

TRANSFORMERS

トランスフォーマー

オプティマスプライムをつくる

OPTIMUS PRIME

Pack
14




DeAgostini
COLLECTIBLES

TRANSFORMERS

トランスフォーマー
オプティマスプライムをつくる

OPTIMUS PRIME

STAGE 61 236

首

STAGE 62 240

左手 ①

STAGE 63 244

左手 ②

STAGE 64 248

左腕 ①

STAGE 65 252

左腕 ②

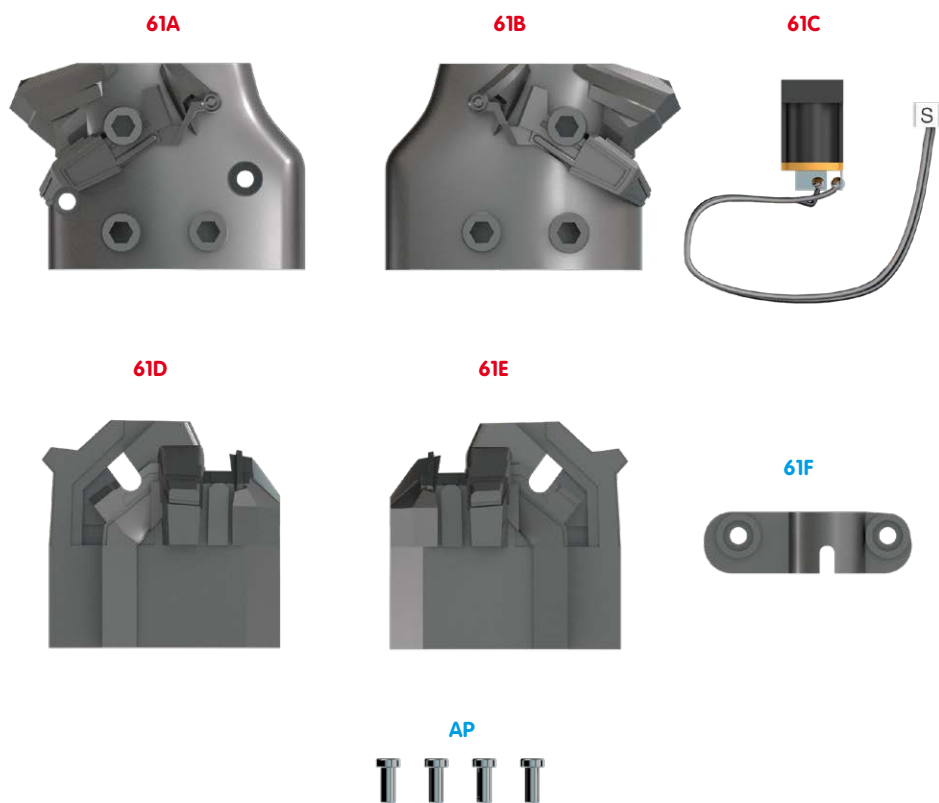


© 2006 DreamWorks, LLC & Paramount Pictures Corporation.
Manufactured under license from TOMY Company, Ltd.
® and/or TM & © 2024 TOMY. All Rights Reserved. TM & ®
denote Japan Trademarks.
For sale in Japan only.
「トランスフォーマー」「TRANSFORMERS」は株式会社タカラトミーの
登録商標です。

STAGE 61

首

首には、頭部へ電気を供給する接続部分が内蔵される。

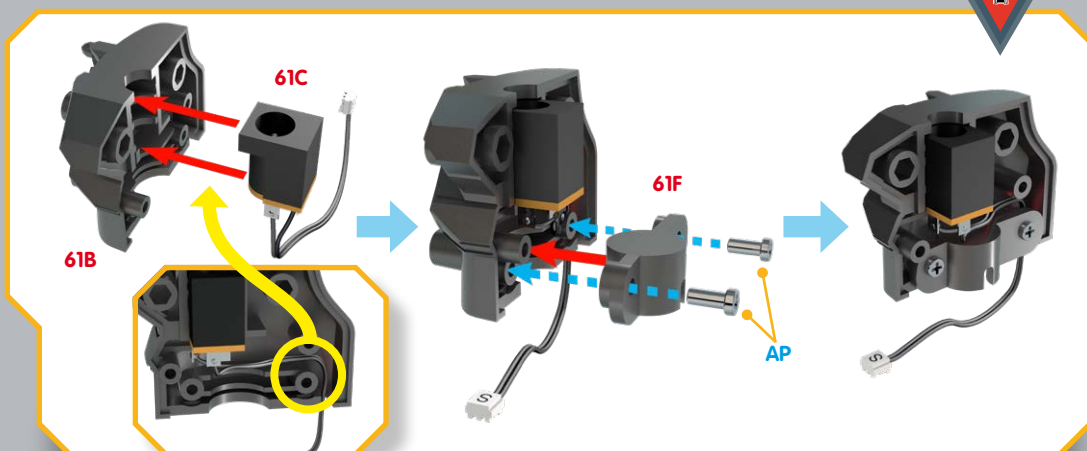


※パーツリスト画像にはネジの予備数は含まれていません。
※モデルの設計上、パーツの形状が映像イメージとは異なる場合があります。
※「組み立てガイド」で紹介しているパーツは実際に付属するパーツと一部仕様が異なる場合があります。

STAGE61パーツリスト

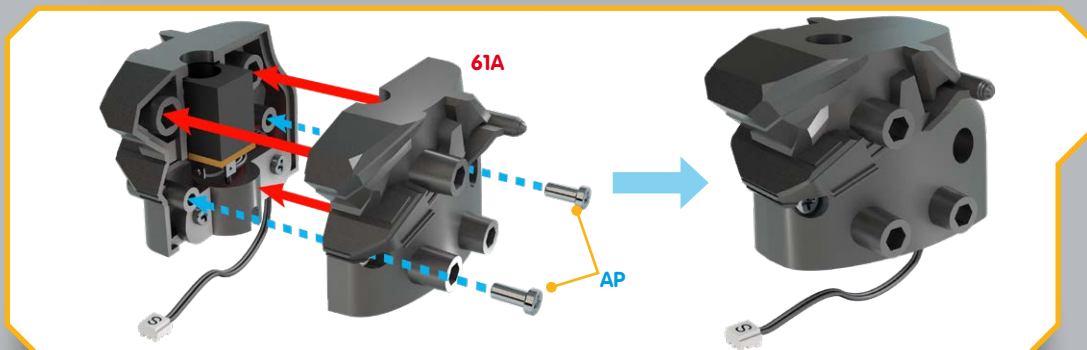
61A 首左側の中枢
61B 首右側の中枢
61C 頭部ソケット
61D 首右側

61E 首左側
61F 首のジョイント
AP ネジ (4本 + 予備)



