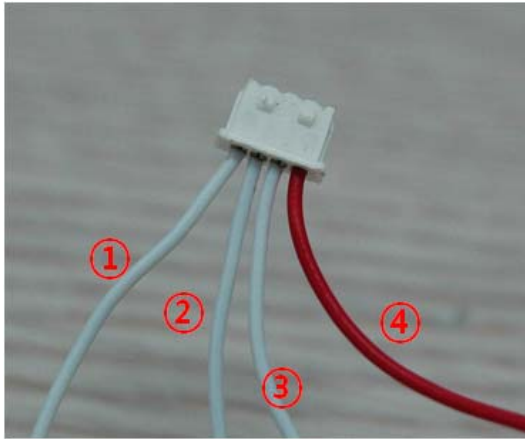


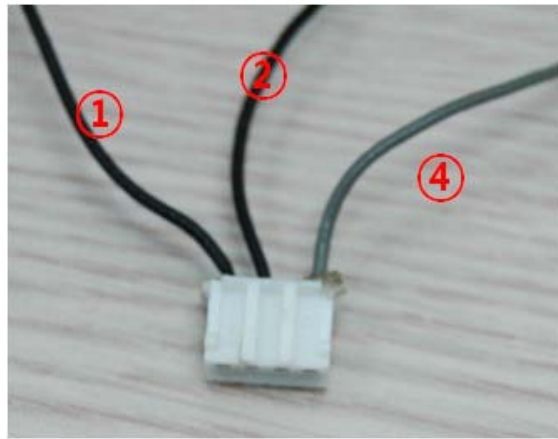
지능형 SoC 로봇워 2012

바이올로이드-두뇌보드 Interface 정보

1. 케이블 만들기



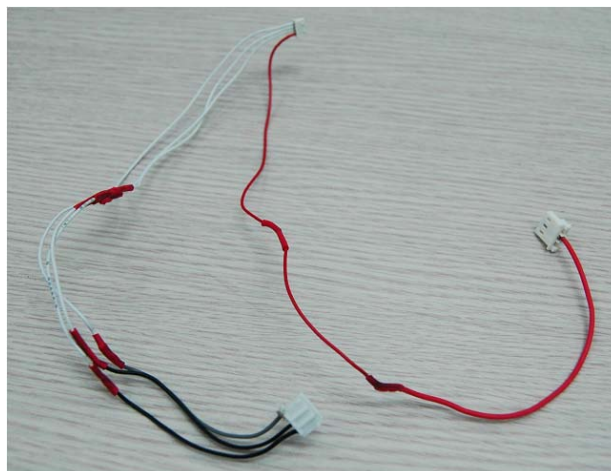
<두뇌보드 커넥터>



<바이올로이드 커넥터>



<Molex 커넥터>



<완성된 케이블>

1) 두뇌보드 커넥터와 바이올로이드 커넥터 케이블 연결

두뇌보드 커넥터 1번 ----- 바이올로이드 커넥터 4번

두뇌보드 커넥터 2번 ----- 바이올로이드 커넥터 1번

두뇌보드 커넥터 3번 ----- 바이올로이드 커넥터 2번

2) 두뇌보드 커넥터와 Molex 커넥터 케이블 연결

두뇌보드 커넥터 4번 ----- Molex 커넥터 2번

