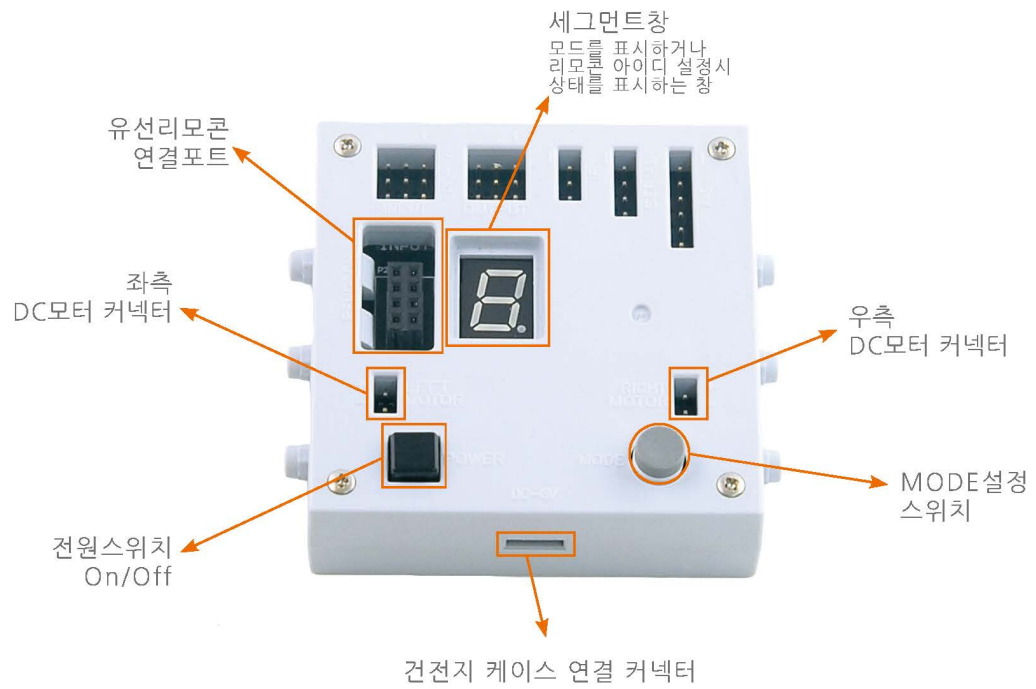
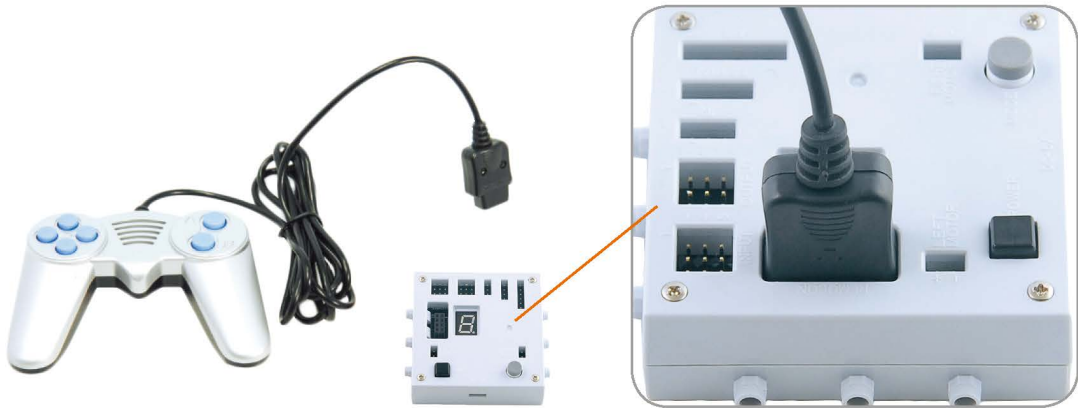




