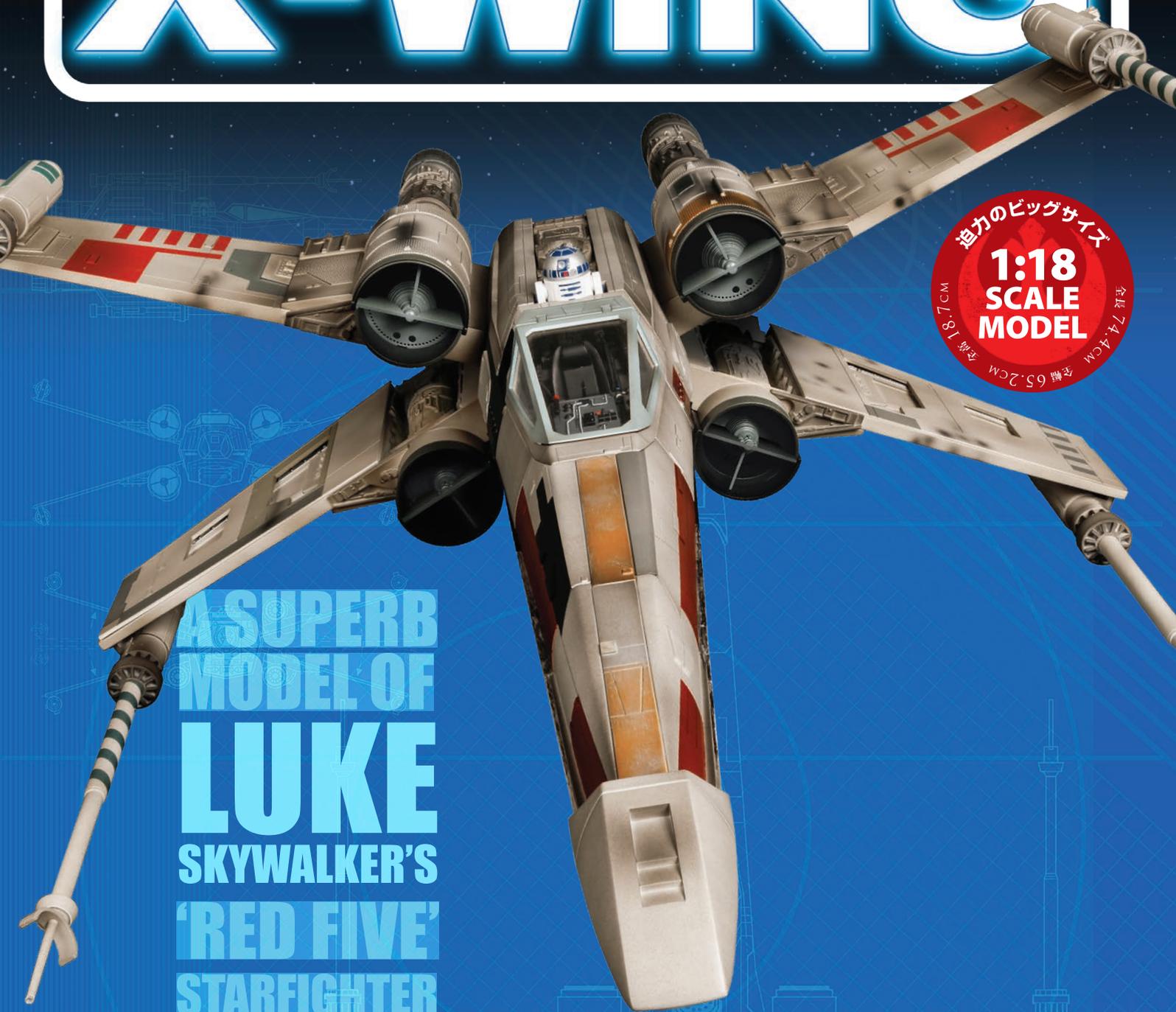


STAR WARS™

BUILD YOUR OWN

20

X-WING



迫力のビッグサイズ
1:18
SCALE
MODEL
全長 74.4cm
全幅 65.2cm
高さ 18.7cm

A SUPERB
MODEL OF
LUKE
SKYWALKER'S
'RED FIVE'
STARFIGHTER



DEAGOSTINI

第20回配本 組立内容

STAGE 77	後部胴体上部.....	470
STAGE 78	パワー・ジェネレーター	480
STAGE 79	ハイパードライブ冷却システム	486
STAGE 80	ハイパードライブジェット.....	494



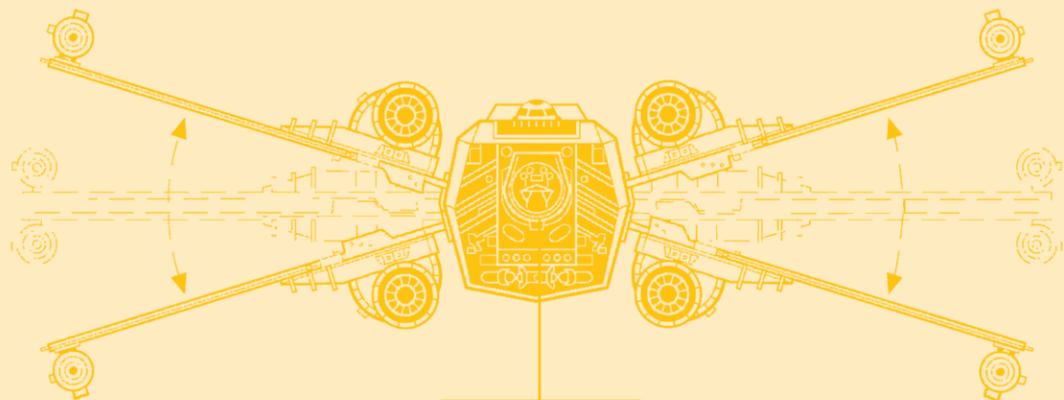
X-wing ドロイドソケット

X-wingのアstromek・ドロイドの主な機能は、配電システムの制御、飛行中の日常的な操作調整、ハイパースペース・ジャンプの計算など、副操縦士としての役割であった。頭部を出す形でソケットに収納されており、ツールとインターフェースアームの届く位置にコントロールパネルを備えたドロイドは、簡単な修理やダメージコントロールもこなした。

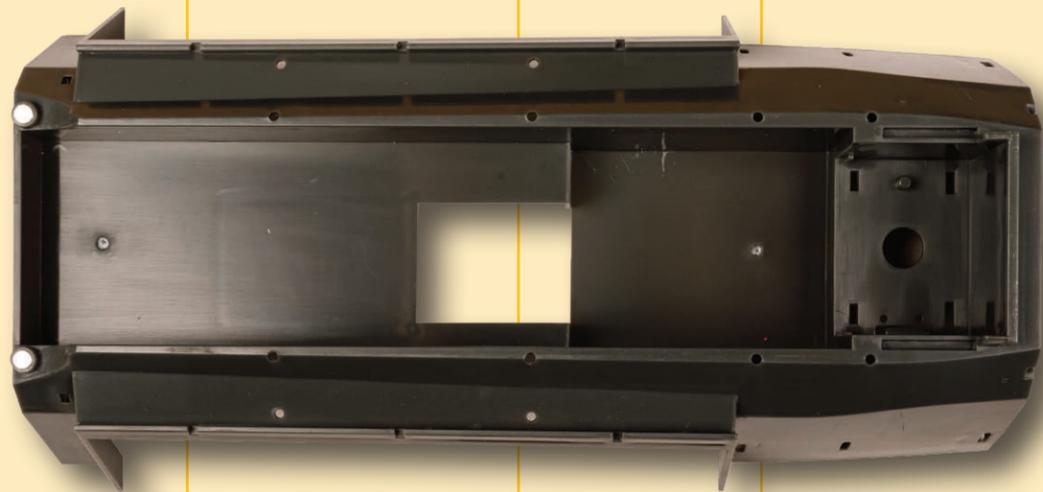
後部胴体上部

提供されたパーツで、後部胴体の内部機構を囲み、外側のパネルを支える。また、ドロイドソケットを補強するパネルと、ステージ72の一時的なテスト接続に代わり、X-wingの機首にある着陸装置のロックアウトスイッチを後部胴体の回路基板へ接続するための延長ケーブルも用意されている。

ステージ77の提供パーツ 部品が揃っているかを確認し、それぞれがXウィングのどの部分を構成するのを見よう。



後部胴体上部サポート



着陸装置ロックアウト延長ケーブル10



ドロイドソケットフロントパネル



ドロイドソケット背面パネル

XW08ネジ(x8)

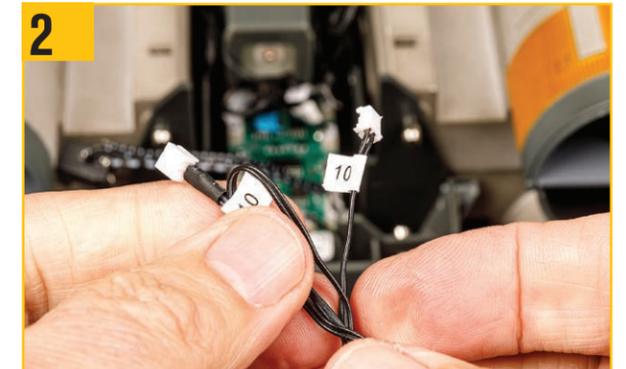


コントロールボードの配線

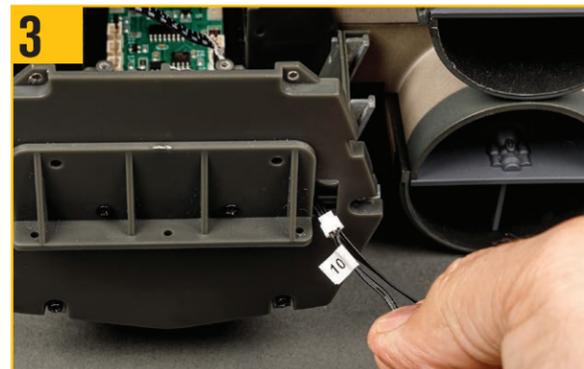
後部胴体上部を取り付ける。これはコントロールボードを取り囲むので、ソケットに届かなくなる前に最終的な配線接続を行う必要がある。



