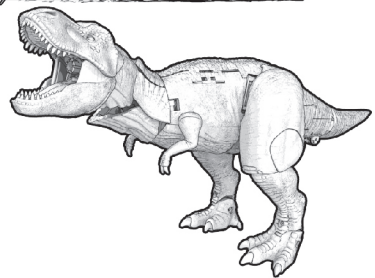
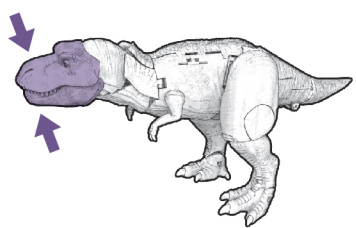


**ロボットモードへの変形**



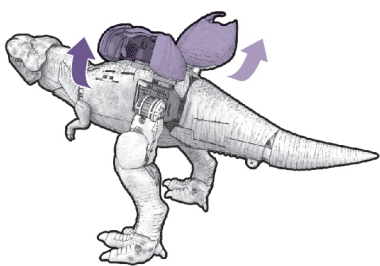
パッケージから出したら、図を参考に各部を調節して、ビーストモードの完成です。

**01** 横から見た図



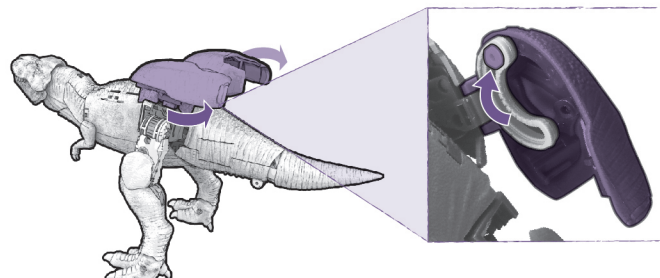
口を閉じます。

**02**



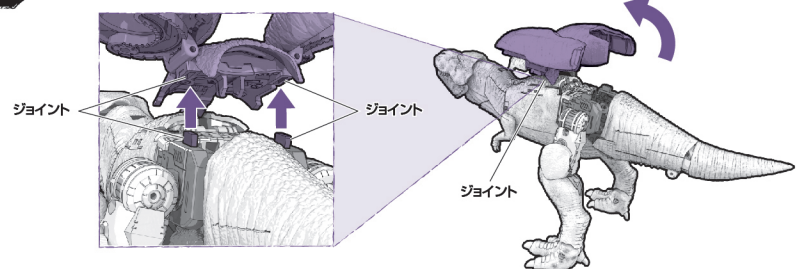
図のパーツを開きます。

**03**



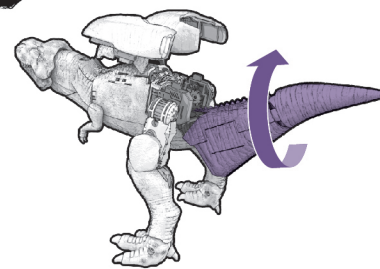
図のパーツを回転させます。

**04**



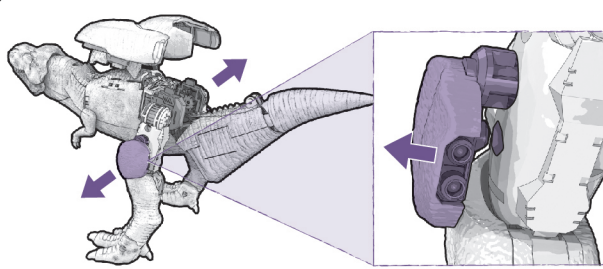
図のジョイントを外します。

**05**



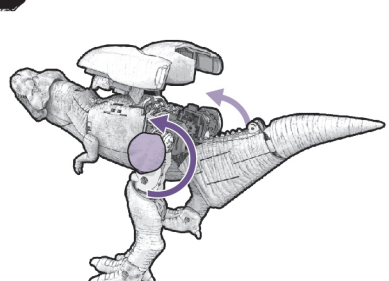
尻尾を回転させます。

**06**



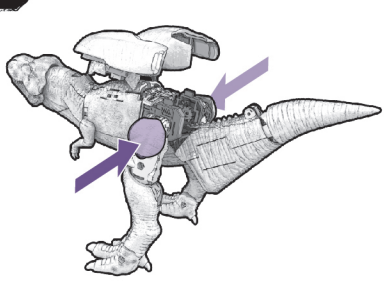
図のパーツを引き出します。