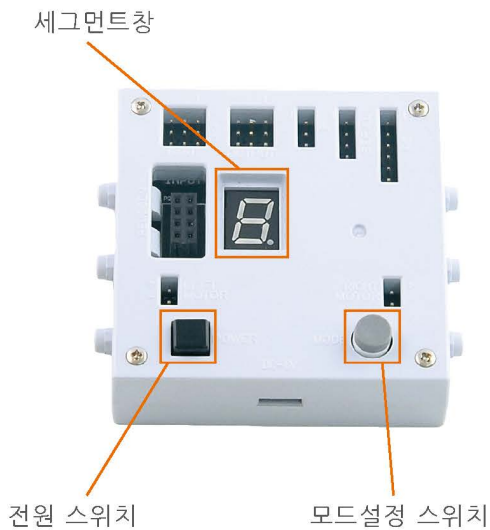
메인보드와 리모콘



메인보드와 리모콘 연결방법



메인보드 동작모드(ID) 설정방법



- ① 전원 켜짐(On)상태에서, 모드스위치를 한번 누른다.
(세그먼트가 3번 깜빡이면, 모드변경을 시작할 수 있다.)
- ② 모드스위치를 다시 누르면세그먼트 창의 숫자가 증가한다.
- ③ 선택하려는 번호에서 2초간 기다린다.
(3번 깜빡거림과 동시에 모드 설정이 완료된다.)



S에 연결커넥터를
흰색에서
빨강, 검정순으로
꽂아준다.

리모콘 수신 모듈과 연결 커넥터 조립법

연결커넥터를 검정색에서
빨강, 흰색순으로 꽂아준다.

메인보드와 연결 커넥터 조립법

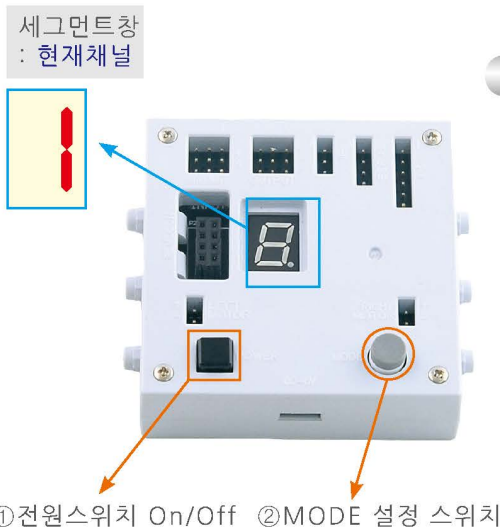


리모콘채널 설정 방법



무선리모콘으로 로봇을 조정할 때 가까이에서 친구도 무선리모콘을 사용하고 있다면 신호의 간섭이 생겨 로봇이 오작동 할 수 있습니다. 리모콘 채널을 친구와 다르게 설정해두면 친구리모콘의 영향을 받지 않고 동작시킬 수 있습니다.

- 로봇축구경기 등 게임을 할때 주로 채널 설정을 해 줍니다.
- 메인보드 채널과 리모콘의 채널이 동일하게 설정되어야 합니다.



메인보드 채널 설정 방법

1. ①번 스위치가 Off(끔)된 상태
2. ②번 스위치를 누른 상태에서 ①번 스위치를 On(켄)
3. 세그먼트창에는 현재 저장되어 있는 채널 표시 (기본값으로 1이 세팅되어 있음)
4. ②번 스위치를 다시 눌러, 채널 변경
5. 원하는 채널로 이동 후, 2초간 대기
→세그먼트 3번 깜박이면, 채널 설정 완료



리모콘 채널 설정 방법

1. ①번 스위치가 Off(끔)된 상태
2. ②번 스위치를 누른 상태에서 ①번 스위치를 On(켄)
3. 세그먼트창에는 현재 저장되어 있는 채널 표시 (기본값으로 1이 세팅되어 있음)
4. 1, 3번 스위치를 (상/하) 눌러, 채널 변경
5. 원하는 채널로 이동 후, 4번 스위치를 눌러 저장



트랜스포머

어떤 형태를 여러 다른 모양의 물체로 변화 시키는 것.
 트랜스포머는 미국의 완구회사 하스브로의 인기있는 완구
 로봇트 이름에서 시작되었습니다.
 2007년도 개봉한 실사 액션 영화.