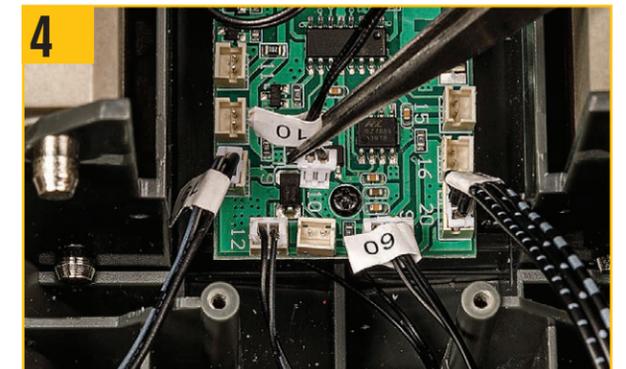
着陸装置ロックアウト延長ケーブル(ラベル10)を用意する。



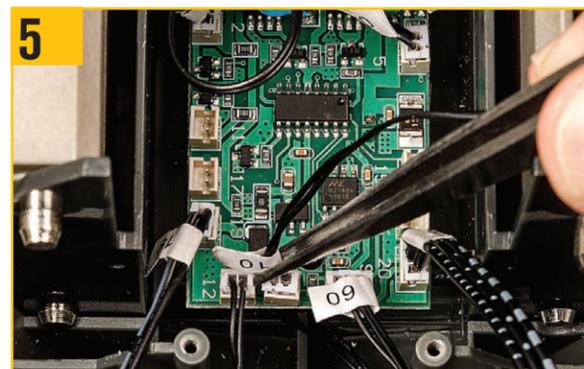
慎重にワイヤーをほどき、まっすぐにする。



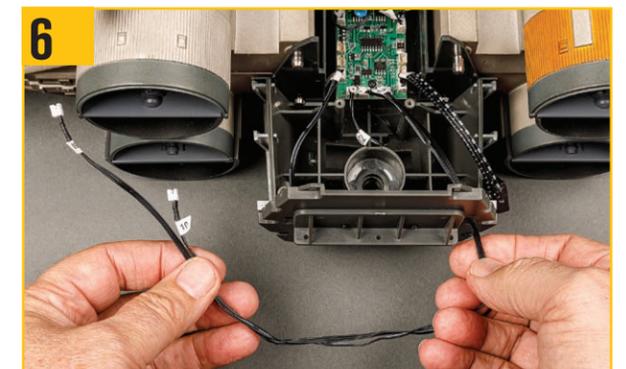
着陸装置ロックアウト延長ケーブル(ラベル10)の一端のプラグを、リモコン延長ケーブル(ラベル09)と同じ隔壁の穴に通す。



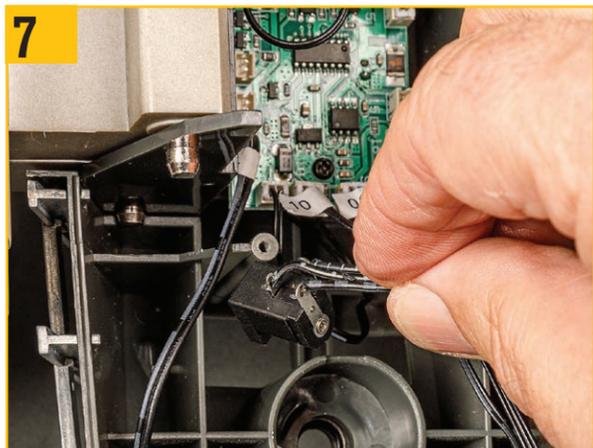
プラグがコントロールボードのソケット10に収まるまで、ワイヤーを通す。



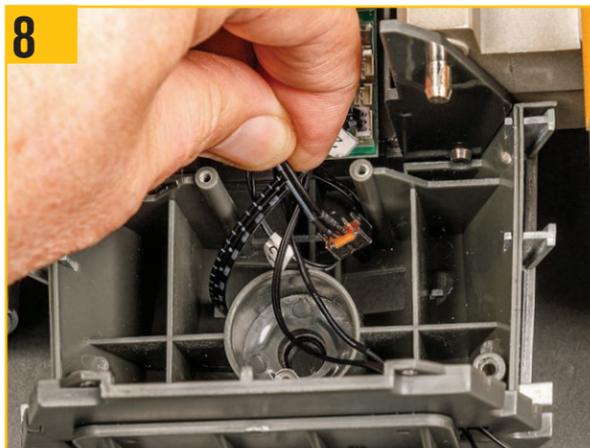
動作確認をする前に接続部を覆うことになるため、プラグがしっかりと固定されていることを確認する。



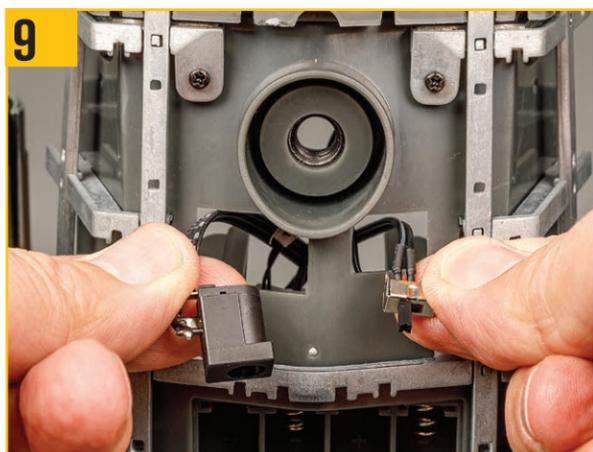
残りのケーブルをまっすぐにし、リモコン延長ケーブルと平行に配線する。



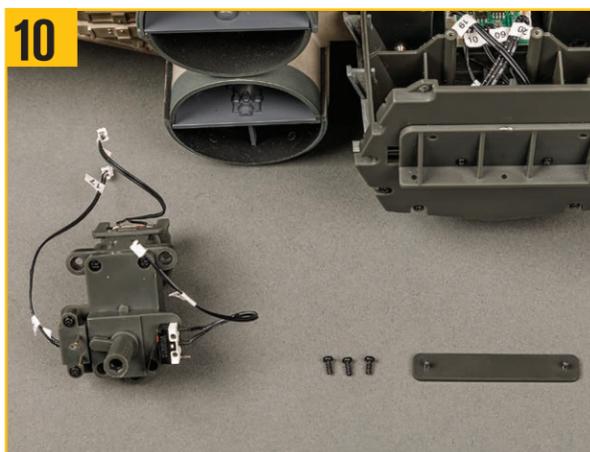
7 外部電源ソケット(ラベル20)を、胴体の右下の穴に通して、手順9の画像のように出るようにする。



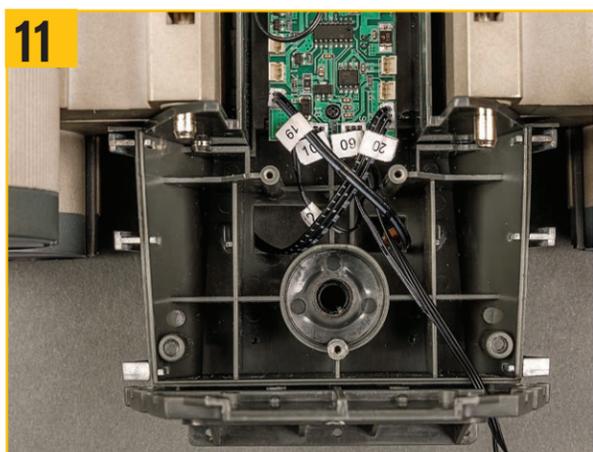
8 メインパワースイッチ(ラベル19)を、胴体の左下の穴に通して、手順9の画像のように出るようにする。



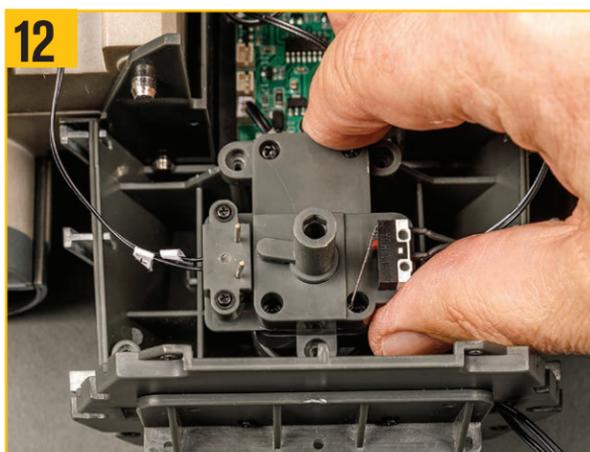
9 胴体の下の穴から外部電源ソケットとメインパワースイッチをそっと引き出す。これらは後のステージでパネルに取り付ける。



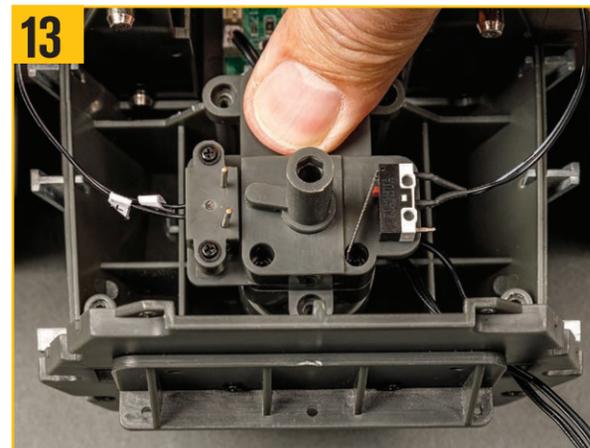
10 組み立てたドロイドモーター、ステージ71の電気回路接続時に取り外したエンドブレース、3本のXW08ネジを用意する。



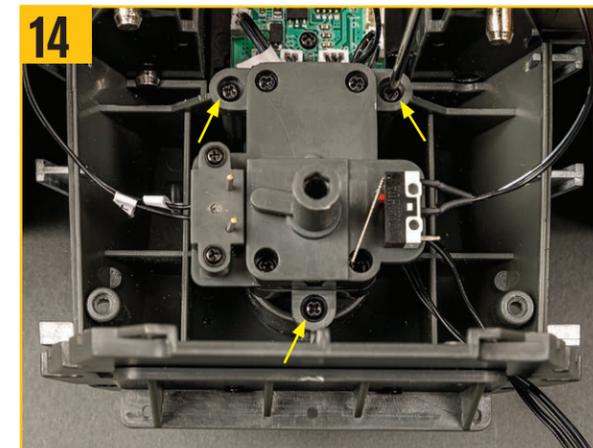
11 ドロイドモーターの取り付け位置のワイヤーが邪魔にならないようにきちんと配線されていることを確認する。



