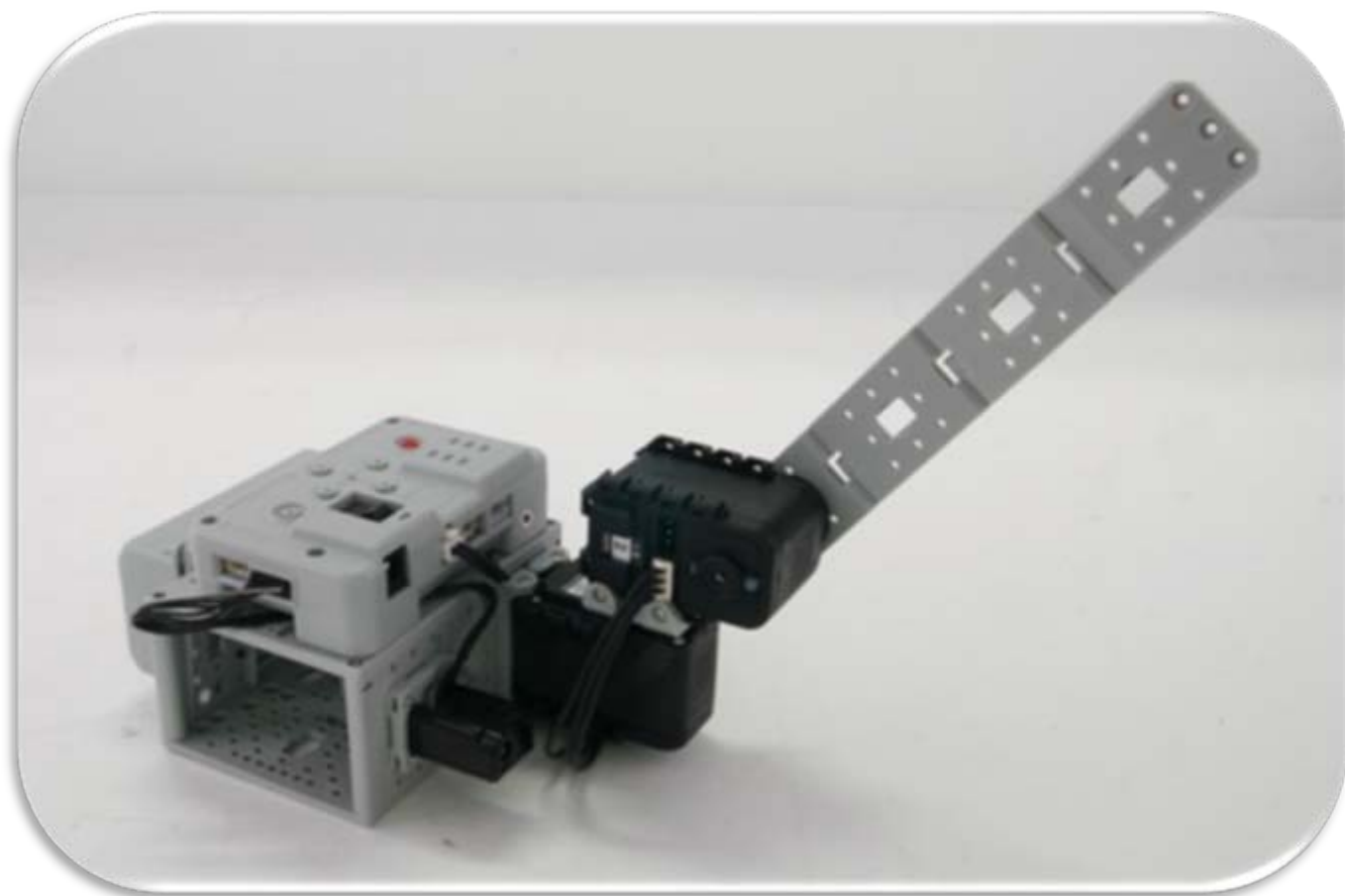


バイロイド プレミアムキット 4足ロボット 組立説明書

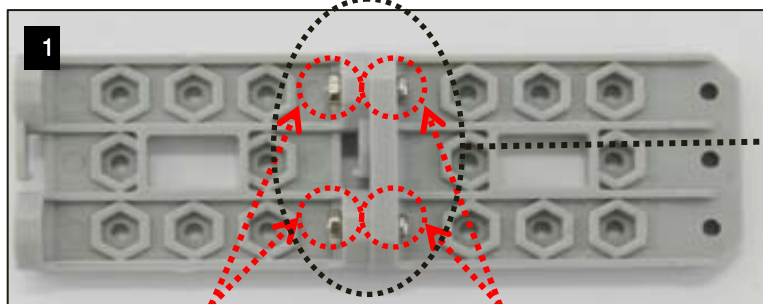


バイオロイド感の組み立てスタート

STEP 1

F3, F6を締結します。

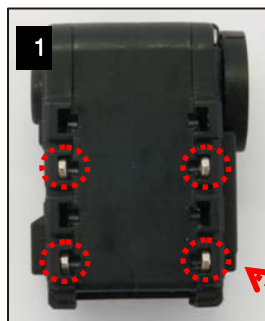
