

7 の変形の補足

ロボットモード左図



前部パーツのジョイントは写真のようになっています。右図を参考にジョイントを列してください。

1 ジョイント



前部のジョイントを列します。

2



前部パネルをスリットの一番上まで可動させ、斜く外側に倒します。

3



前部パネルを引き上げて列します。

4



5の变形で並列になりますので、前部パネル前側の青いパーツを内側にたたんでください。

8 9 10 の変形の補足

ロボットモード左図



前パーツは2つのジョイントパーツで構成されています。

8



前部を前に可動させ、脚パーツのジョイントを列します。

9



前部を下に可動させ、シルバーのパーツのジョイントを列します。

10 ①



前部を回転させながら、前パーツのジョイントを下に下げます。

10 ②

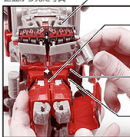


前パーツのジョイントを写真の位置まで回転させます。②を左向きに行います。

15 16 17 の変形の補足

変形が上手くいかない時は、着パーツがしっかり可動しているか確認してください。

正面から見た写真



前部のジョイントは外れていますか？

前部はキチンと本体中央で揃っていますか？

②を参考に前部を揃えてください。

前部パネル前側の青いパーツは内側にたたまれていますか？

前のシルバーのパーツは内側にたたまれていますか？

ビークルモード完成図 図を参考に各部を確認してください。



ロボットモード完成図 図を参考に各部を確認してください。



大腿部のパーツは少し前に倒します。



前脚部は写真の位置になります。



タイヤカバはジョイントで固定します。

タイヤの取り付け部を押し込みます。

ふくらはぎのパーツは手前に引き出します。