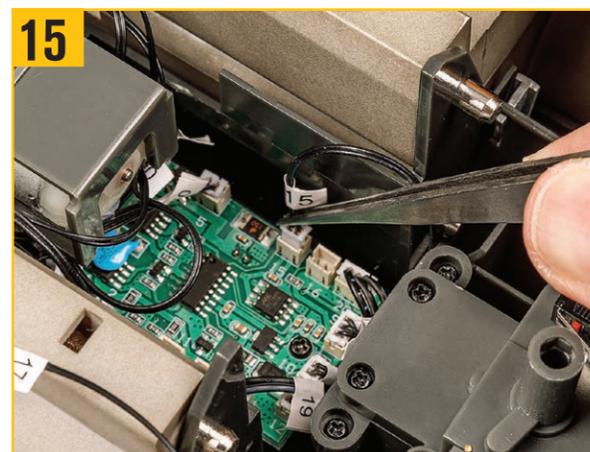
12 次に、ドロイドモーターを3つの支柱にはめ込む。



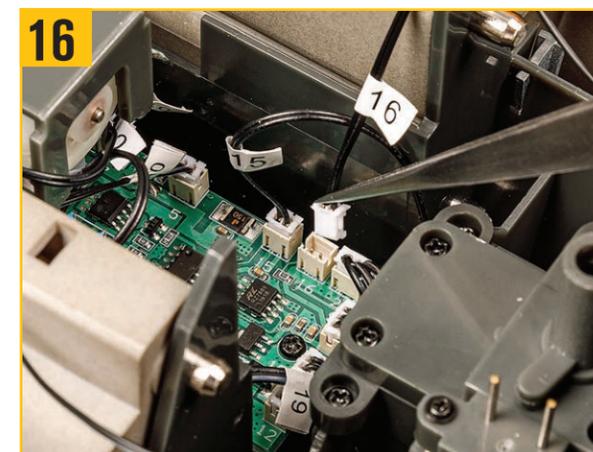
13 モーターを押し下げて、平らに収まるようにする。



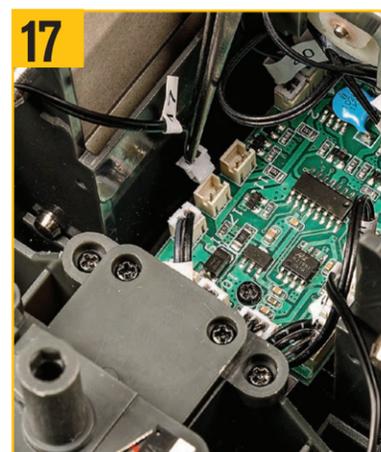
14 写真の3つの穴をXW08ネジで固定する。



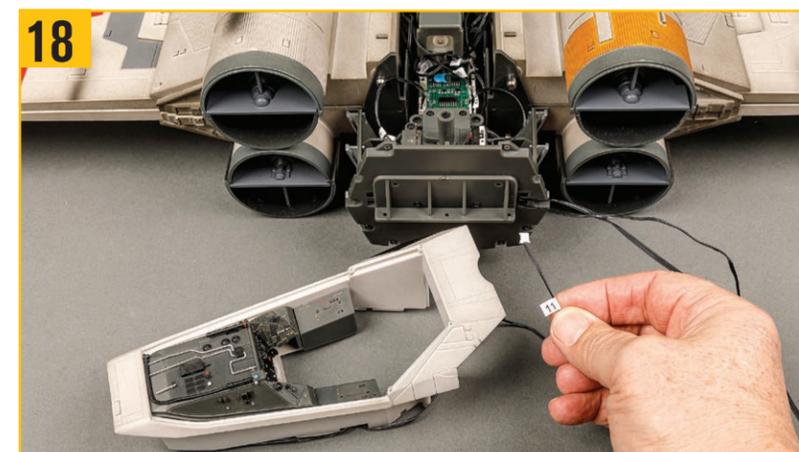
15 ドロイドモーターのラベル15のワイヤーを接続し、ソケットに正しくロックされていることを確認する。



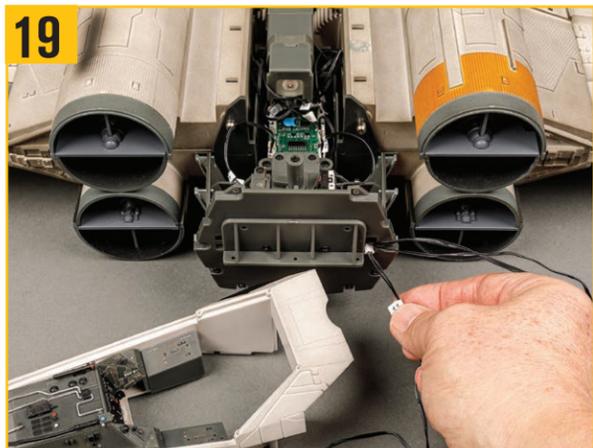
16 次に、同様にラベル16のワイヤーを差し込む。



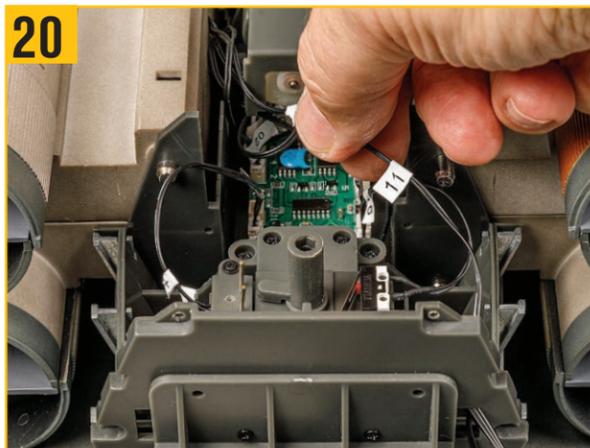
17 最後に、ラベル17のワイヤーを差し込む。



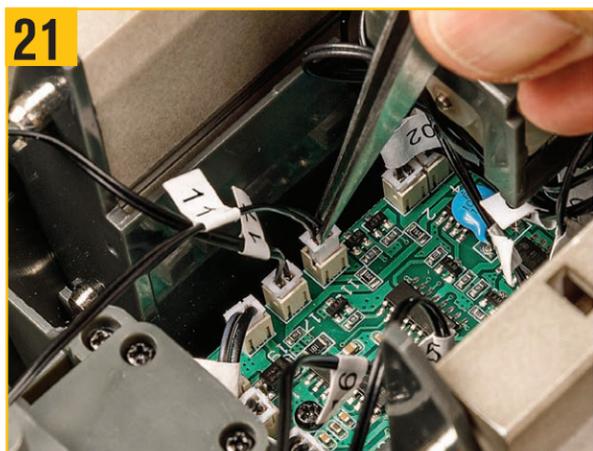
18 次に、11というラベルの付いたワイヤーがあるコックピットパーツを用意する。



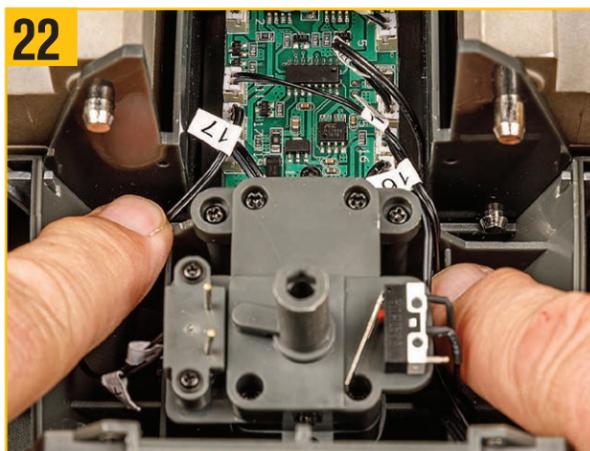
ワイヤー09および10と同じ隔壁の穴にワイヤー11を通す。



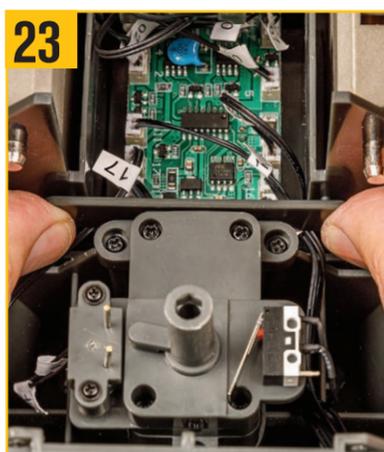
ワイヤー11をコントロールボードまで持って行く。



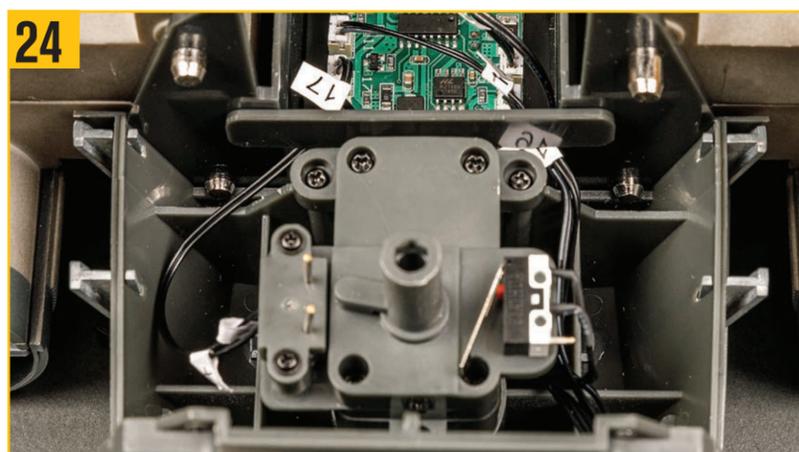
プラグをソケット11に取り付ける。



すべての配線を邪魔にならないように慎重に配線する。



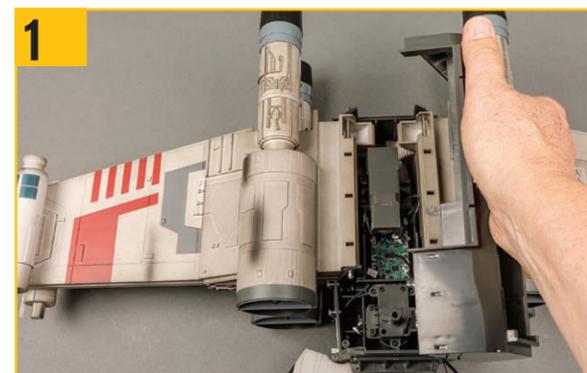
エンドブレースの位置決めピンを穴に押し込み、再設置する。



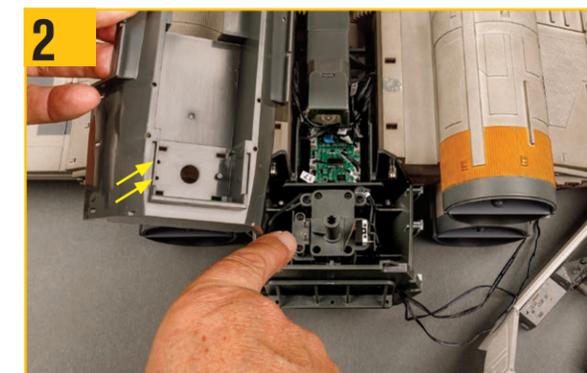
これで、コントロールボードとドロイドコントロールモーターの組み立ては完了となり、このあと後部胴体上部を取り付ける。

胴体上部の取り付け

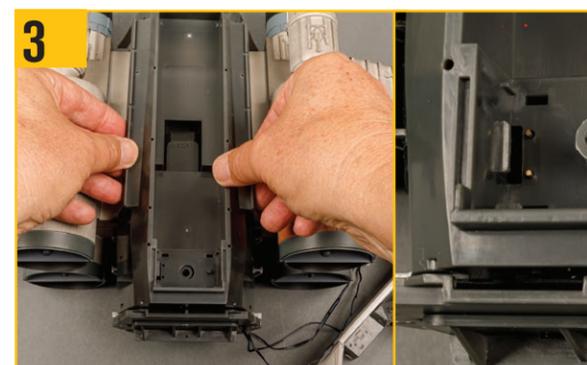
手順2と3に示すように、ドロイドモーターの接触ピンに注意しながら、上部サポートを後部胴体機構に取り付ける。