F3 x3 F6 x1 N1 x6 S2 x6



STEP 2

STEP①, ID2を締結します。(! ホーン的位置注意)

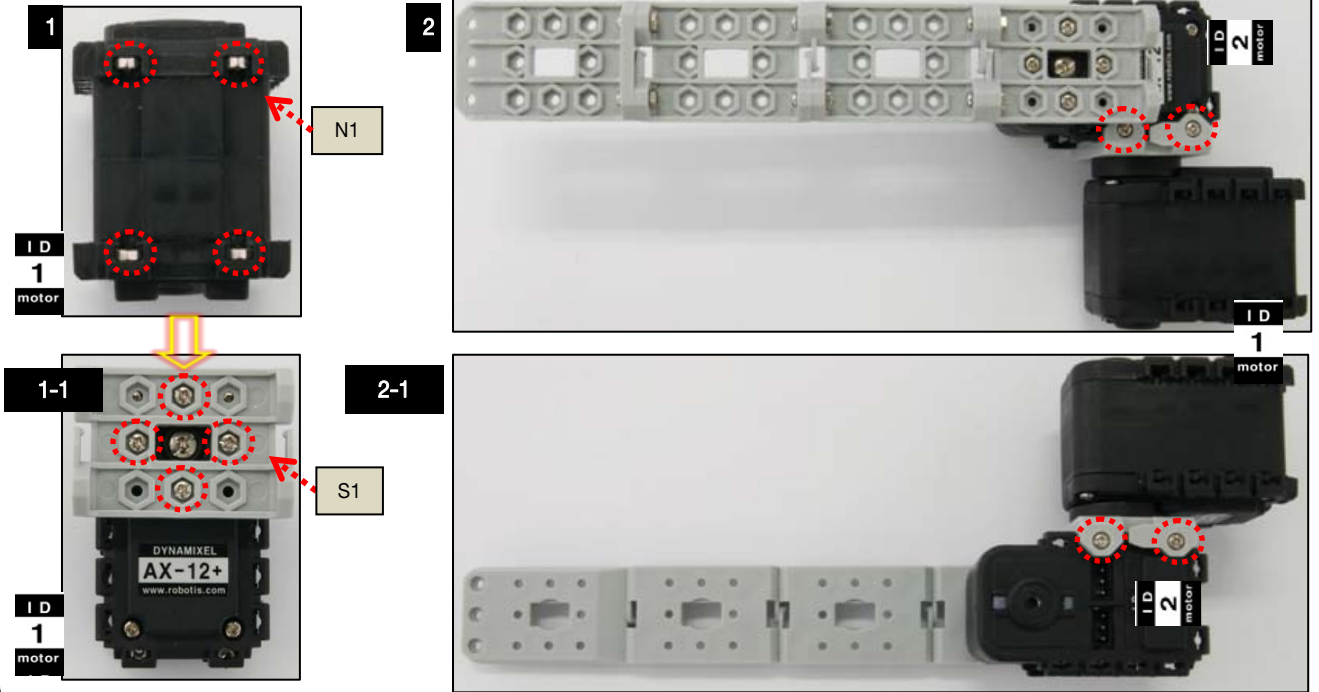
N 1 x4 S 1 x4



STEP 3

STEP②, F3, ID1を締結します。(! ホーンの位置注意)