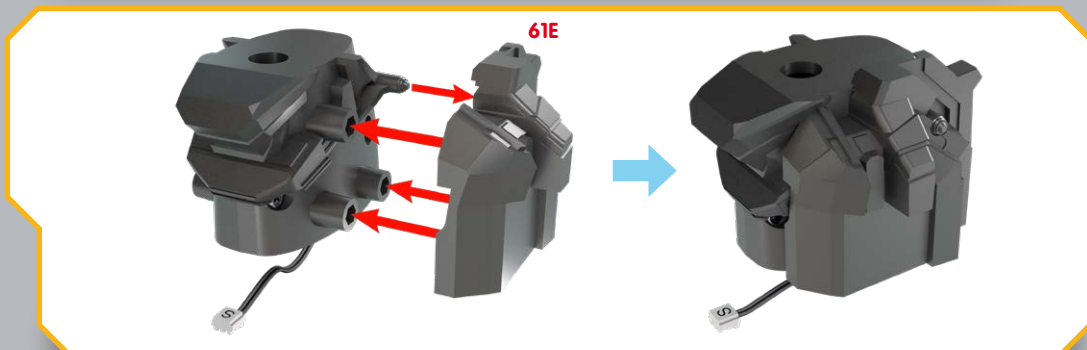
STEP 61-1

ケーブルを挟まないように、**61C**を**61B**にはめ込む。次に、**61F**の切り欠き部分が下になる向きで、**61F**にある2つの穴が**61B**の支柱に合うように置く。**AP**ネジ2本で固定する。



STEP 61-2

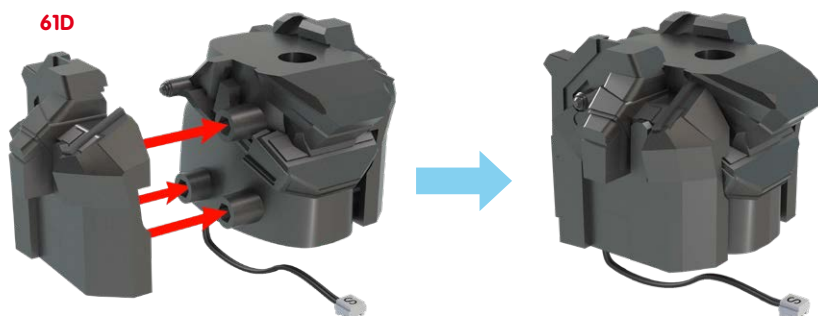
61Aをステップ61-1で組み立てたパーツに接続し、**AP**ネジ2本で固定する。