後部胴体上部サポートを用意し、写真のように並べる。



ドロイドモーターの横に2本の小さな接触ピンがあることに注意する。上部サポートを取り付けるときに折り曲げないようにすることが重要である。これらの接触ピンは矢印で示した2つの穴を通る。



ピンが右上の写真のようになるように、上部サポートを慎重に取り付ける。



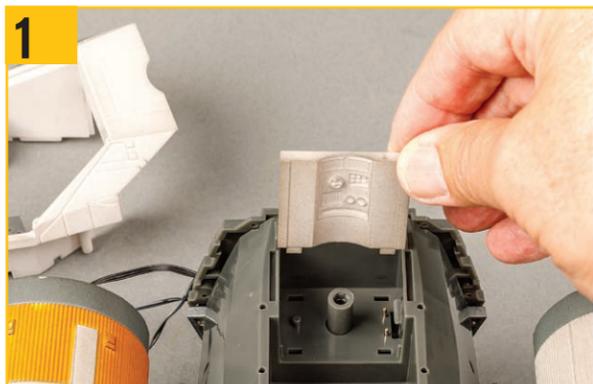
パーツを裏返し、手順5の写真に示す4箇所です部サポートをXW08ネジで固定する。



写真の矢印の4箇所を固定する。

ドロイドソケットのテスト

ドロイドソケットを組み立ててから、R2-D2のライトと回転ドームが正しく動作することを確認する。これを行うには、リモコンアンテナを再接続する必要があるが、これにより、ステージ76で取り付けした延長ケーブルのテストにもなる。



1 ドロイドソケットフロントパネルを写真の位置で後部胴体上部サポートに差し込む。



2 下部の2つのタブが対応するスロットにかみ合い、上部がぴったり合うまで、下にスライドさせる。



3 ドロイドソケット背面パネルを、先ほど取り付けしたパネルの向かい側の後部胴体上部サポートに差し込む。



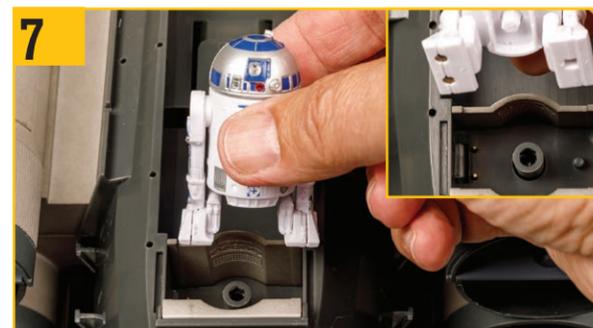
4 手順2と同じように、下部の2つのタブが対応するスロットにかみ合うまで、パネルを下にスライドさせる。



5 リモコンアンテナと着陸装置のロックアウトスイッチ(ラベル10)が取り付けられている機首部分を用意する。



6 リモコンアンテナ(ラベル09)のプラグをリモコン延長ケーブル(ラベル09)のソケットに取り付ける。



7 次に、R2-D2を用意する。右足の2つの接点がソケットの金属ピンと一致し、左足の穴がソケットのベースの位置決めピンと一致していることを確認する(挿入図を参照)。(ドロイドソケットにセットする際は、ステージ5で取り付けしたオプションの3番目の脚(中央脚)は取り外す。)



8 R2-D2のヘッドが中央に配置され、駆動スピンドルと揃うようしてから、R2-D2がぴったり合うまでソケットに押し込む。駆動スピンドルとベースの位置決めピンによってR2-D2は固定される。



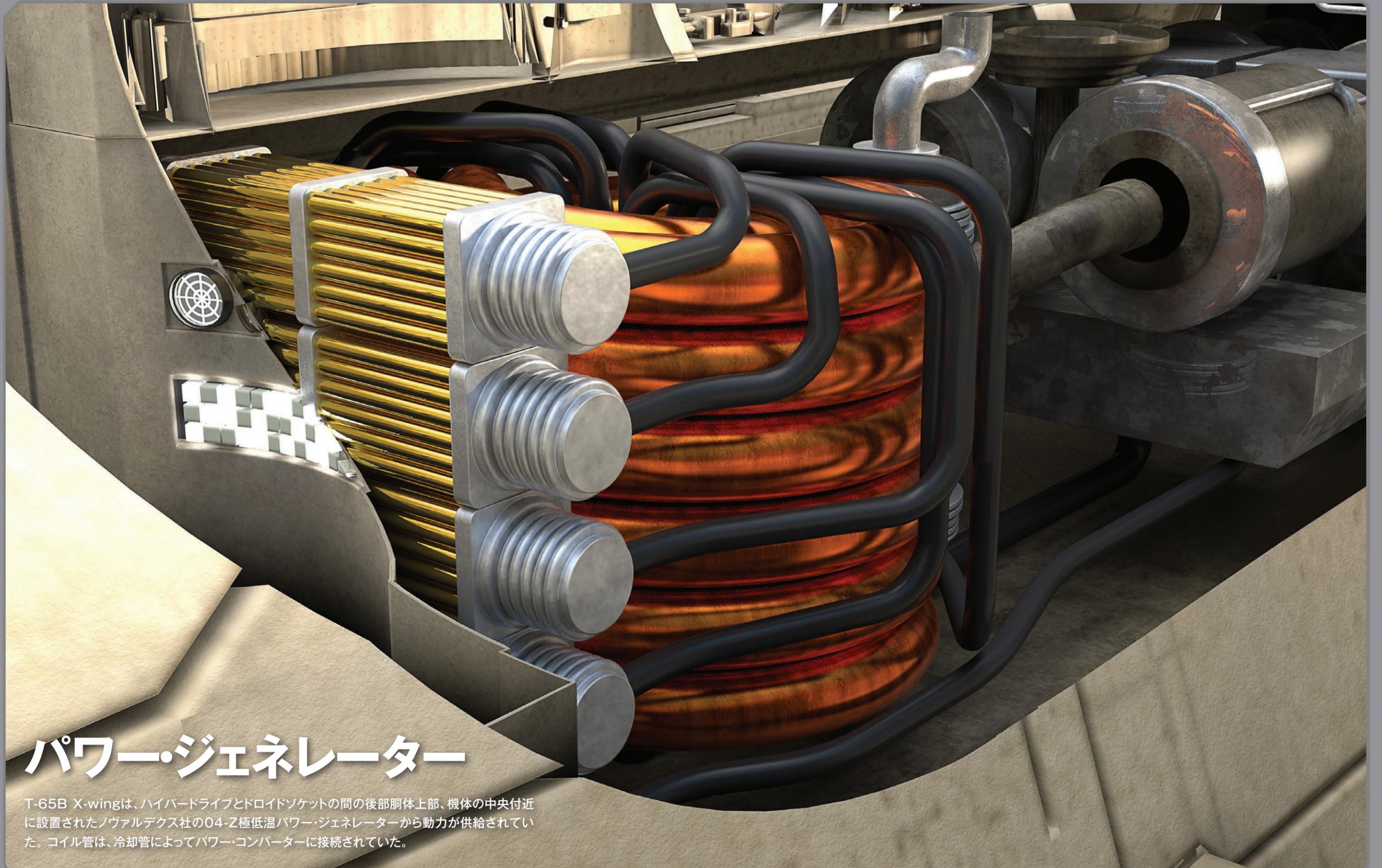
9 リモコンの右下のボタンを押して、R2-D2のライトが点灯し、頭が回転することを確認する。



10 R2-D2を取り外し、安全に保管する。

手順6の逆の順序で機首を外す前に、他の機能をもう一度テストすることを勧める。その場合は、翼を開く前に胴体を持ち上げることを忘れてはいけない。これで、このステージの組み立ては完了だ。





パワー・ジェネレーター

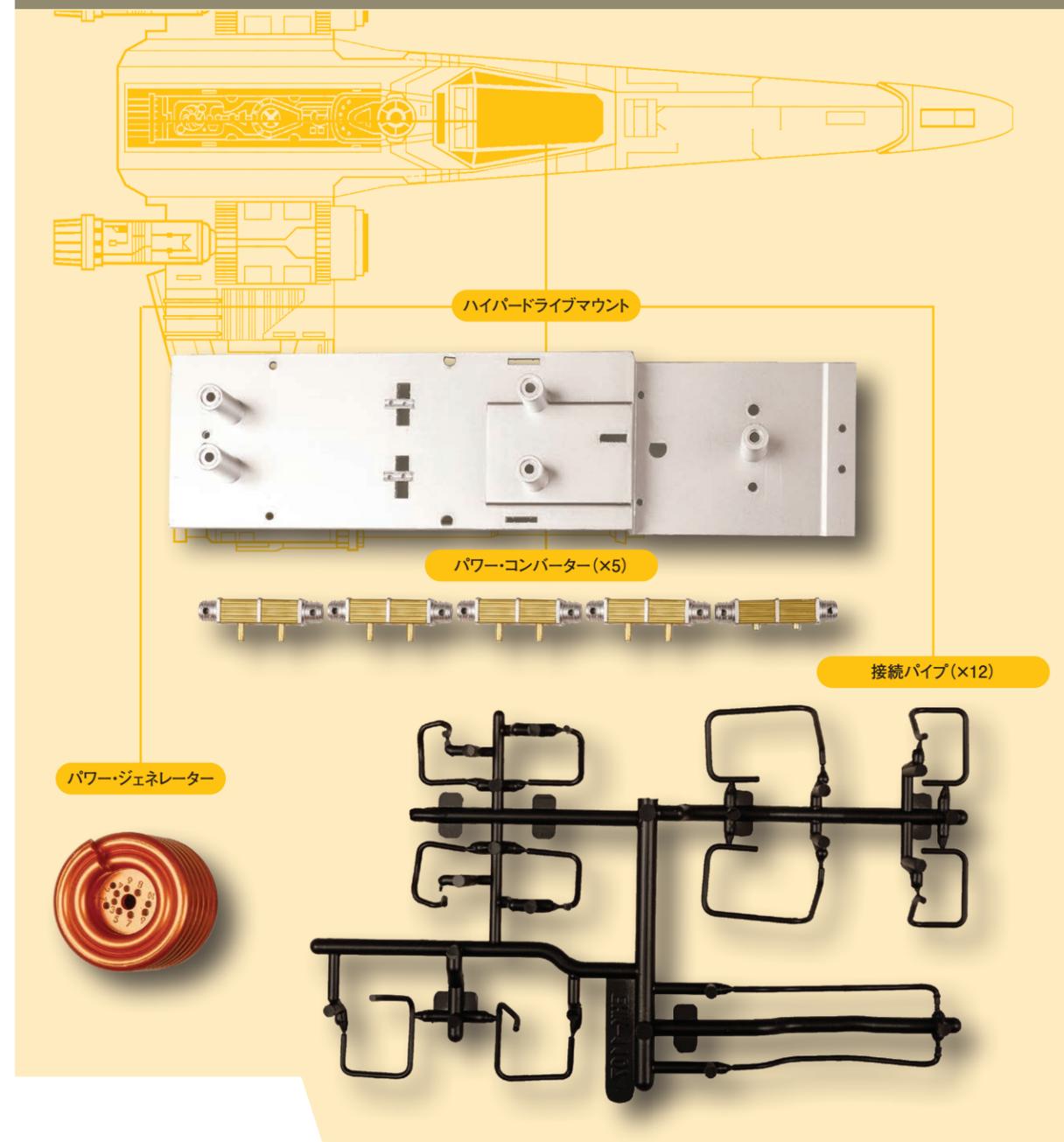
T-65B X-wingは、ハイバードライブとドロイドソケットの間の後部胴体上部、機体の中央付近に設置されたノヴァルデクス社のO4-Z極低温パワー・ジェネレーターから動力が供給されていた。コイル管は、冷却管によってパワー・コンバーターに接続されていた。