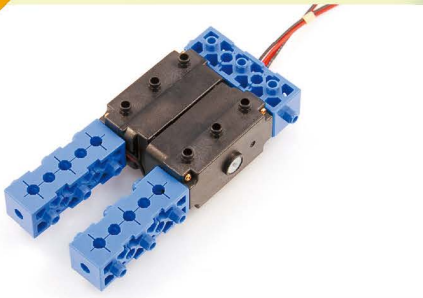


트랜스포머 부품리스트 | 구조물을 만들어 봅시다.

굵은돌기 수평셀 (4)	굵은수평 셀 (5)	굵은돌기 직각셀 (2)	굵은직각 셀 (2)	8돌기셀 (2)	7돌기셀 (7)	4돌기셀 (4)	6 돌기 셀 (5)	2 돌기 셀 (1)	기본 셀 (3)	2단 셀 (9)	연결셀 (9)	삼각 셀 (2)
12톱니동 큰기어 (2)	36 톱니동 큰기어 (7)	짧은연결 셀 (2)	중간연결 셀 (4)	오프로드 바퀴 (2)	축 45 (1)	축 64 (4)	축 96 (1)	배터리케 이스 (1)	DC모터 (2)	유선리모컨 (1)	메인보드 (1)	연결잭 (1)



1 ★★★

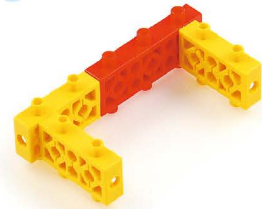
-  × 2
-  × 1
-  × 2



2 ★★★

2-1

-  × 2
-  × 6



같은 모형 2개를 만들어줍니다.

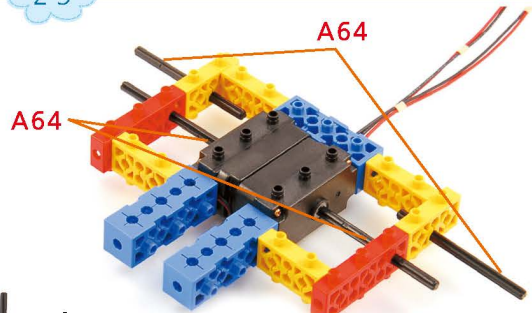
2 ★★★

2-2



그림 1번과 2-1번에서 만든 모형을 조립합니다.

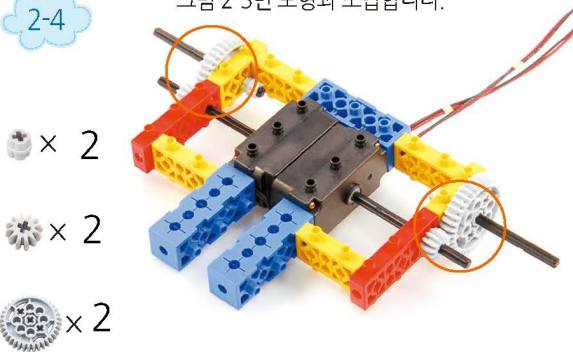
2-3



× 4

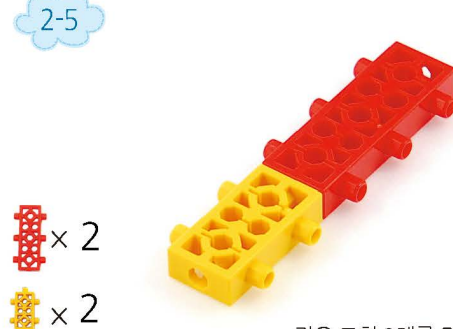
그림 2-3번 모형과 조립합니다.