STEP 61-3

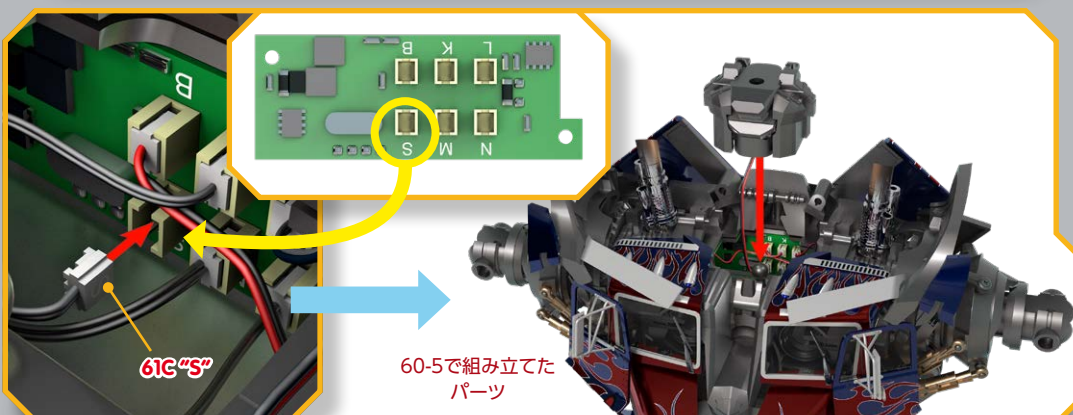
さらに、**61E**をはめ込む。

STAGE 61



STEP 61-4

61Dを図のようにはめ込む。

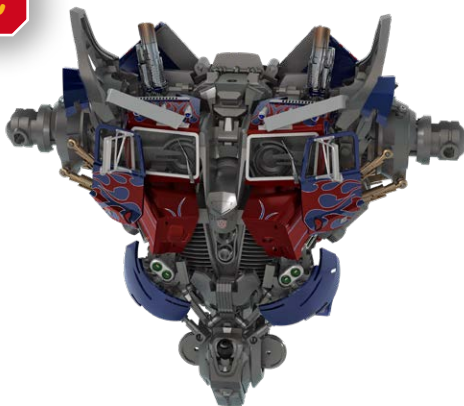


STEP 61-5

頭部のコネクタ**61C**（「S」と印字されている）を、胴体の**40C**回路基板の「S」ソケットに挿入する。ペンチを使うとやりやすい。

最後に、胴体上部の穴から突き出ているジョイントに首をはめ込む。

本ステージの完成



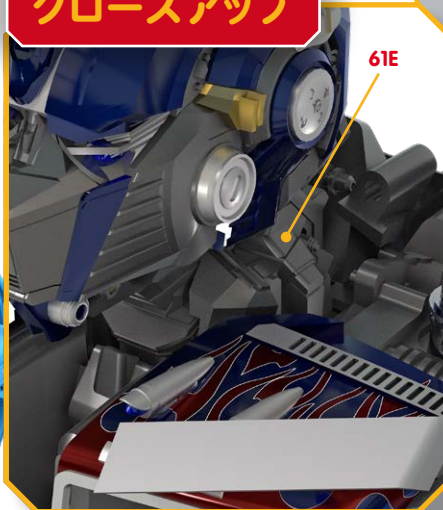


組み立て経過

フルカラーの部分が、これまでに完成したパーツだ。

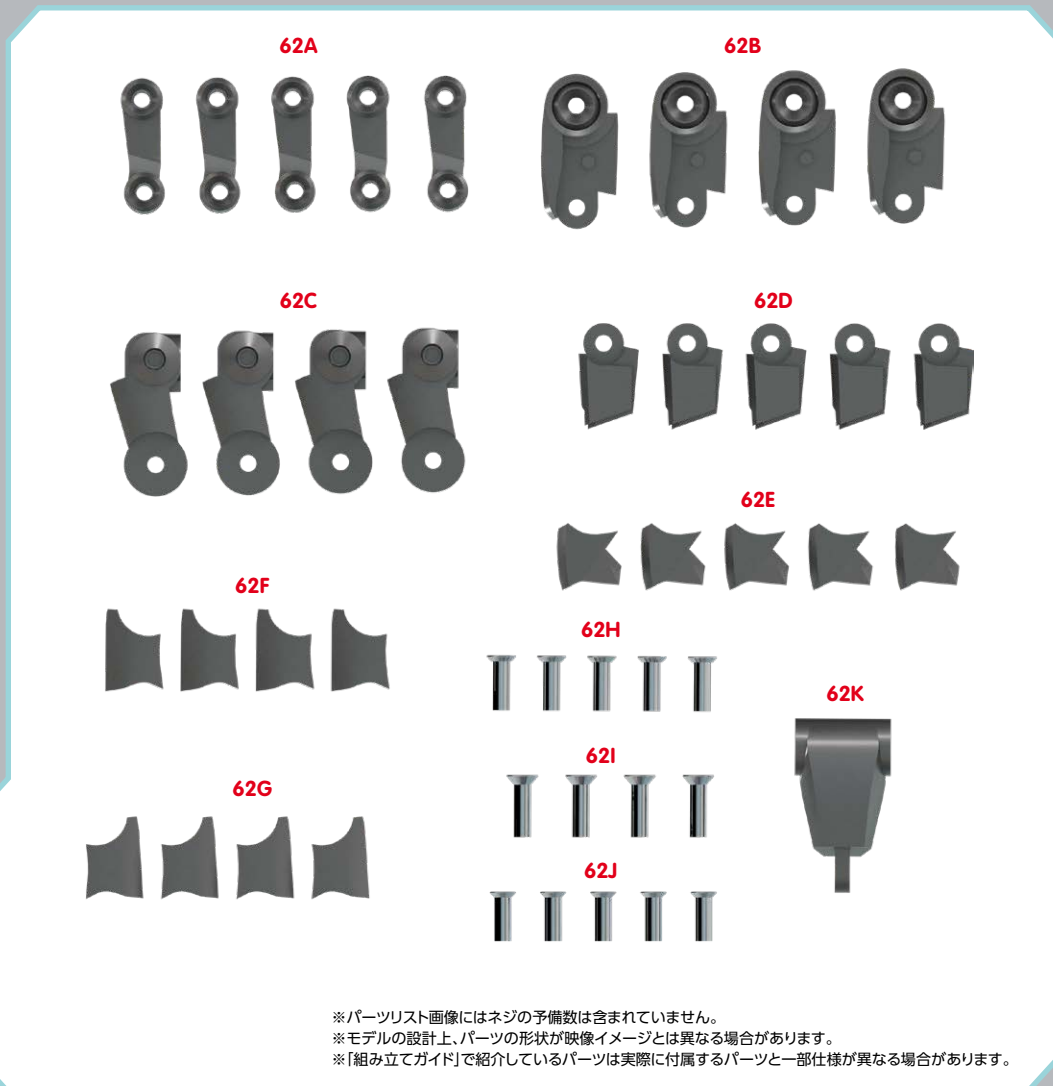


クローズアップ



左手 ①

左手の5指を組み立てる。



STAGE62パーツリスト

62A 指 - 第2関節 (5本)

62B 指 - 第3関節 (4本)

62C 指 - 関節 (4本)

62D 指-第1関節/指先 (5本)

62E 指-第2関節プレート (5個)

62F 指-第3関節左プレート (4個)

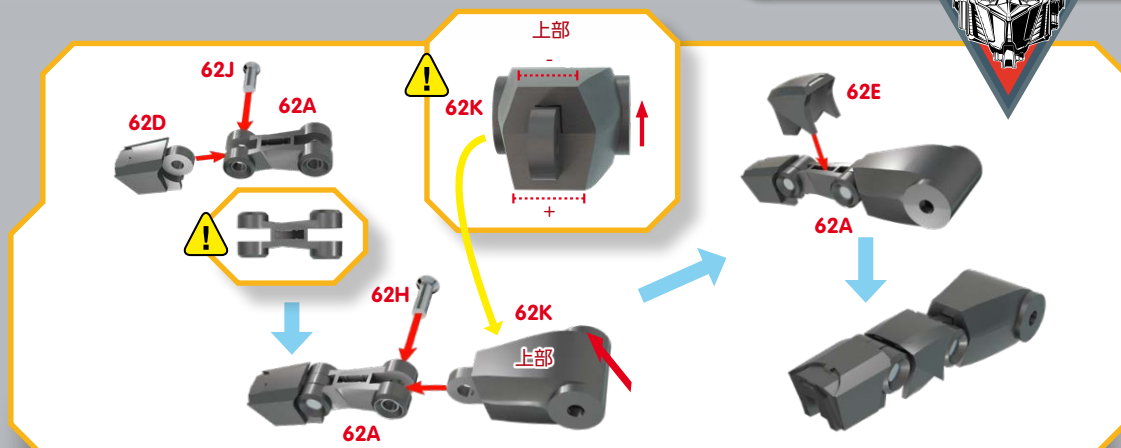
62G 指-第3関節右プレート (4個)

62H ピン(中) (5本)

62I ピン(長) (4本)

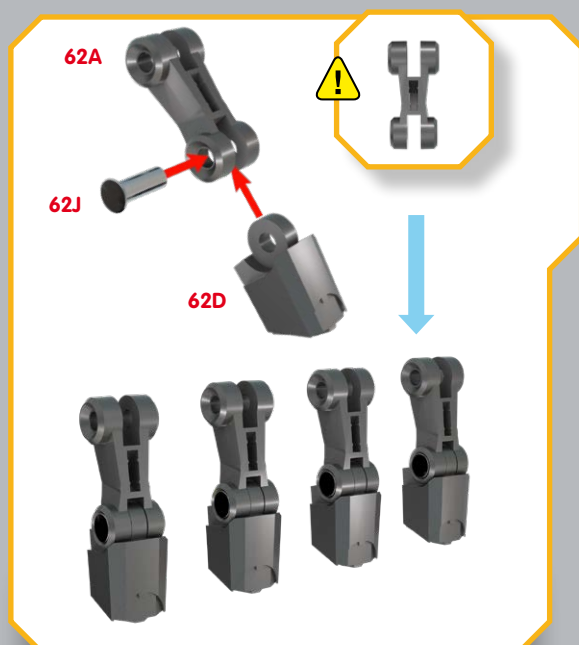
62J ピン(短) (5本)

62K 親指-第1関節



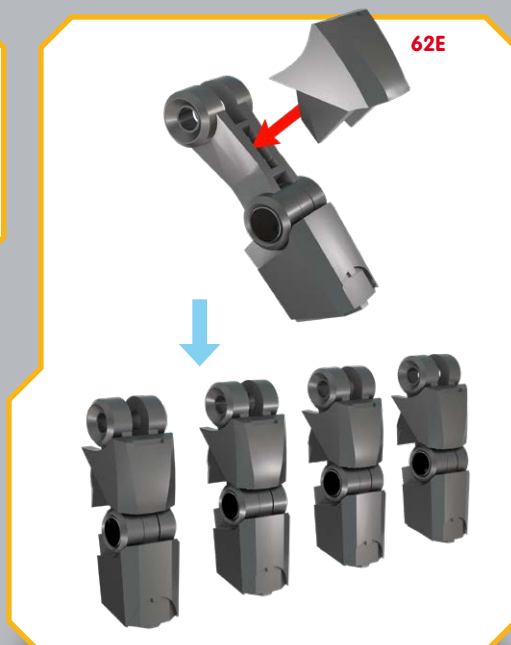
STEP 62-1

62Dの一方を**62A**の一方に、図のように、第2関節の向きに注意しながら挿入する。**62J**で固定する。ピンを挿入するとき、ピンセットまたはプライヤーを使用するとよい。またピンでパーツを傷つけないように注意しよう。次に、**62K**を**62A**にはめ込み、図のように**62K**の細い方の面が上を向くようにする。ピン**62H**で固定する。最後に、**62E**を、向きに注意しながら挿入する。