パワー・ジェネレーター

提供パーツは、X-wingの後部胴体上部にあるハイバードライブマウントに最初に取り付けられるパーツである。このステージでは、パワー・ジェネレーター、パワー・コンバーター、そしてそれらをつなぐ複雑な配管の組み立てから開始する。

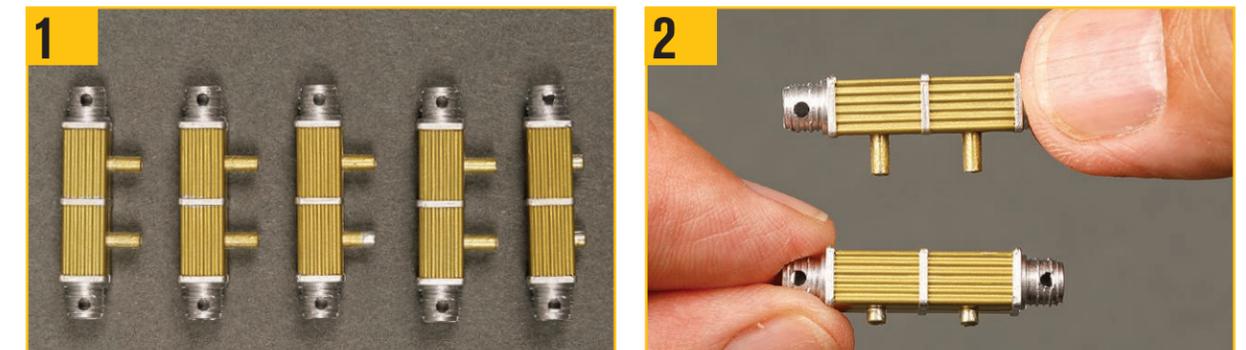
ステージ78の提供パーツ

部品が揃っているかを確認し、それぞれがXウィングのどの部分を構成するのを見よう。



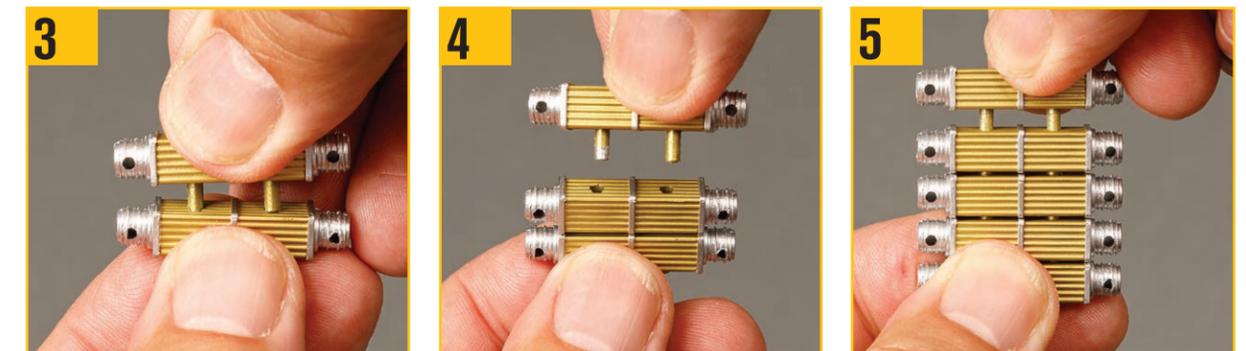
パワー・ジェネレーターの組み立て

すべてのパーツは単純な押し込み式だが、一部のパーツは非常に細かい違いがあるため、正しく組み合わせることが重要だ。



パワー・コンバーターを用意する。1つを除いてすべて同じ形状なので、短いピンのあるパワー・コンバーターを端にして、銀色の穴がすべて同じ向きになるように並べる。

短いピンのあるパワー・コンバーターを取り、他の一つを上部の穴に合わせて合わせる。



ピンが穴に差し込まれていることを確認しながら、パーツを押しこむ。

前の手順と同様に、配列の次の部分を組み立てる。

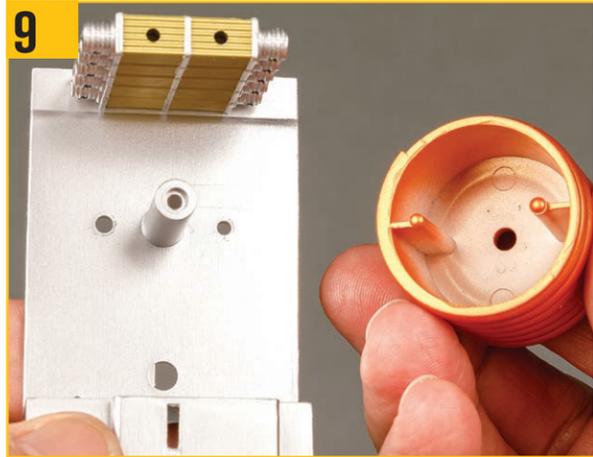
5つすべてを組み立てる。



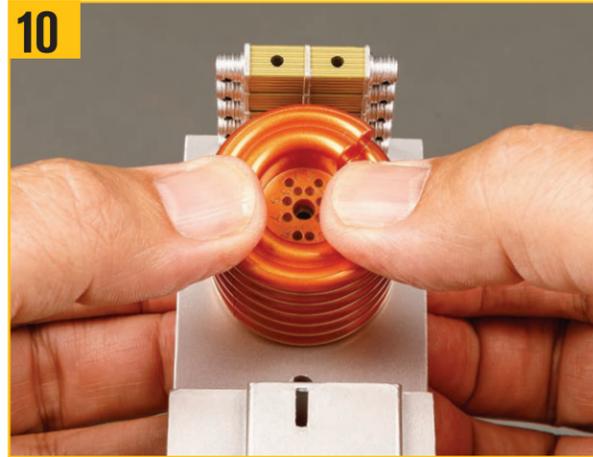
パワー・コンバーターの配列のベースにあるピンを、ハイバードライブマウントの写真の穴に取り付ける。

端の穴が写真のように内側を向いていることを確認する。

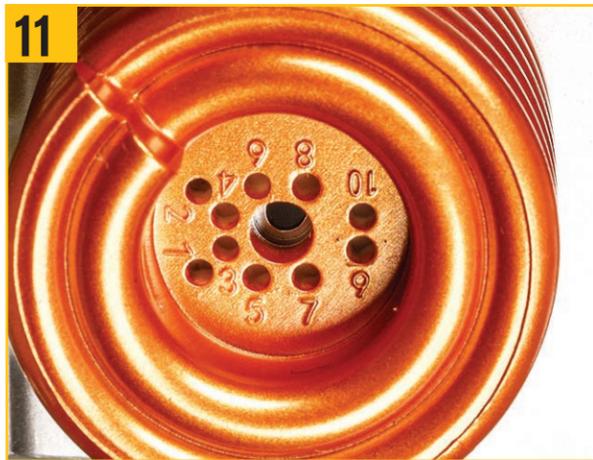
パワー・ジェネレーターを用意する。パワー・ジェネレーター底部には2つの異なるサイズのピンがある。



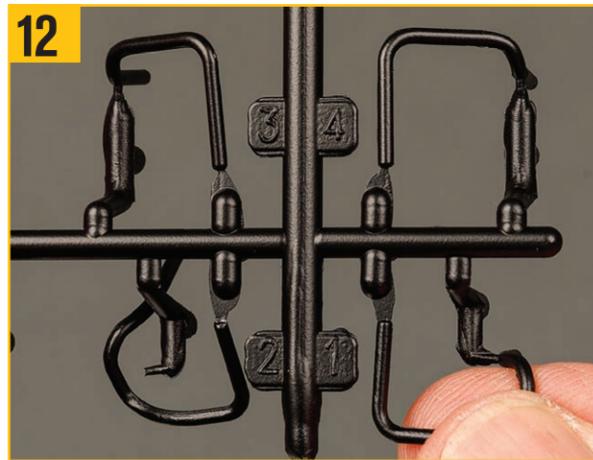
9 ハイバードライブマウントの突出したポストの両側にある対応するサイズの穴にピンを合わせる。