**07**



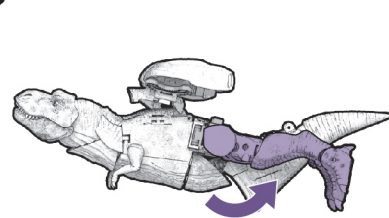
図のパーツを回転させます。

**08**



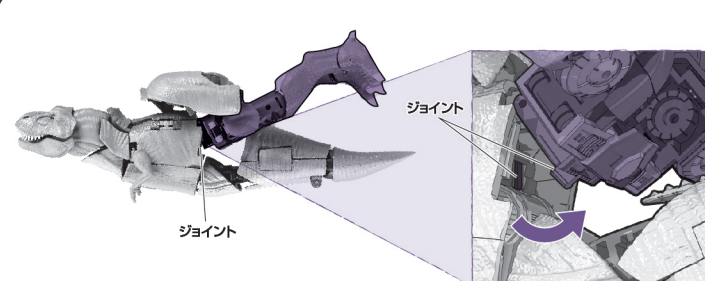
図のパーツを押し込み、ジョイントで固定します。

**09**



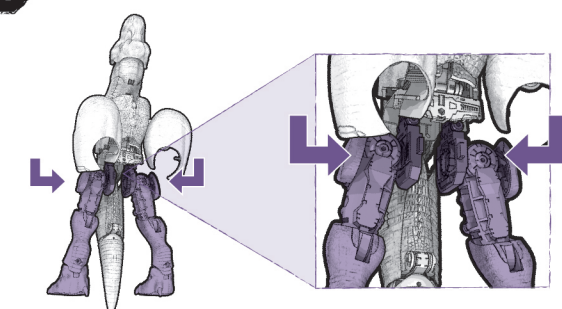
脚部を上げます。

**10**



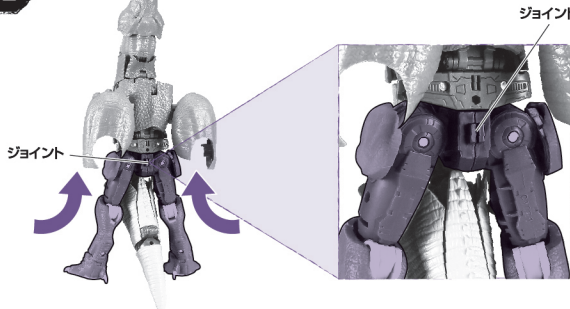
図のジョイントを外します。

**11** 後ろから見た図



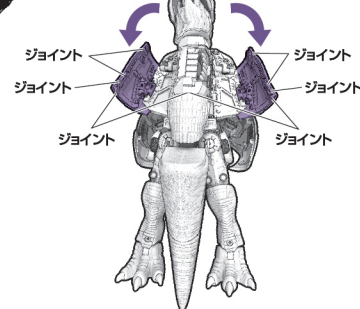
図の二重ヒンジを伸ばします。

**12**



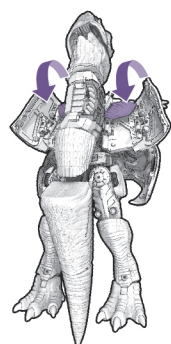
図の二重ヒンジを折りたたみ、ジョイントで固定します。

**13** 前から見た図



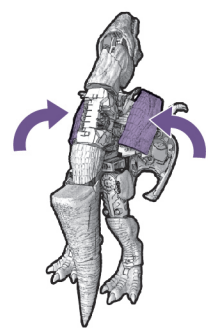
ジョイントを外し、図のパーツを開きます。

**14**



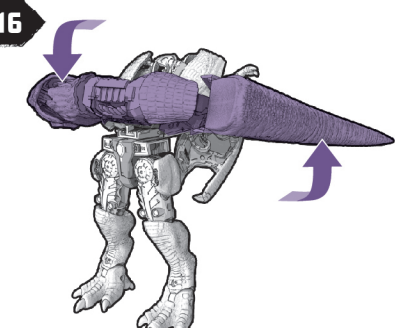
図のパーツを倒します。(スプリングで倒れます。)