STEP 62-2

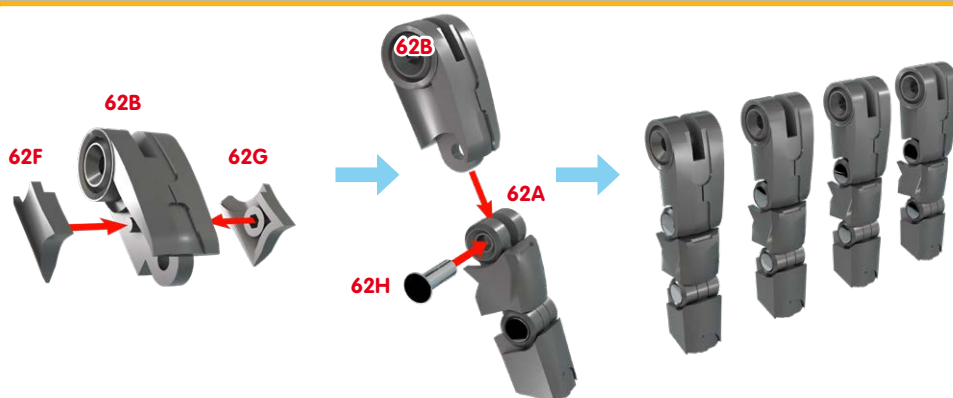
残りの**62D**をそれぞれ**62A**にはめ込み、**62J**で固定する。**62A**の向きに注意する。



STEP 62-3

向きに注意しながら**62E**を差し込む。必要に応じて接着剤で固定してもよいが、接合部に接着剤が入らないように注意しよう。

STAGE 62



STEP 62-4

62Fと62Gを62Bに押し込む。工具を使うときは、パーツを傷つけないように注意しよう。次に、62Aに62Bをはめ込み、ピン62Hの向きを確認しながら 固定する。



STEP 62-5

62Cを62Bに向きに注意しながらはめ込み、ピン62Iで固定する。同じ作業を繰り返す。

本ステージの完成



左手の4指



左手の親指

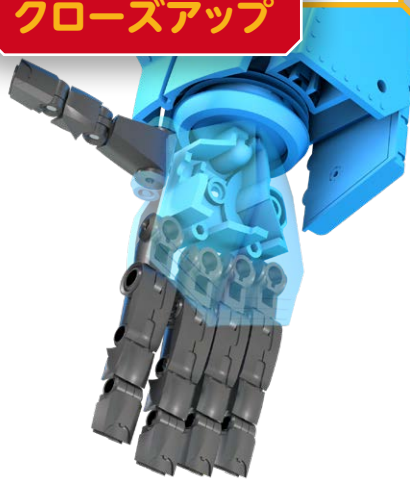


組み立て経過

フルカラーの部分が、これまでに完成したパーツだ。

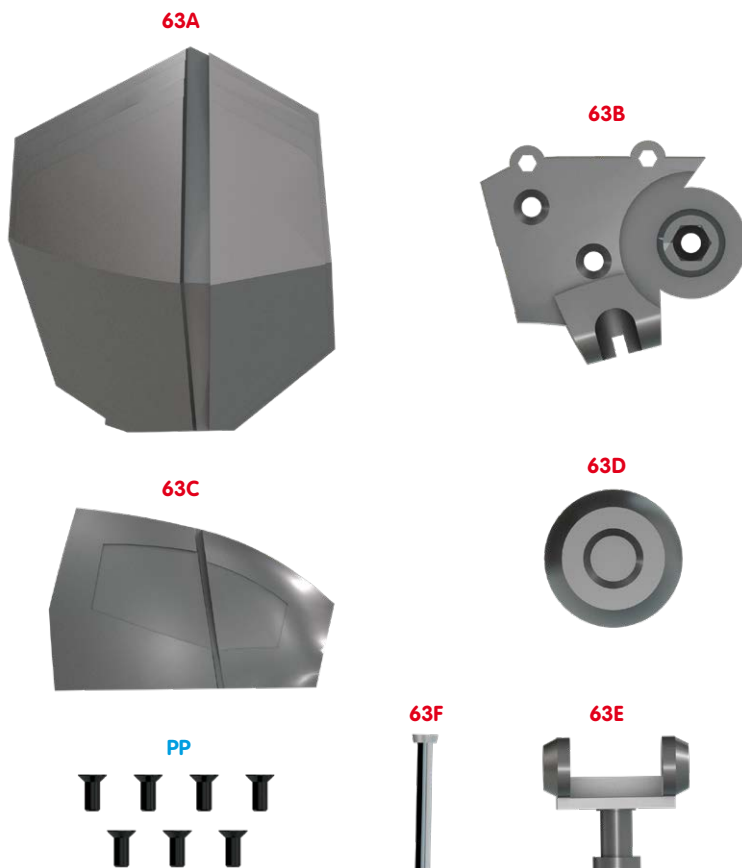


クローズアップ



左手 ②

左の掌を組み立て、5指をつなげていく。



※パーツリスト画像にはネジの予備数は含まれていません。
 ※モデルの設計上、パーツの形状が映像イメージとは異なる場合があります。
 ※「組み立てガイド」で紹介しているパーツは実際に付属するパーツと一部仕様が異なる場合があります。

STAGE63パーツリスト

63A 手の甲

63B 掌下部

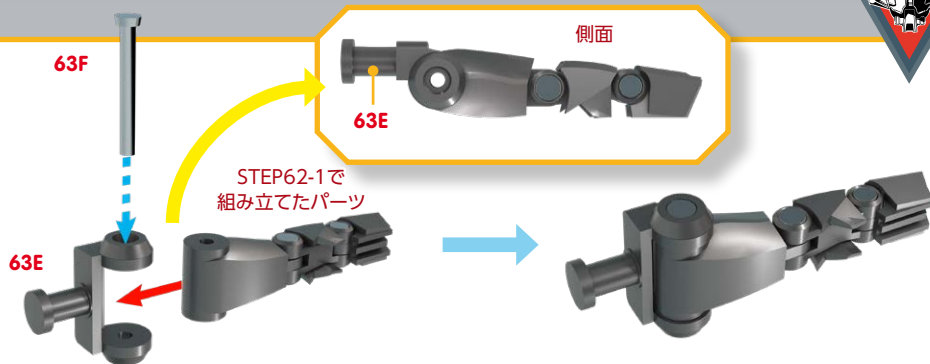
63C 掌上部

63D 掌 細部

63E 親指の関節

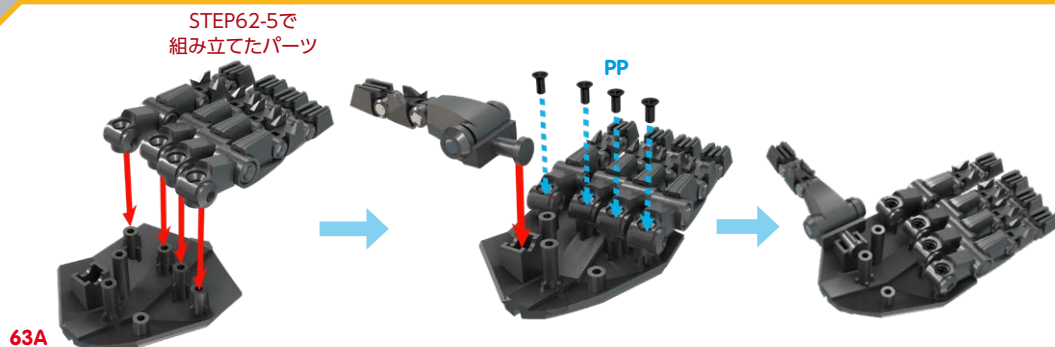
63F 親指ピン

PP ネジ (7本 + 予備)