10 パワー・ジェネレーターをぴったり合うように押し込む。



11 パワー・ジェネレーター上部の穴の横にマークされている1から10までの数字に注意する。



12 パイプには、はめ込む位置に対応する番号が付けられている。



13 まず1番のパイプを慎重に切り離す。

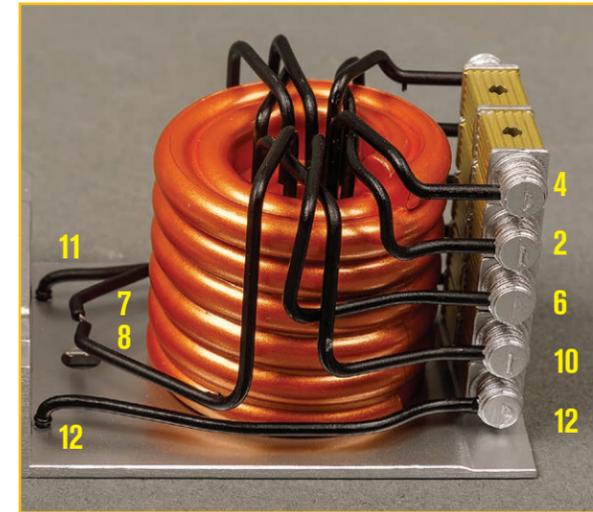


14 パイプの端をパワー・ジェネレーターの穴1に取り付ける。

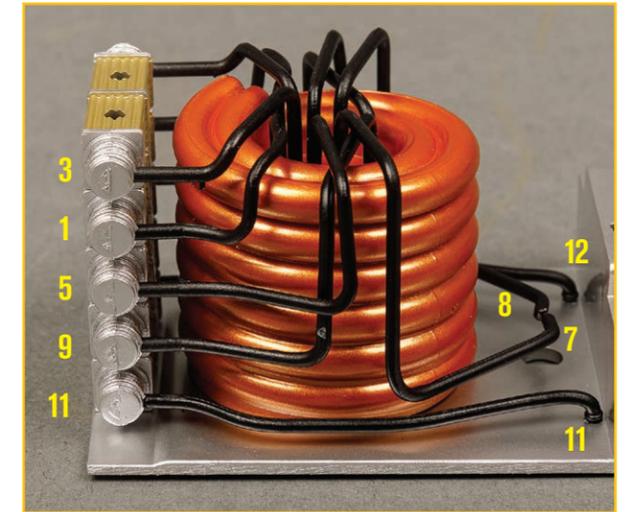


15 もう一方の端を2番目のパワー・コンバーターに取り付ける。

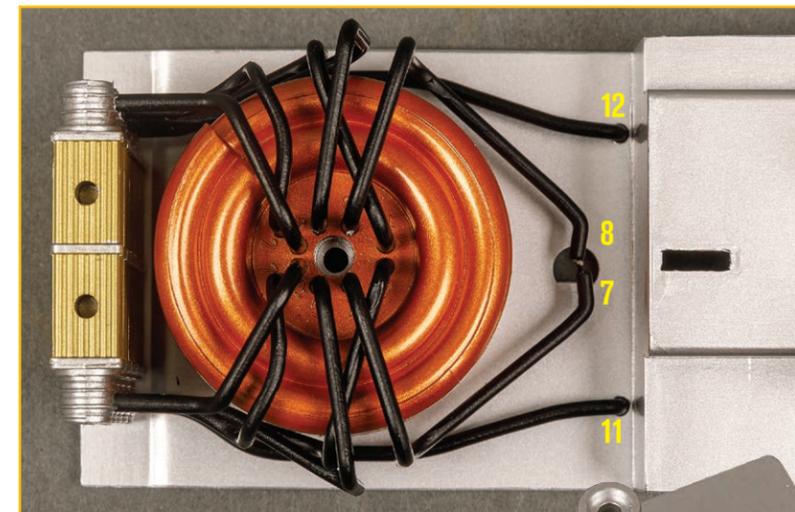
残りのパイプを番号順に1つずつ切り離す。下の写真に従って、パワー・ジェネレーター上部の番号の付いた穴と、パワー・コンバーターまたはハイバードライブマウントの指示された穴にパイプをはめ込む。