2-4



-  × 2
-  × 2
-  × 2

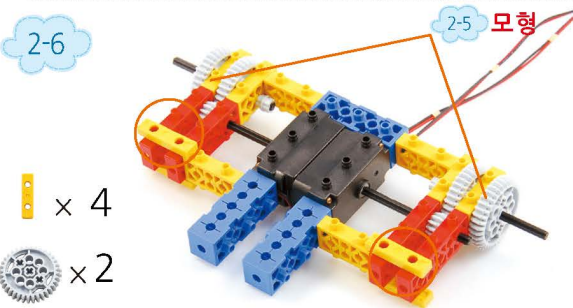
2-5



-  × 2
-  × 2

같은 모형 2개를 만들어줍니다.

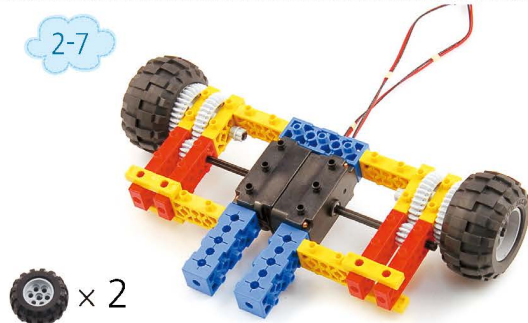
2-6



-  × 4
-  × 2

그림 2-4번과 2-5번에서 만든 모형을 조립합니다.



2-7

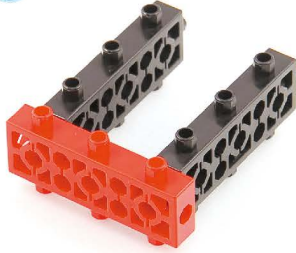


-  × 2

3***

3-1

-  × 2
-  × 1

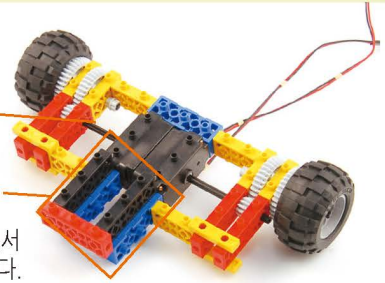


3-2

2-7 모형






3-1 모형

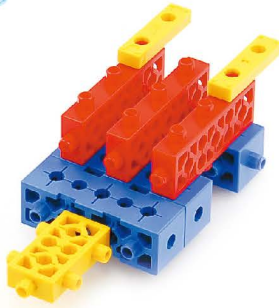
그림 2-7번과 3-1번에서 만든 모형을 조립합니다.



4***

4-1

-  × 1
-  × 2
-  × 3
-  × 1
-  × 2



4-2

-  × 2

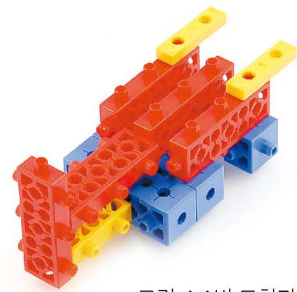


그림 4-1번 모형과 조립합니다.

4-3

-  × 1

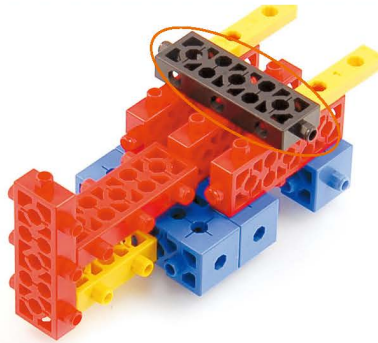


그림 4-2번 모형과 조립합니다.

5***

5-1

-  × 4

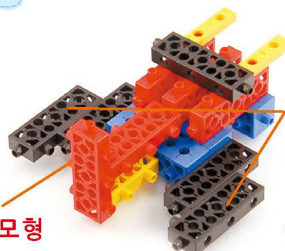


5-2

4-3 모형




5-1 모형

그림 4-3번과 5-1번에서 만든 모형과 조립합니다.