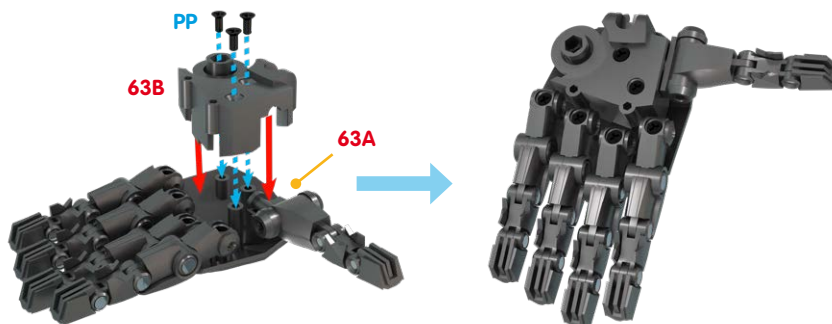
STEP 63-1

完成済みの左手の親指を、図のように63Eに合わせ、ピン**63F**で固定する。



STEP 63-2

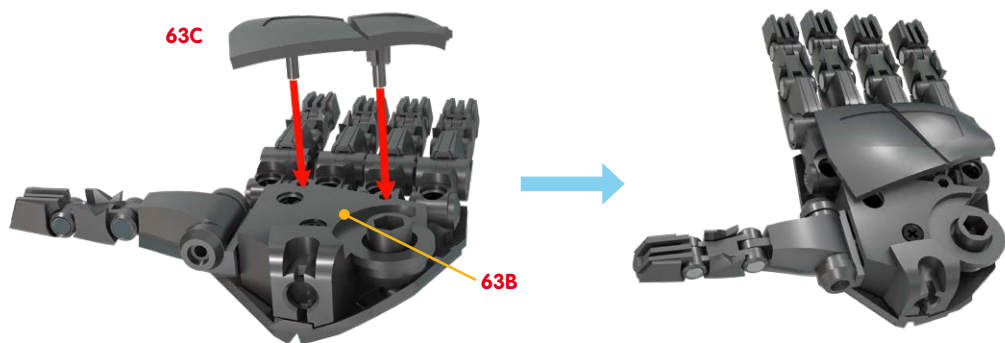
左手4指を、**63A**の裏面にあるピンに図のように配置し、4本の**PP**ネジで固定する。次に、親指の関節が湾曲したくぼみにかかるように**63A**の内側に置く。