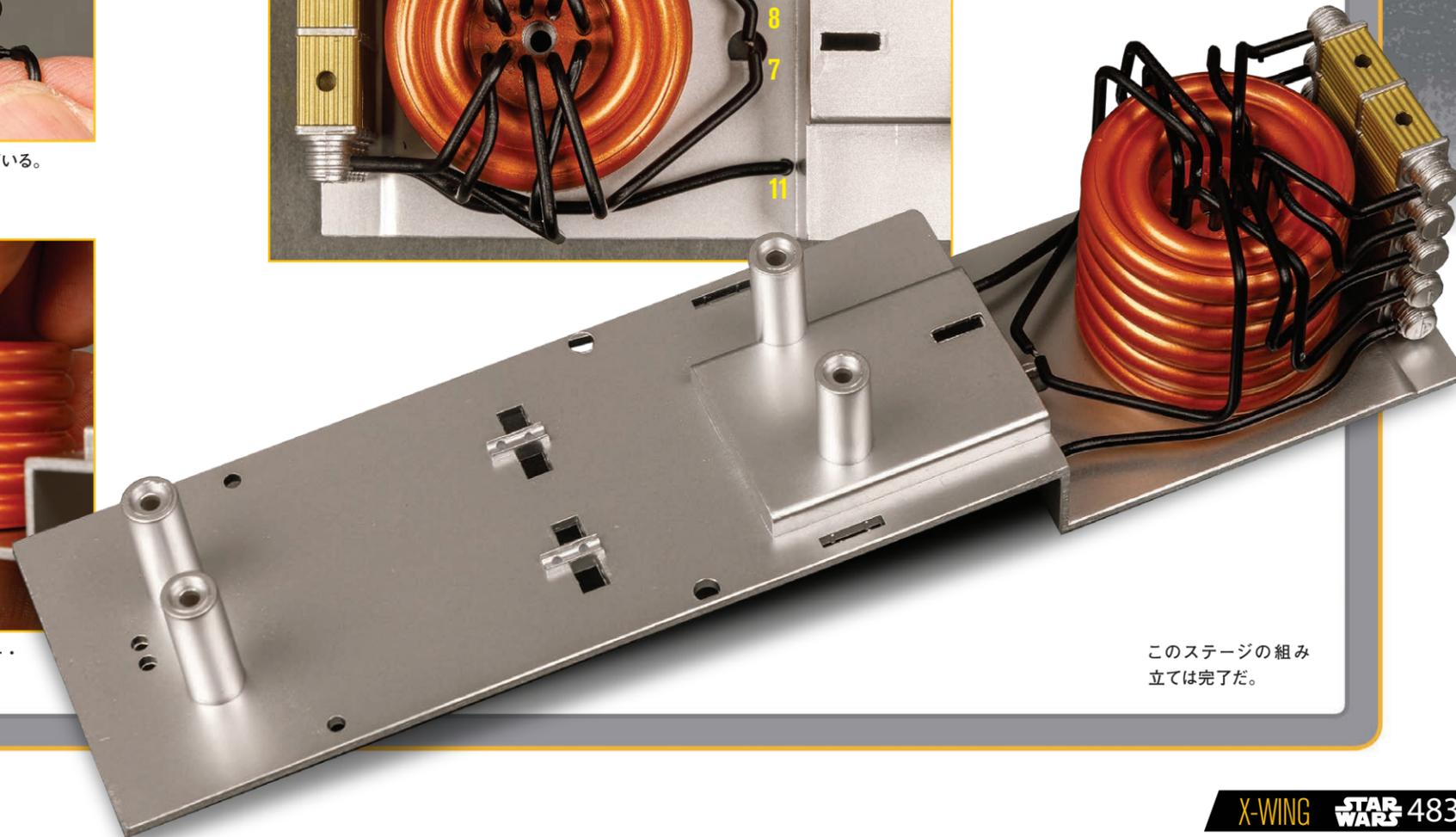
パイプ10はパイプ6と8の下を通ることに注意する。



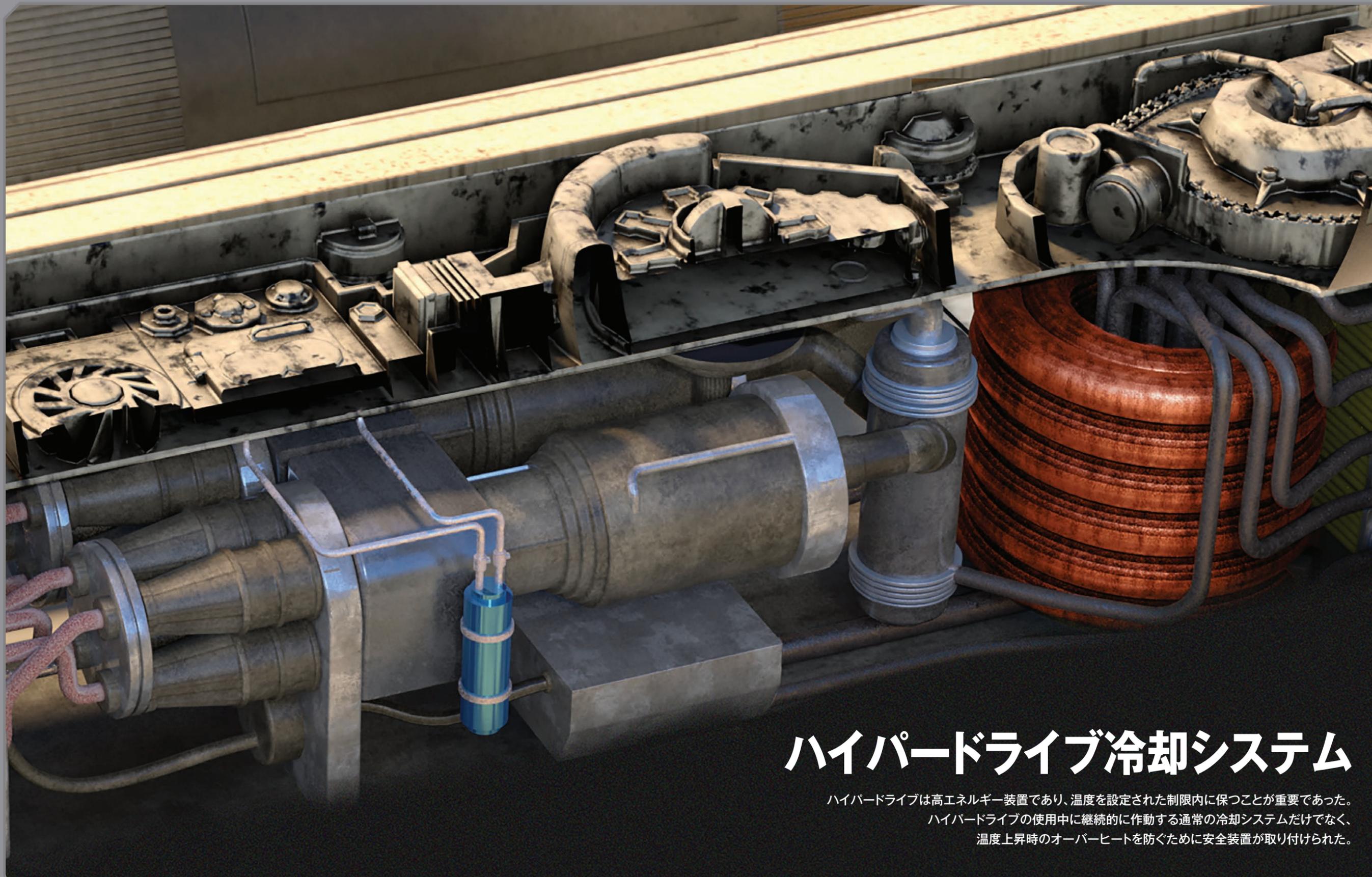
パイプ9はパイプ5と7の下を通ることに注意する。



パイプ7と8は、ハイバードライブマウントのD字型の穴に緩くはまらないことに注意する。これらは次のステージでハイバードライブに接続する。



このステージの組み立ては完了だ。



ハイパードライブ冷却システム

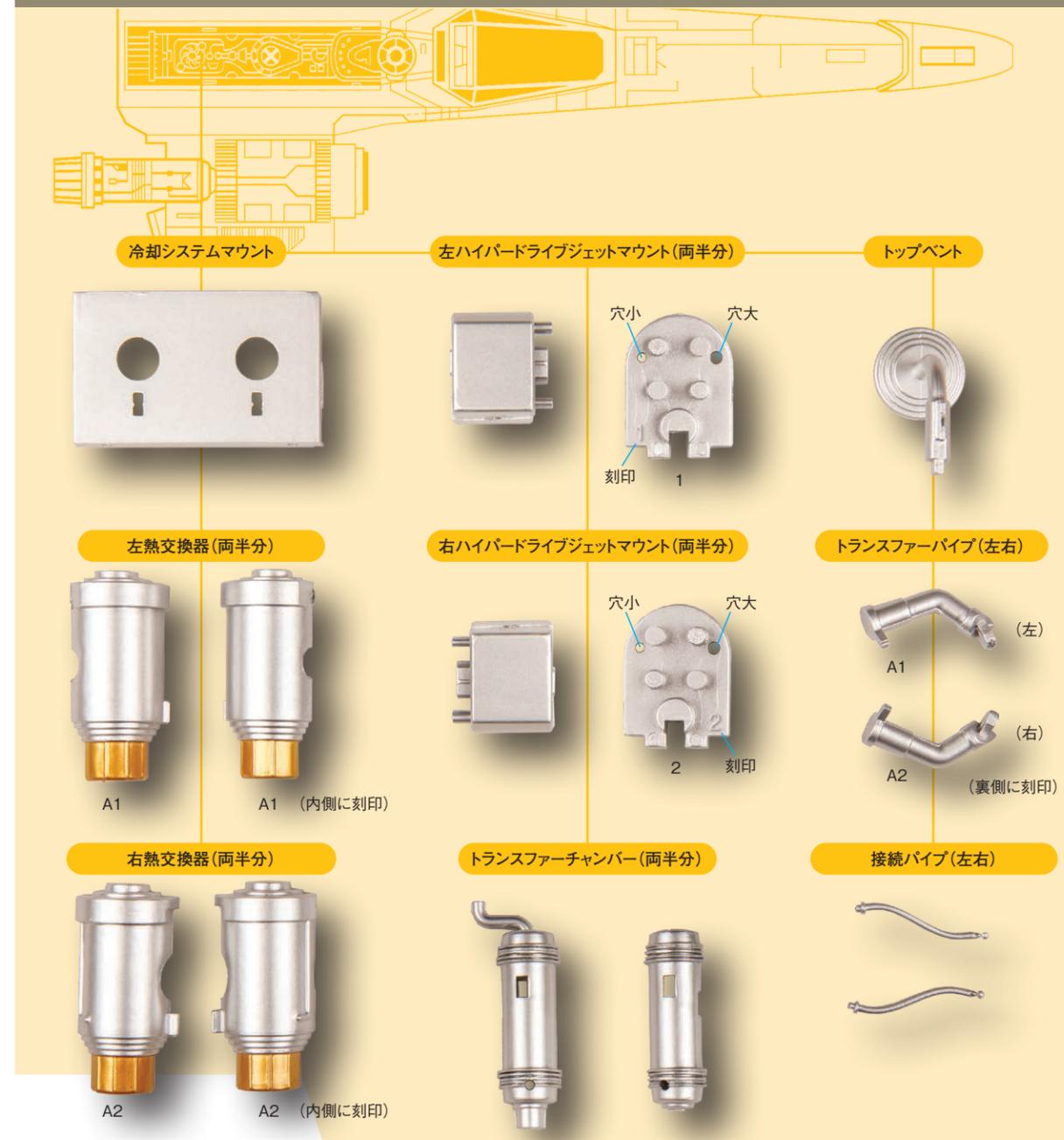
ハイパードライブは高エネルギー装置であり、温度を設定された制限内に保つことが重要であった。
ハイパードライブの使用中に継続的に作動する通常の冷却システムだけでなく、
温度上昇時のオーバーヒートを防ぐために安全装置が取り付けられた。

ハイパードライブ冷却システム

提供パーツは、X-wingの後部胴体上部にあるハイパードライブマウントに追加されるパーツだ。このステージでは、パワー・ジェネレーター背後にある冷却システムを組み立てる。

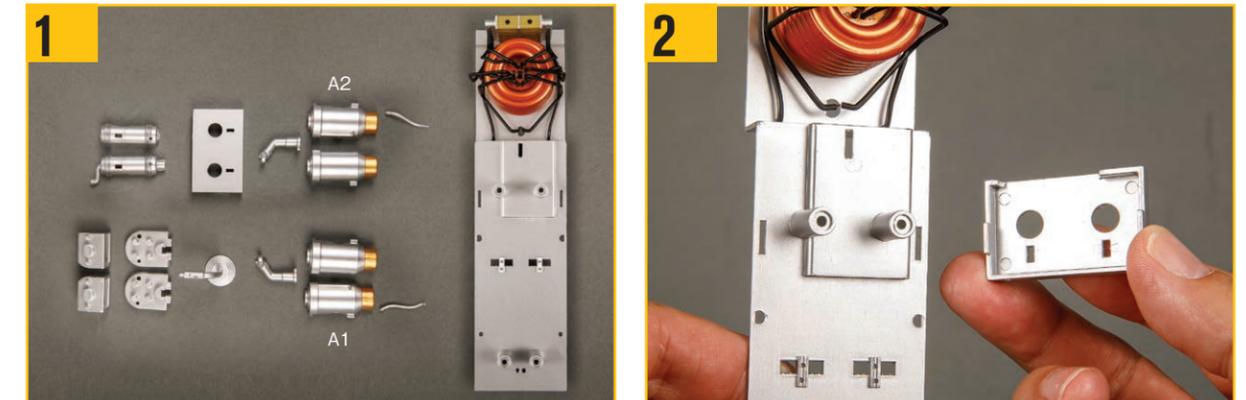
ステージ79の提供パーツ

部品が揃っているかを確認し、それぞれがXウイングのどの部分を構成するのか見てみよう。



冷却システムの組み立て

冷却システムのほとんどは対になっており、左右のパーツは互いに鏡像になっているため、混同しないように注意する。すべてのパーツは簡単な押し込み式である。



ステージ78で組み立てたパーツと、今回の提供パーツを用意する。

冷却システムマウントを用意し、写真のようにハイパードライブマウントに取り付ける。



タブがスロットに入るように、パーツを押し込む。

写真のようにトランスファーチャンバーを用意する。

ピンを対応する穴に押し込む。



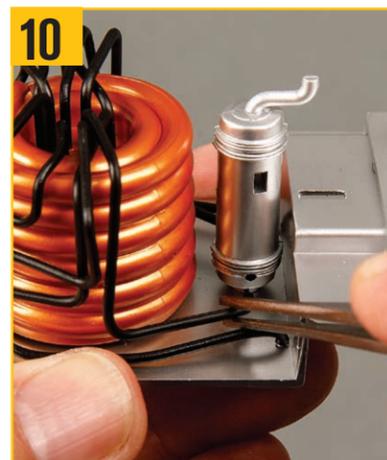
パーツは写真のようになる。下部にあるD字型の突起を確認する。

2本の黒いパイプを邪魔にならないようにどけ、突起を写真の穴に取り付ける。

右側のパイプをトランスファーチャンバー底部の小さな穴に取り付ける。



写真のようになる。



左側のパイプをトランスファーチャンバー底部の小さな穴に取り付ける。



写真のようになる。



右熱交換器を押し込む。



トランスファーパイプの端をトランスファーチャンパーの側面にあるスロットに取り付ける。



次に、右熱交換器のタブをハイバードライブマウントのスロットに押し込む。



右熱交換器と右トランスファーパイプを用意する。



右熱交換器の中央に2つの取り付け穴がある方のパーツと、トランスファーパイプを写真のように持つ。



写真のように取り付ける。



手順12～16と同様に左熱交換器を組み立てる。



写真のようになる。



左熱交換器をハイバードライブマウントの左側の突起に押し込む。



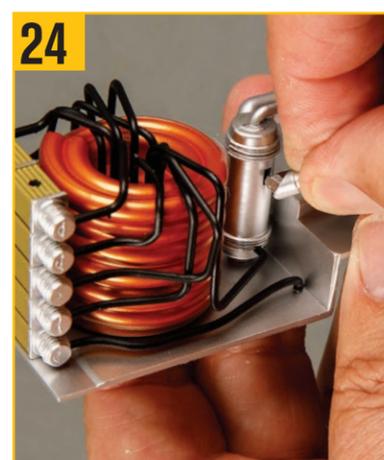
右熱交換器のもう一つのパーツのピンを取り付け穴にはめ込む。



そして2つのパーツをしっかりと押し込む。



右熱交換器の大きな穴をハイバードライブマウントの右側の突起に合わせる。



トランスファーパイプの端をトランスファーチャンパーの側面にあるスロットに取り付ける。



次に、左熱交換器のタブをハイバードライブマウントのスロットに押し込む。



写真のようになる。



27 左右の接続パイプを用意する。



28 写真のように右の接続パイプを並べる。



29 端のまっすぐついているピンを冷却システムマウントの穴に取り付ける。



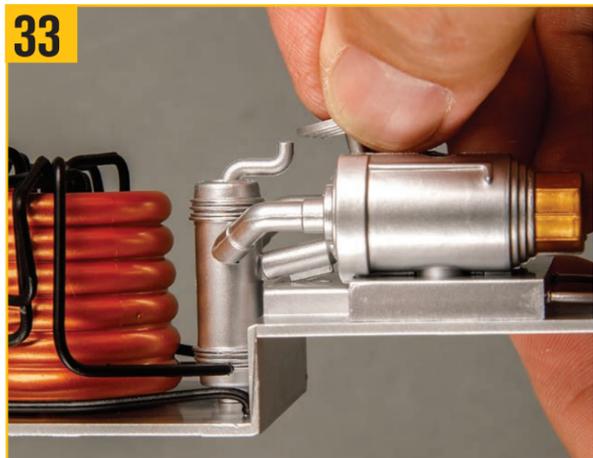
30 逆側の直角に付いているピンをハイパードライブマウントの穴に取り付ける。



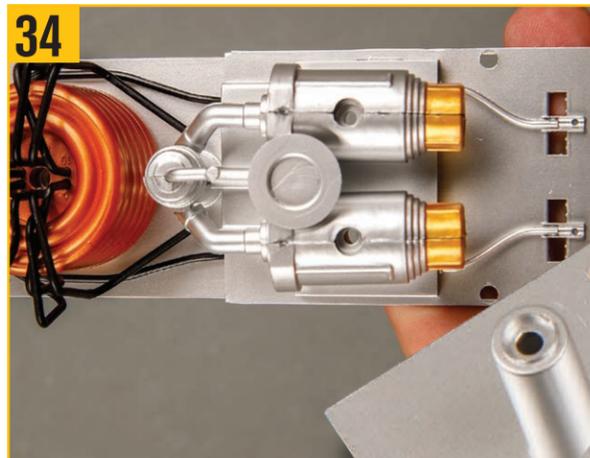
31 手順28~30と同様に、左側の接続パイプも取り付ける。



32 写真のようにトップベントを並べる。



33 端のタブを冷却システムマウントの中央のスロットに取り付ける。



34 トップベントを押し込むと、パーツは写真のようになる。



35 ハイパードライブジェットマウントの左右の4つのパーツを用意する。



36 右ハイパードライブジェットマウントのD字型の突起と2つの位置決めピンを合わせる。



37 パーツをしっかり押し込む。



38 同様に左ハイパードライブジェットマウントもはめ込む。

このステージのハイパードライブの組み立ては完了だ。

ハイパードライブジェットマウントは、パーツに取り付けるときまで保管する。



1 (左)