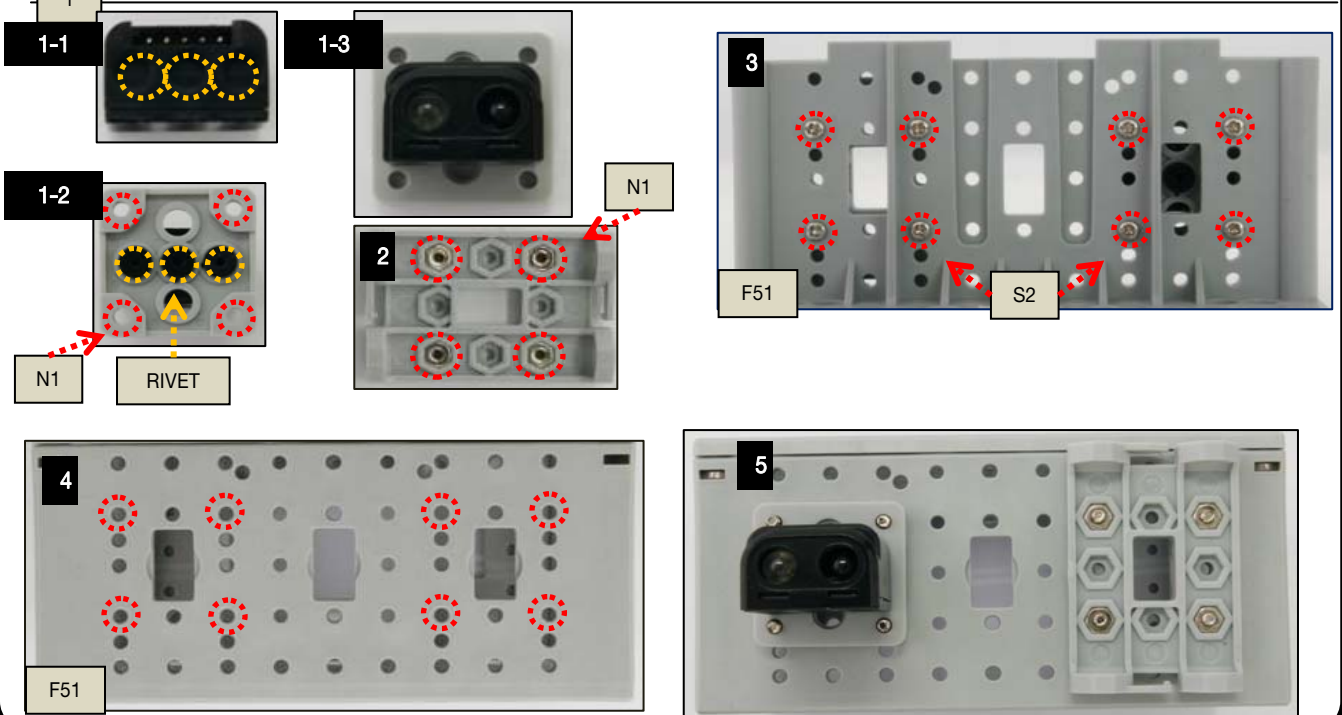
N1 x 4 S1 x 8 F3 x 1



STEP 4

F3, F52, F54, IR SENSERを締結します。(! 左右の方向注意)

N1 x 8 S1 x 4 S2 x 8 F3 x 1 F51 x 1 F54 x 1 IR SENSER x 1 RIVET x 3

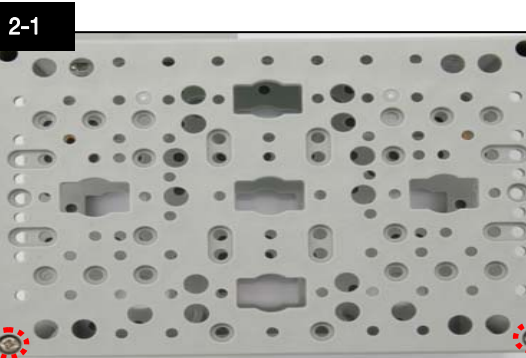
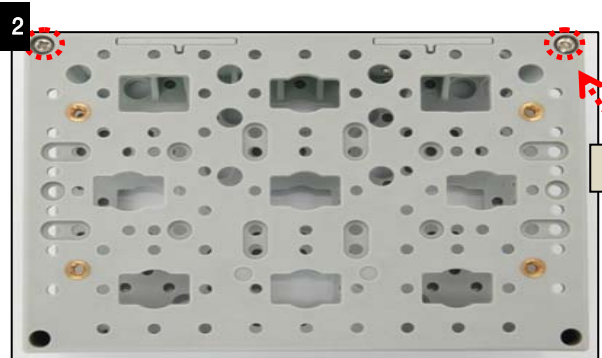