6***

6-1

-  × 2
-  × 2
-  × 2

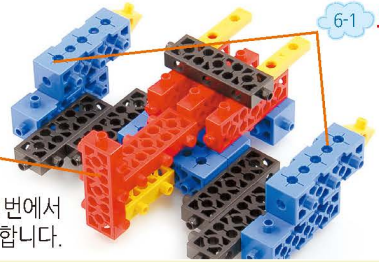


6-2

5-2 모형





6-1 모형

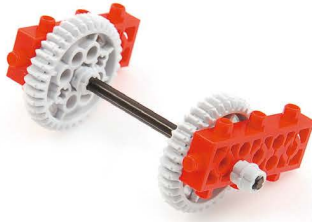
그림 5-2번과 6-1번에서 만든 모형을 조립합니다.



7***

7-1

-  × 2
-  × 2
-  × 2
-  × 1

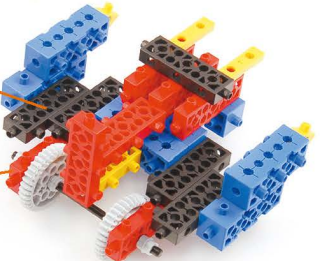


7-2

6-2 모형

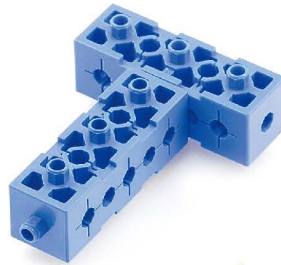
7-1 모형

그림 6-2번과 7-1번에서 만든 모형을 조립합니다.








8***

-  × 1
-  × 1

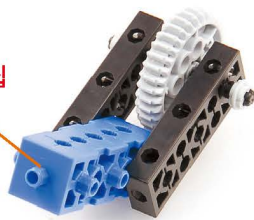


9***

9-1

-  × 2
-  × 1
-  × 1
-  × 2
-  × 1

45조립



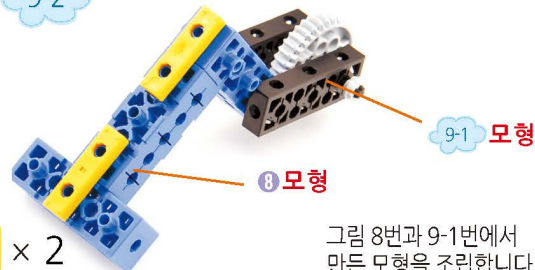
9-2

8 모형

9-1 모형

-  × 2

그림 8번과 9-1번에서 만든 모형을 조립합니다.

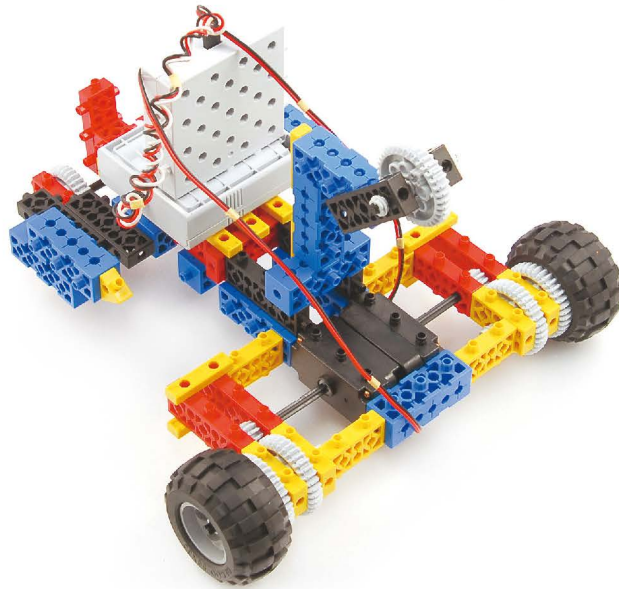


9****



× 1

그림 7-2번과 9-2번에서 만든 모형을 조립합니다.



※ 동작모드 설정



※ 트랜스포머는 2가지 형태로 동작합니다.
그림 9-4번처럼 자동차로 동작하기도 하고
그림 9-5번과 같이 세우면
로봇처럼 서서도 움직입니다.