STEP 63-3

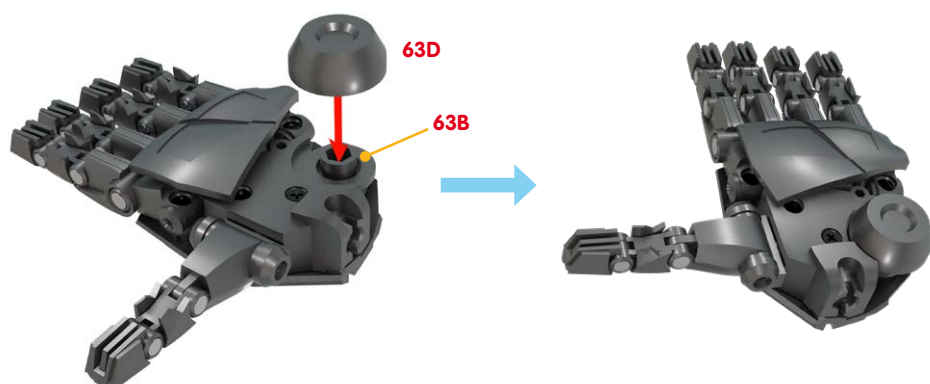
63Bを**63A**の内側に置き、3本の**PP**ネジで固定する。

STAGE 63



STEP 63-4

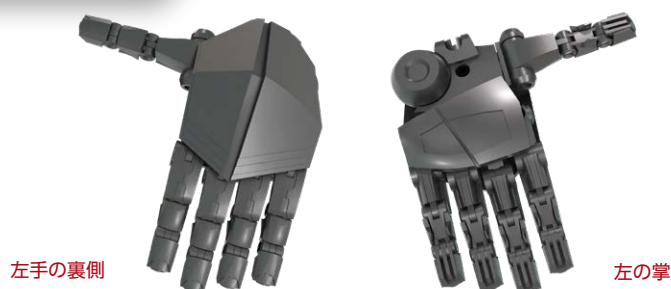
63Bの穴に合わせて、63Cを所定の位置に取り付ける。



STEP 63-5

63Dを63Bの大きな穴にはめ込む。

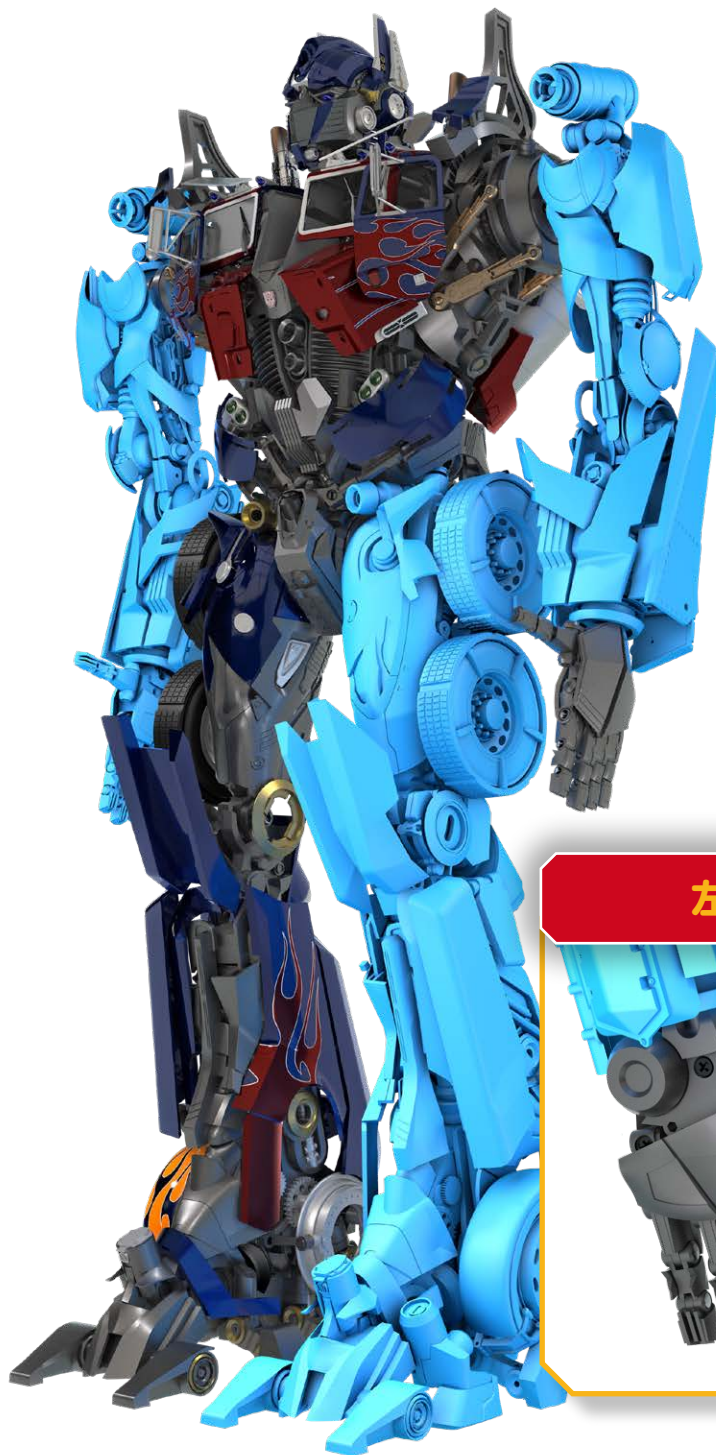
本ステージの完成



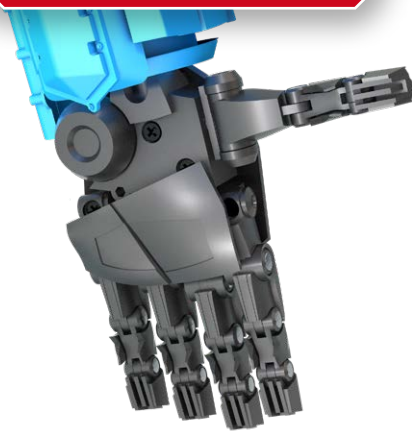


組み立て経過

フルカラーの部分が、これまでに完成したパーツだ。

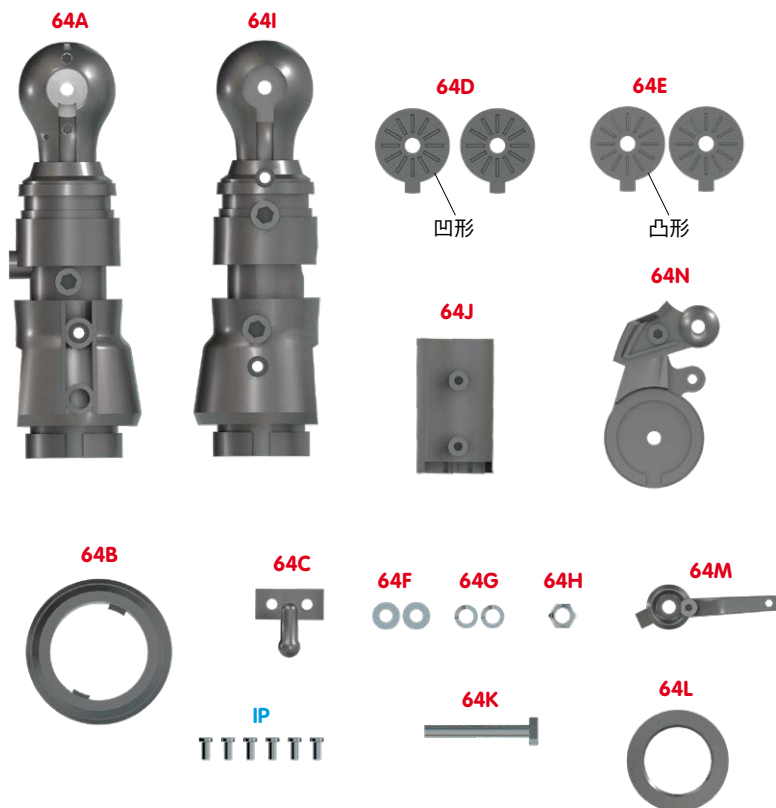


左手



左腕 ①

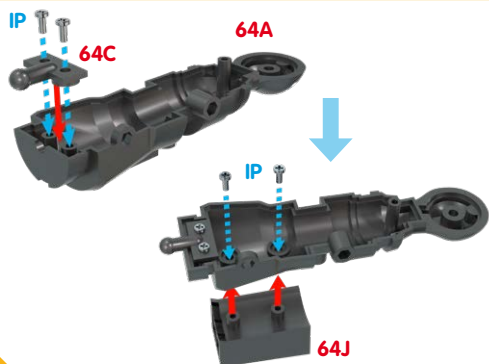
左腕の組み立てを始めよう。



※パーツリスト画像にはネジの予備数は含まれていません。
 ※モデルの設計上、パーツの形状が映像イメージとは異なる場合があります。
 ※「組み立てガイド」で紹介しているパーツは実際に付属するパーツと一部仕様が異なる場合があります。

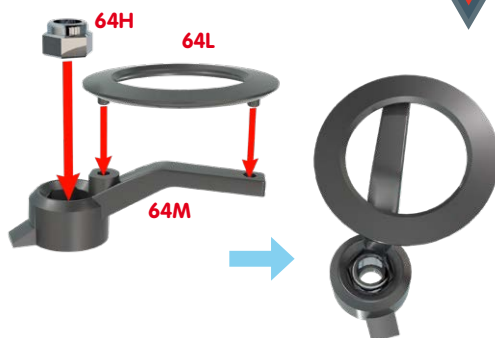
STAGE64パーツリスト

- | | |
|---------------------|---------------|
| 64A 前腕外側 | 64I 前腕内側 |
| 64B 手首関節 | 64J ガンアンカー |
| 64C 手首 | 64K 肘ボルト |
| 64D 肘ディスク (2) | 64L 肘リング |
| 64E 肘ディスク (2) | 64M 肘ナットブラケット |
| 64F 肘ワッシャー (2) | 64N 肘 |
| 64G 肘スプリングワッシャー (2) | IP ネジ(6本+予備) |
| 64H 肘セルフロックナット (2) | |



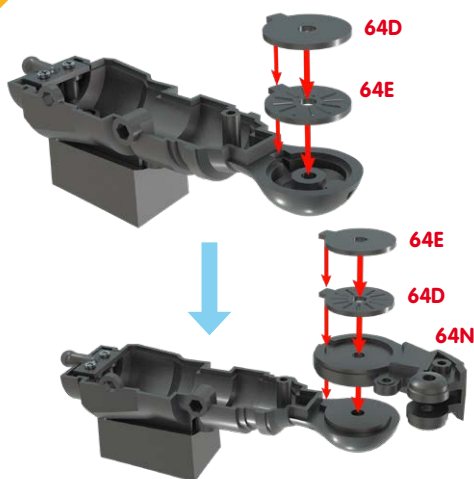
STEP 64-1

64Cを**64A**端にはめ込む。次に、**64J**を図のように、**64A**外側に合わせる。それぞれ2本の**IP**ネジで固定する。



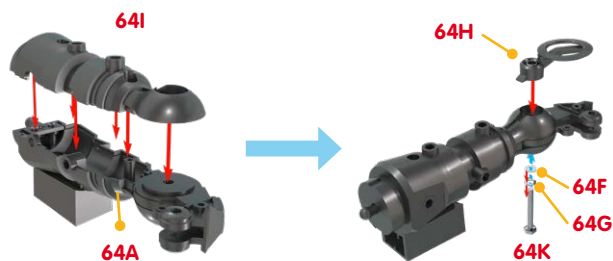
STEP 64-2

64Lのピンを**64M**に、図のようにはめ込み、**64H**を**64M**の穴に挿入する。



STEP 64-3

64A先端の半球部分の内側に、それぞれの向きに注意しながら、**64E**を、その上に**64D**を置く。両方のタブが**64A**の切り欠きに合うようにする。次に、**64N**を図のような向きに置く。**64N**の円形の穴の上に**64D**を、さらに**64E**を置く。同様にそれぞれの向きに注意しよう。