STEP 5

STEP④, F52を締結します。

N1 x 4

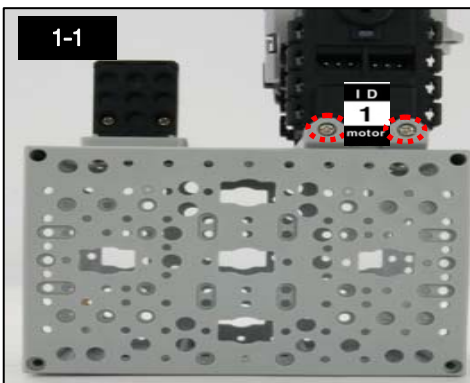
S1 x 4



STEP 6

STEP③, ⑤を締結します。

S1 x 4



STEP 7

STEP⑥, CM-510を締結します。

S1 x 4

CM-510 x 1

CABLE-BAT x 1



STEP 8

CABLE-14を利用して CM-510を ID1を連結します。
 CABLE-10を利用して ID1과とID2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 6番ポート)

CABLE-10

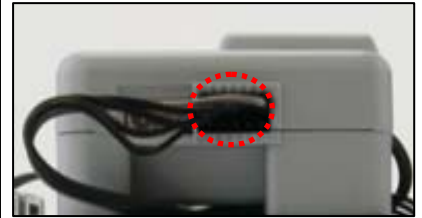
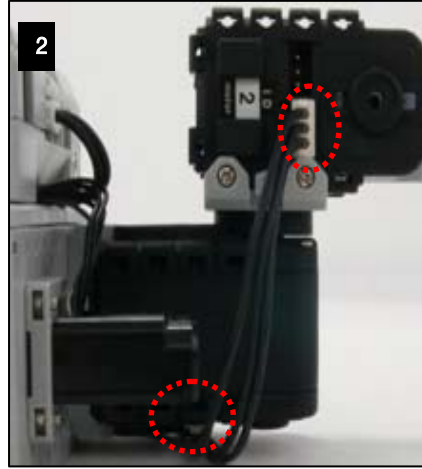
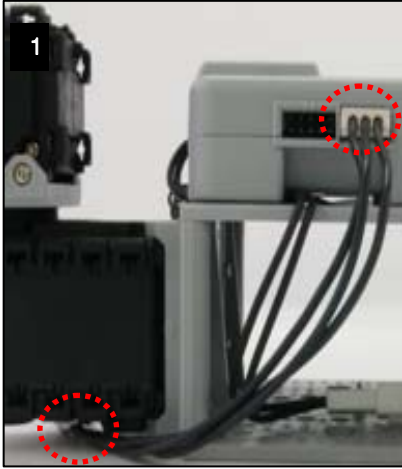
x 1

CABLE-14

x 1

5P CABLE-15

x 1



STEP 9

STEP⑧, BATTERYを締結します。

BATTERY

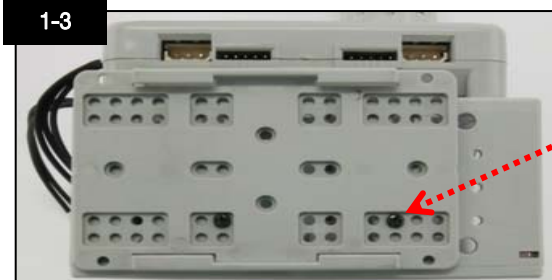
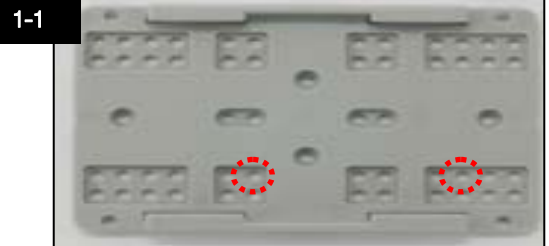
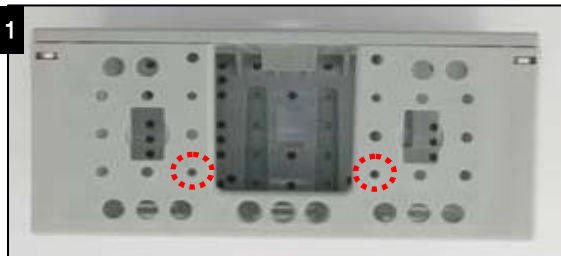
x 1

S12

x 2

F60

x 1



S12



STEP 10

バッテリーとバッテリーケーブルを接続します。

