

ゴウヒシヨウへの変形合体の仕方 図を参考に變形させてください。

ゴウヒシヨウの3体合体は、G05ゲキソウマル（新入り）、G06ヒシヨウマル（新入り）、G20 センスイマル（新入り）の3体を合体させ、ゴウヒシヨウに変形することができます。

©TCM

ヒシヨウマル (ロボットモード)
※ロボットモードにしてから変形を始めます。

(変形前の状態) 脚を回します。 脚をたたみ、翼を動かします。 脚を回します。 脚を上げます。

※左右同時に動かします。

(変形前の状態) 脚のパーツを動かします。 脚のパーツを回します。

※左右同時に動かします。

脚を上げ、脚のパーツを動かします。 脚を回します。 脚を動かします。 つま先・かかとを下げます。 脚を回します。 脚のパーツを回します。

腕部・腕部完成
図を参考に各部を調整して、腕部・腕部の完成です。

センスイマル (ロボットモード)
(新入り)
※ロボットモードにしてから変形を始めます。

(変形前の状態) 脚を収納します。 脚を上げます。 脚を開き、回します。 お腹のパーツをためます。

(変形前の状態) 脚のパーツを回します。 脚のパーツを動かします。 脚を回します。 脚を上げ、脚のパーツを動かします。 ジョイントを合わせます。

腕部完成
図を参考に各部を調整して、腕部の完成です。

ゲキソウマル (ロボットモード)
(新入り)
※ロボットモードにしてから変形を始めます。

(変形前の状態) 脚を収納します。 なるべくみっくり返し、脚を動かします。 脚のジョイントを外し、ためます。 脚を開きます。 脚のパーツを動かします。 脚のパーツを回します。

脚のパーツを動かします。 脚を回します。 ジョイントを外し、脚全体を倒します。 脚を膝から上げます。 脚を回します。 脚全体を上げ、ジョイントを合わせます。 (足開き) 脚を回します。

腕部完成
図を参考に各部を調整して、腕部の完成です。
※3体ともに変形確認した上で、腕のボタンを押します。ライトが点灯し、サウンドが鳴ります。

ゴウヒシヨウへの3体合体の仕方
合体させる時は、ジョイントをしっかりとめてください。

① 腕部に腕部・腕部を取り付けます。
② ①腕部に脚部を取り付けます。
③ カブト(ヒシヨウマル用)を取り付けます。 ※ライトが点灯、サウンドが鳴ります。
カブト(ゲキソウマル用)
カブト(センスイマル用)

※各部のボタンを押すとライトが点灯、サウンドが鳴ります。図を参考に各部を調整して、ゴウヒシヨウの完成です。

ゴウヒシヨウ完成
各カブト・武器を合体して、胸にさせる事ができます。 ※武器はゴウヒシヨウの胸に合体させてください。