STAGE44で
組み立てたパーツ



STEP 64-4

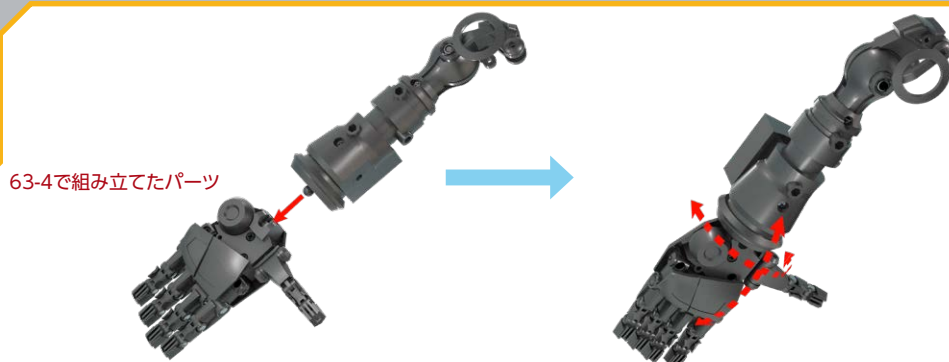
64Iを**64A**に合わせる。64-2で組み立てたパーツを**64I**の上に、図のように一直線になるようにする。**64G**と**64F**を図の順番で**64K**にはめ、ソケットレンチ(STAGE44で提供済み)で反対側から少しずつ締めていく。肘(青色の部分)がカチカチと動くことを確認しながら、締め終える。