2 (右)



ハイパードライブジェット

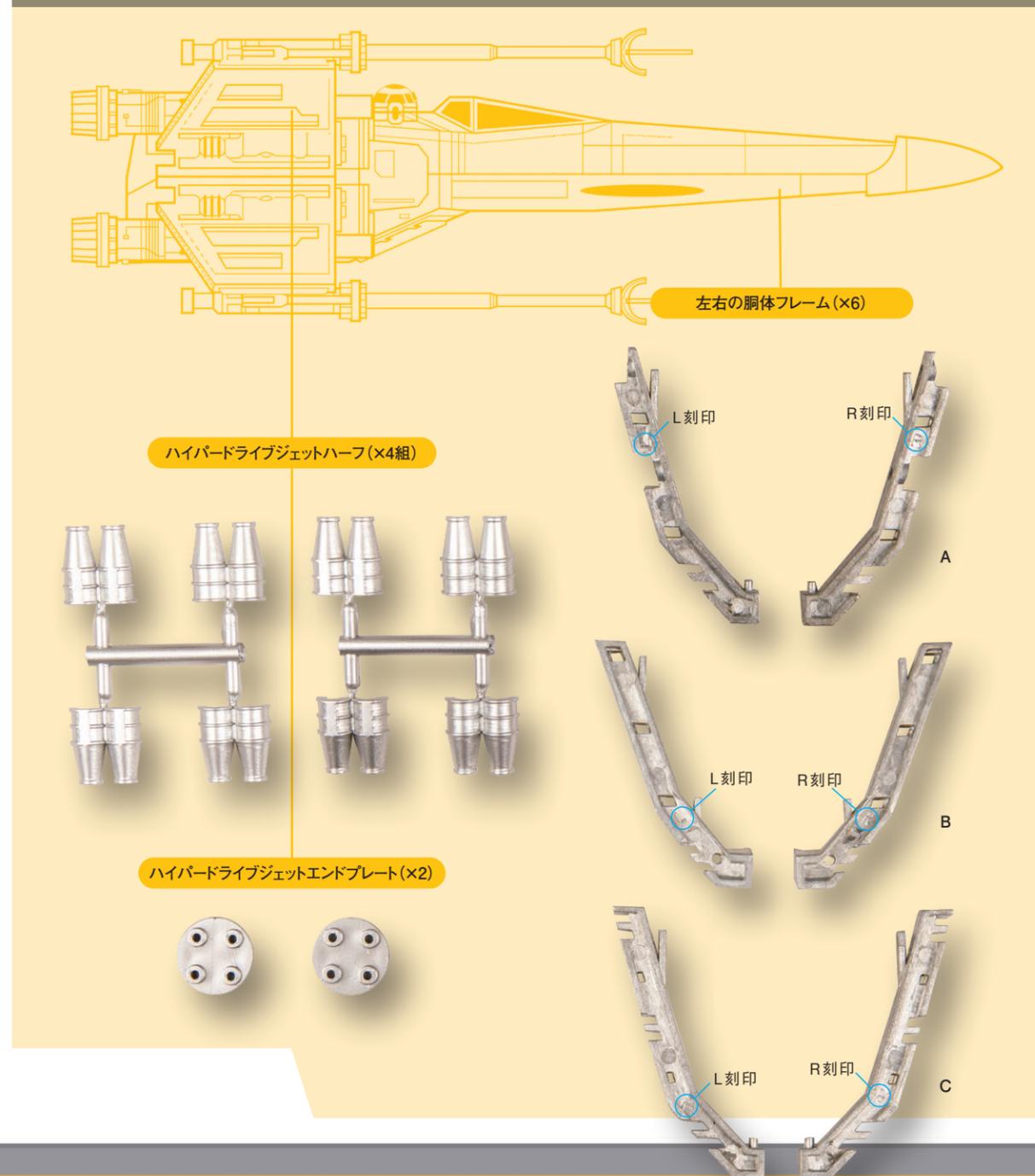
8つの円錐形のハイパードライブジェットは、後部胴体上部の機械装置の中にある長方形プレートの下からアクセスできる。

ハイパードライブジェット

提供された成形プラスチックパーツは、X-wingのハイパードライブパーツに追加される。また、胴体を伸ばすための、6個のダイキャスト製メタルフレームも用意されている。これらは後のステージで取り付ける。

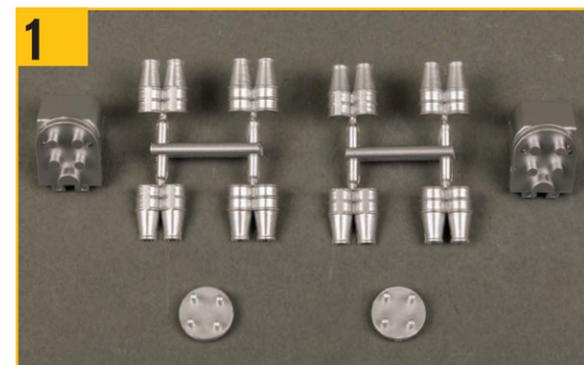
ステージ80の提供パーツ

部品が揃っているかを確認し、それぞれがXウイングのどの部分を構成するのか見てみよう。



ハイパードライブジェットの組み立て

ハイパードライブジェットはハイパードライブの左右に配置されるが、すべてのパーツは同一であるため、どちら側に配置してもかまわない。すべてのパーツは単純な押し込み式である。



1 ステージ79で組み立てたハイパードライブジェットマウントと、このステージで提供された成形プラスチックパーツのハイパードライブジェットハーフとエンドプレートを用意する。



2 ハイパードライブジェットのすべてのパーツを切り離し、手順3の写真のように端を平らに切り落とす。



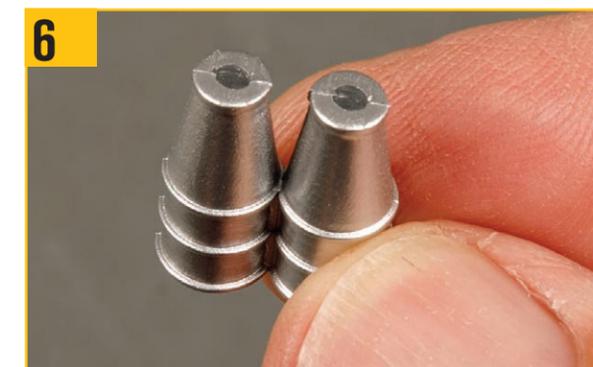
3 平らな面に位置決めピンが出ているパーツと穴があるパーツを組み合わせる。



4 ピンを一致する穴に合わせる。



5 それらをしっかりと押し込む。



6 パーツは写真のようになる。



手順3~6と同様に、別のジェットを組み立てる。



ジェットマウントパーツのひとつを用意し、2本のピンにジェットを取り付ける。



パーツは写真のようになる。



手順8~13と同様に、2つ目のジェットパーツも完成させる。



ジェットをしっかり押し込み、2つ目のジェットを同様に取り付け。



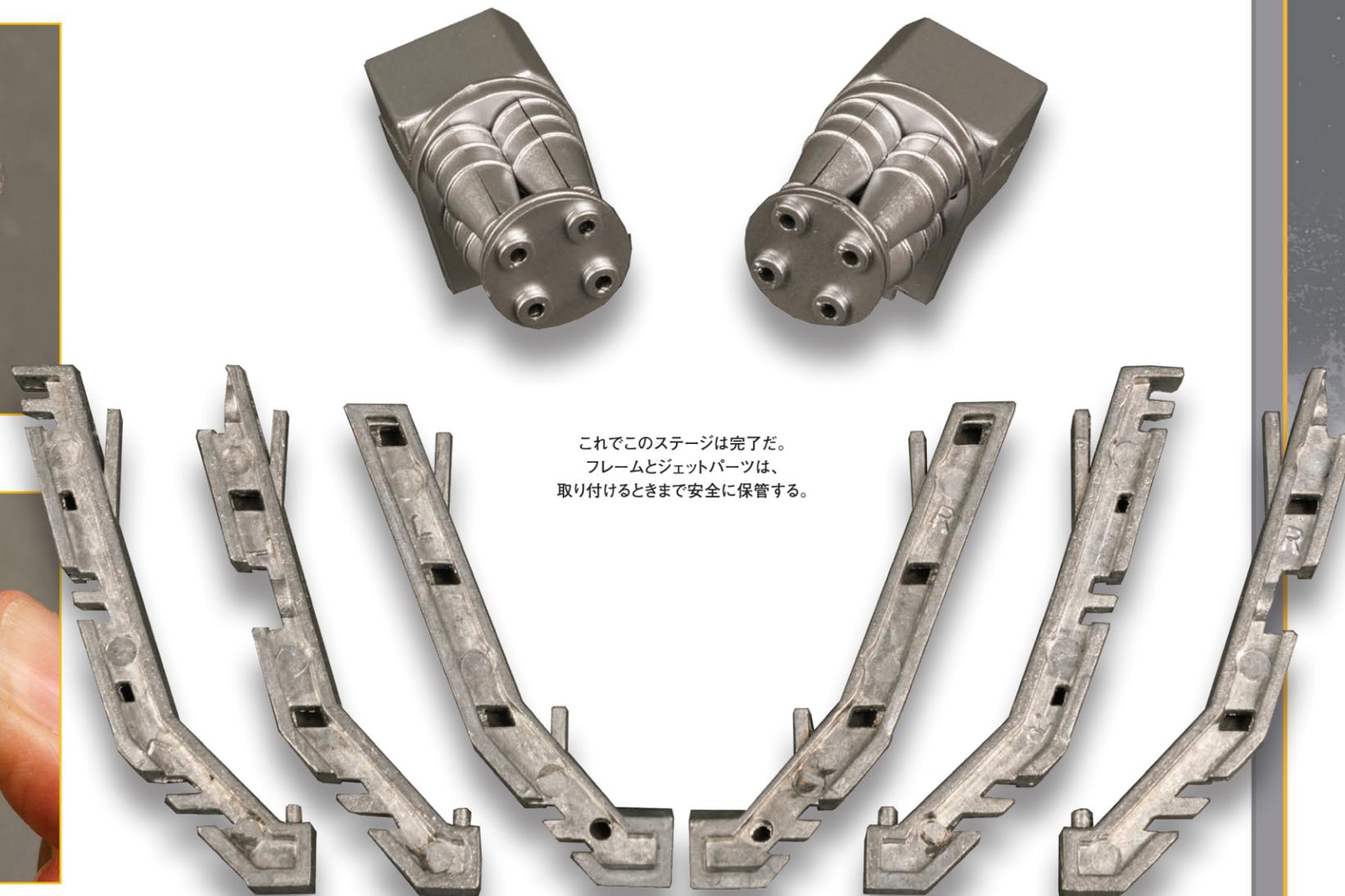
パーツは写真のようになる。



片方のエンドプレートに4本のピンをジェットの穴にはめ込む。



エンドプレートをしっかりと押し込む。



これでこのステージは完了だ。
フレームとジェットパーツは、
取り付けるときまで安全に保管する。