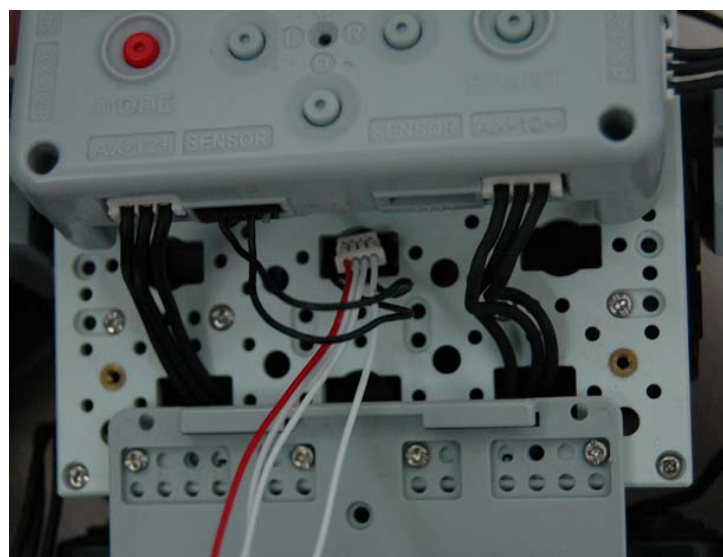
2. 케이블을 로봇에 장착 및 두뇌보드 연결

1) CM-510을 로봇에서 분리한다 분리 방법은 빨간색으로 표시된 부분의 나사를 제거하면 된다.

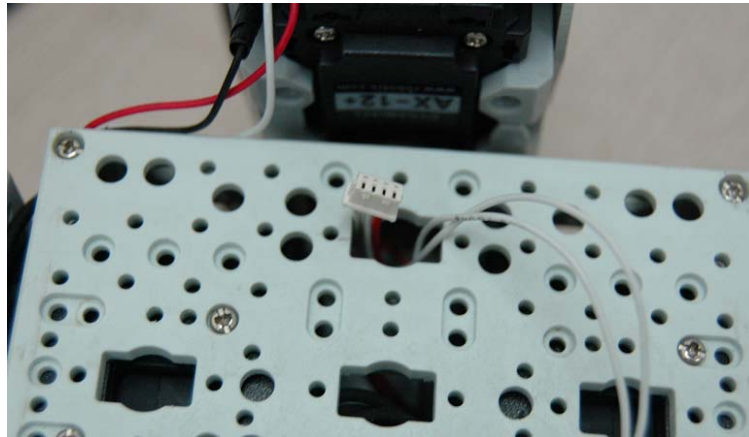


<CM-510>

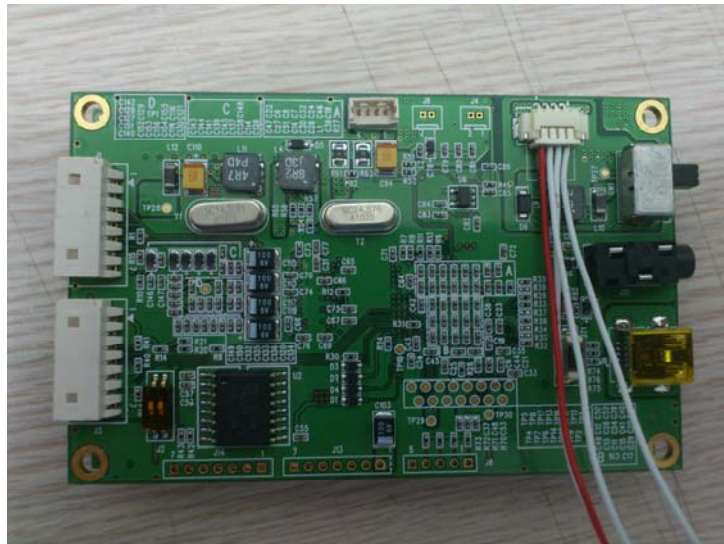
2) CM-510을 로봇의 머리쪽으로 밀고 그림과 같이 4pin 케이블을 집어 넣는다.



3) 로봇 앞면에서 2)에서 넣은 커넥터를 그림과 같이 빼낸다.



4) 두뇌보드의 뒷면 J7에 그림과 같이 커넥터를 연결한다.



3. 케이블을 로봇 연결

1) 3pin 커넥터를 CM-510의 커넥터 부분에 그림과 같이 연결한다.



2) Molex 커넥터를 로봇의 머리 모터에 그림과 같이 연결한다.