STAGE 64



STEP 64-5

前腕の両側をIPネジ2本で固定する。**64B**を前腕の端に挿入し、時計回りに回して所定の位置に固定する。



STEP 64-6

STAGE63で完成させた左手をはめ込み、手の動きを確認しよう。

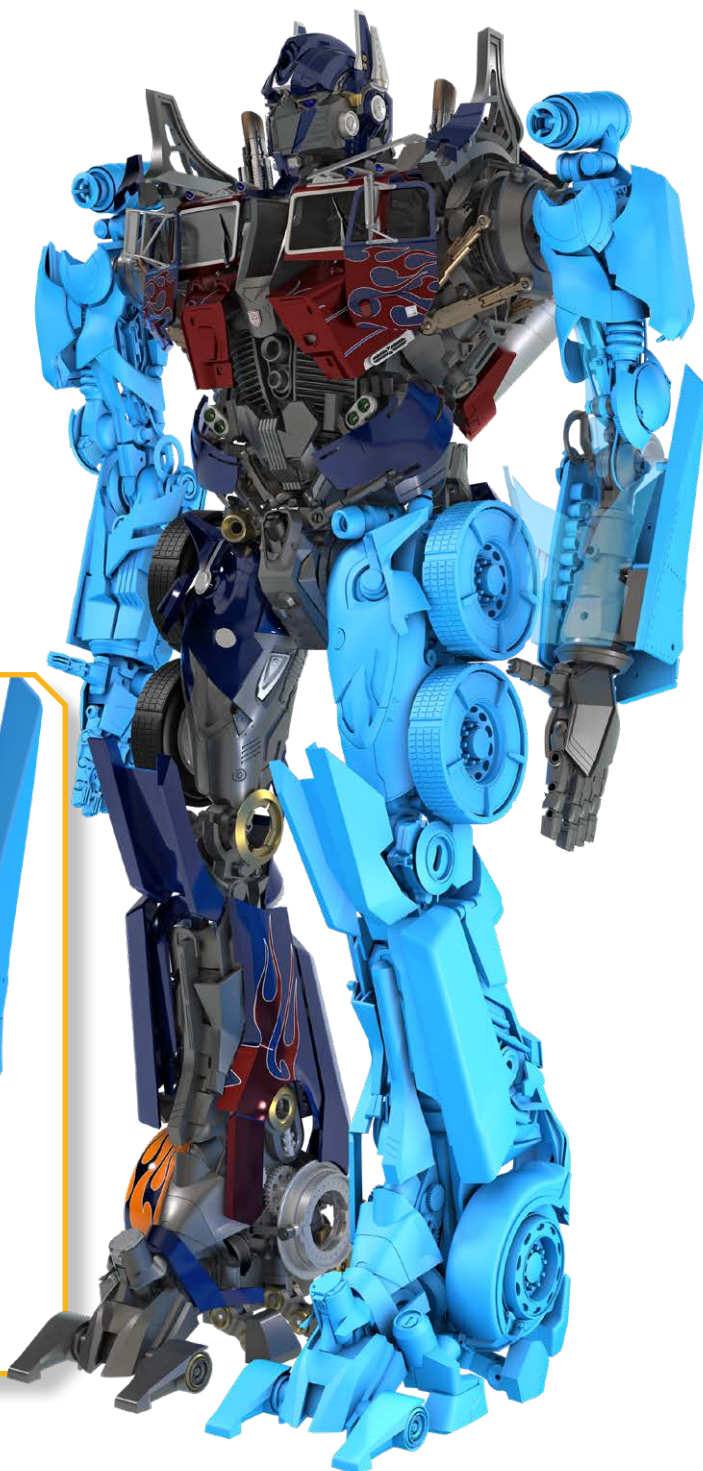
本ステージの完成



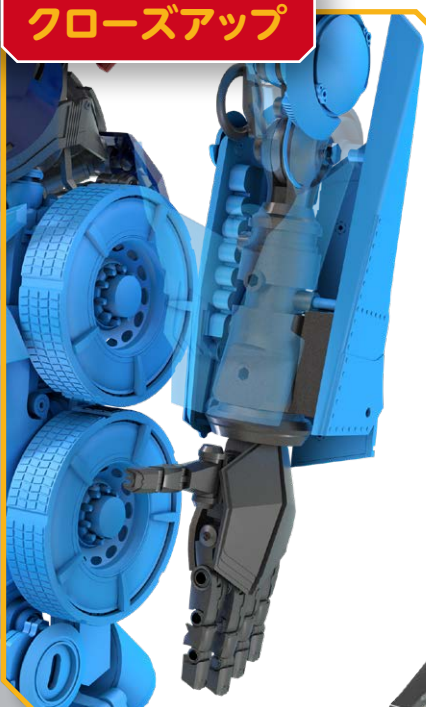


組み立て経過

フルカラーの部分が、これまでに完成したパーツだ。



クローズアップ

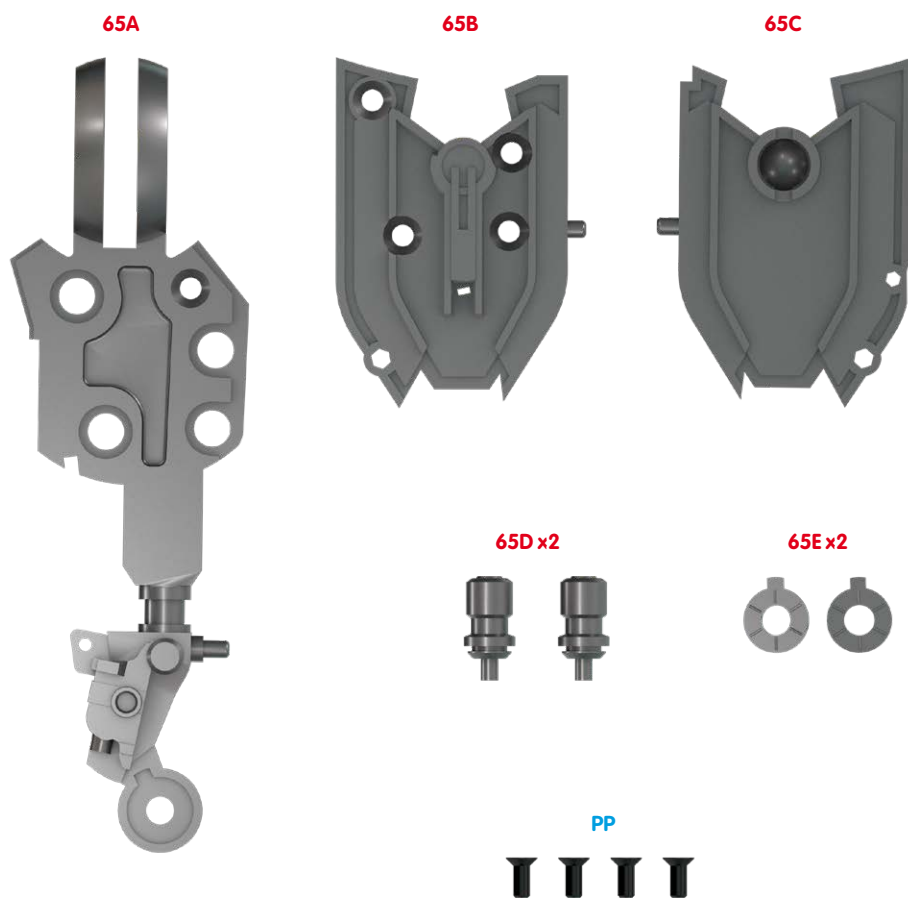


左手と前腕部



左腕 ②

左上腕部を組み立てていこう。



※パーツリスト画像にはネジの予備数は含まれていません。
 ※モデルの設計上、パーツの形状が映像イメージとは異なる場合があります。
 ※「組み立てガイド」で紹介しているパーツは実際に付属するパーツと一部仕様が異なる場合があります。

STAGE65パーツリスト

65A 腕中央フレーム

65B 腕内側

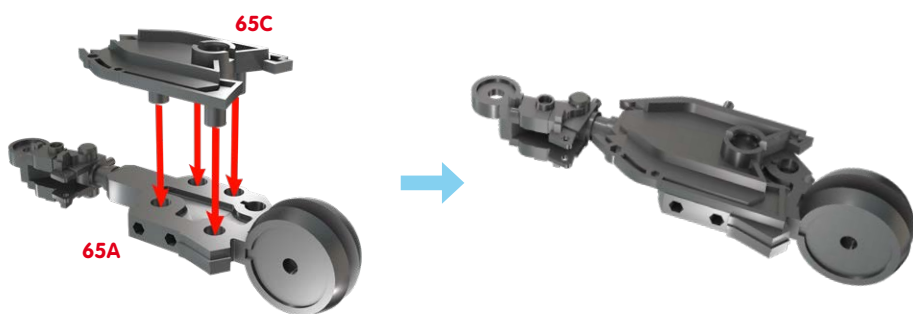
65C 腕外側

65D 腕 細部 (2)

65E 肘ディスク(小) (2)

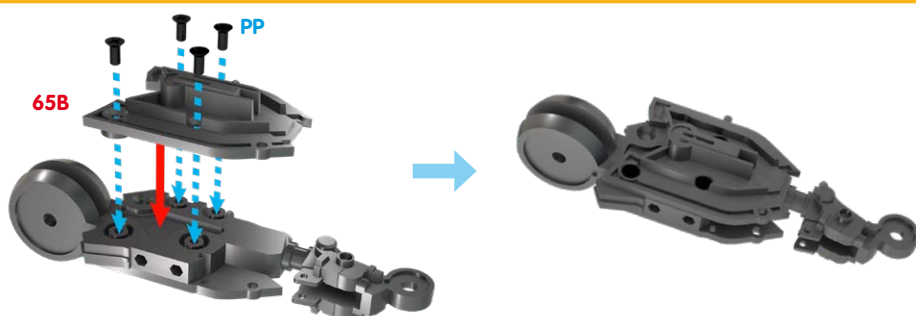
PP ネジ(4本 + 予備)

STAGE 65



STEP 65-1

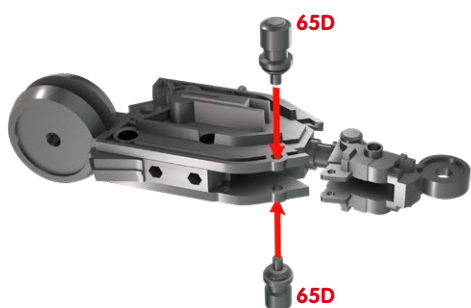
65Cを65Aにはめ込む。



STEP 65-2

65Aの反対側に65Bを合わせる。。

締めすぎないように注意しながら、4本のPPネジで固定する。



STEP 65-3

65Dを65Bにはめ込む。

本ステージの完成



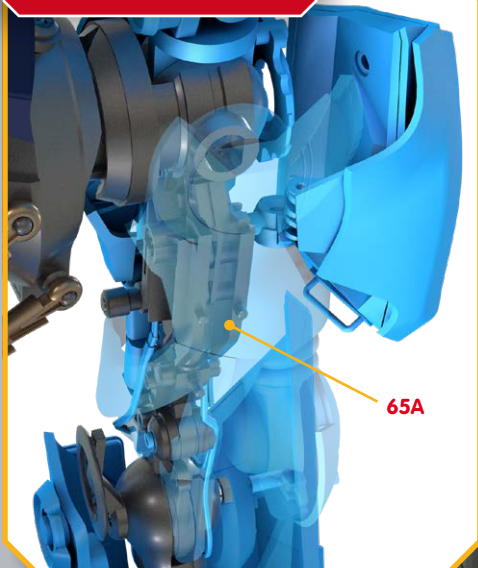


組み立て経過

フルカラーの部分が、これまでに完成したパーツだ。



クローズアップ



65A