**15**



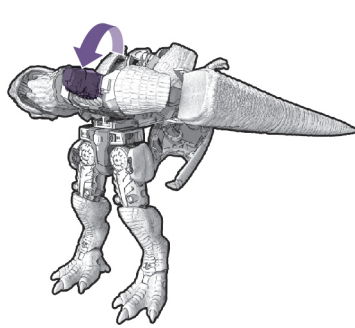
図のパーツをたたみます。

**16**



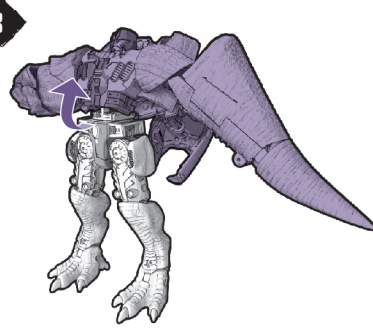
図のパーツを回転させます。

**17**



図のパーツを回転させ、頭部を出します。

**18**



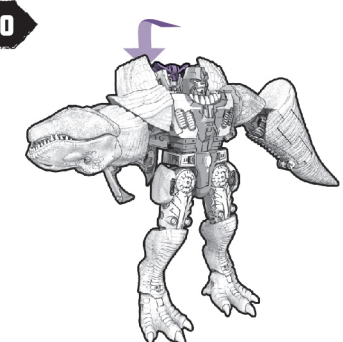
上半身を起こします。

**19**



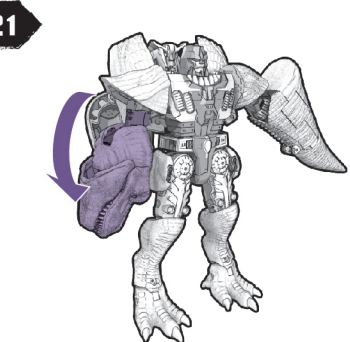
上半身を下ろし、ジョイントで固定します。

**20**



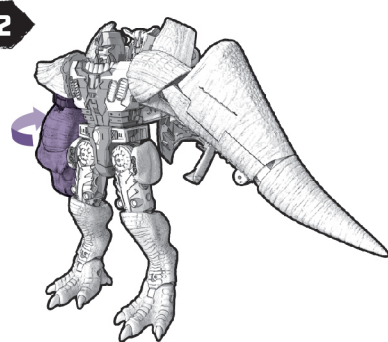
図のパネルを倒します。

**21**



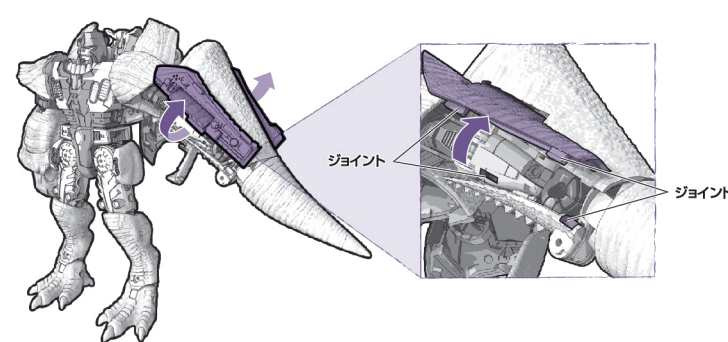
図のパーツを下ろします。

**22**



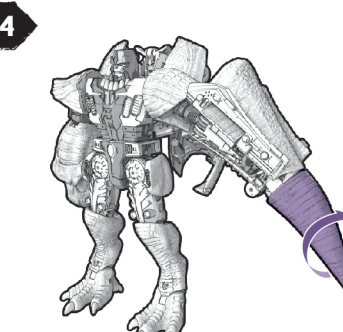
図のパーツを回転させます。

**23**



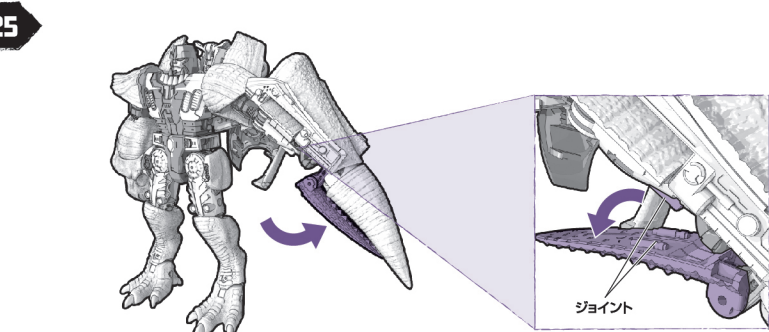
ジョイントを外し、図のパーツを開きます。

**24**



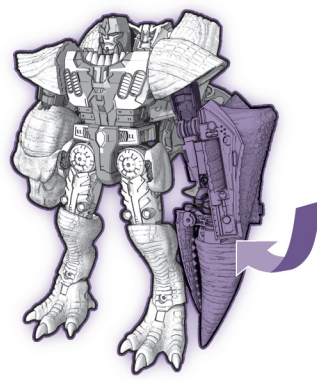
図のパーツを回転させます。

**25**



ジョイントを外し、図のパーツを回転させます。

**26**



図を参考に各部を調整して完成です。

**ロボットモード完成**

変形前の状態へ戻す場合は、番号を逆にたどってください。