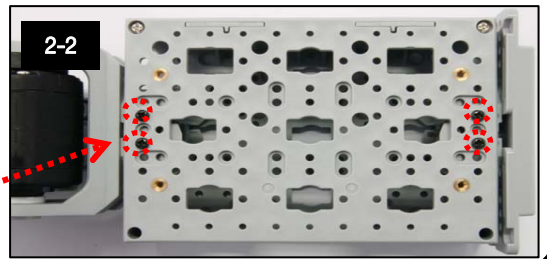


2-1



S12

2-2



## STEP 10

STEP⑨とCM-510を連結します。

S1 x 4

CM-510 x 1

CABLE-BAT x 1

x 1

1



CABLE-BAT

1-1



S1

## STEP 11

CABLE-10を利用してID1とCM-510を連結します。  
5P CABLE-15を利用してIR SENSORとCM-510を連結します。( : CM-510 1番ポート)

CABLE-10 x 1

x 1

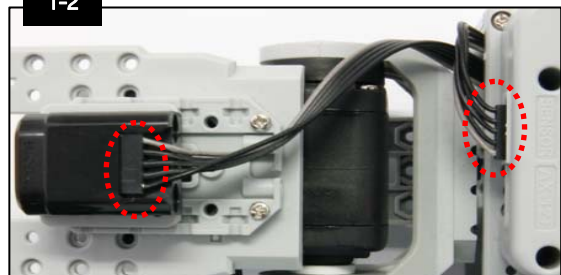
5P CABLE-15 x 1

x 1

1-1



1-2



PORT 1

**STEP 12**

バッテリーとバッテリーケーブルを接続します。

BATTERY

x 1

