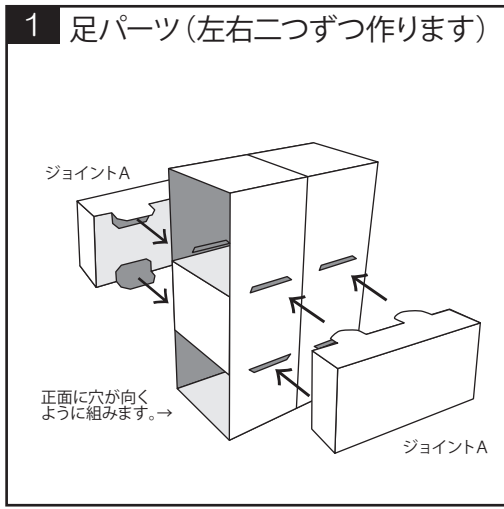


●ロボットの組み立て方

1 足パーツ(左右二つずつ作ります)



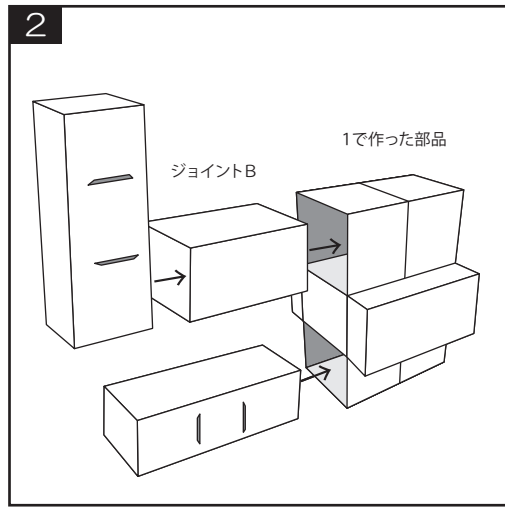
ジョイントA

正面に穴が向くように組みます。→

ジョイントA

パスを2個、ジョイントAで挟んでつなげます。

2



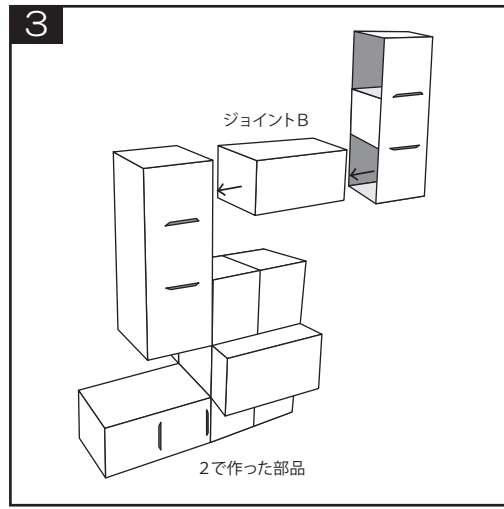
ジョイントB

1で作った部品

ジョイントB

パス2個とジョイントBを穴に差し込みます。

3



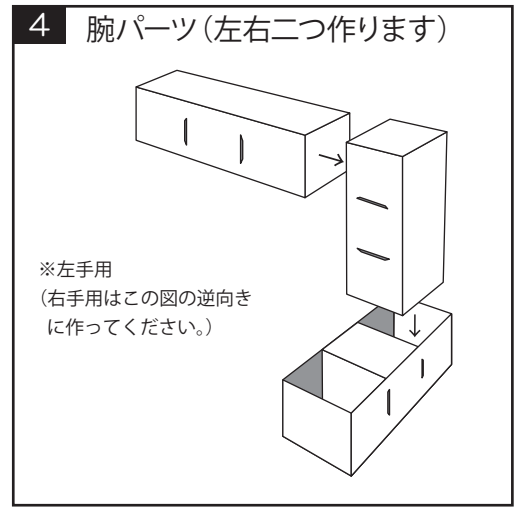
ジョイントB

2で作った部品

ジョイントB

パス1個とジョイントBを穴に差し込みます。

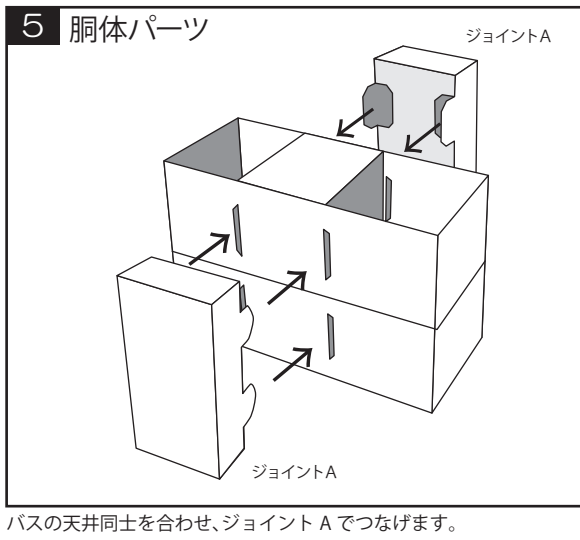
4 腕パーツ(左右二つ作ります)



※左手用
(右手用はこの図の逆向き
に作ってください。)

パスを3個つなぎ、左右の腕を作ります。

5 胴体パーツ

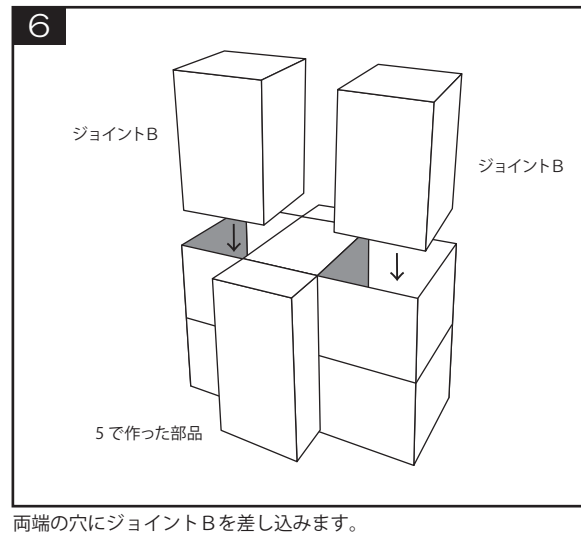


ジョイントA

ジョイントA

パスの天井同士を合わせ、ジョイントAでつなげます。

6



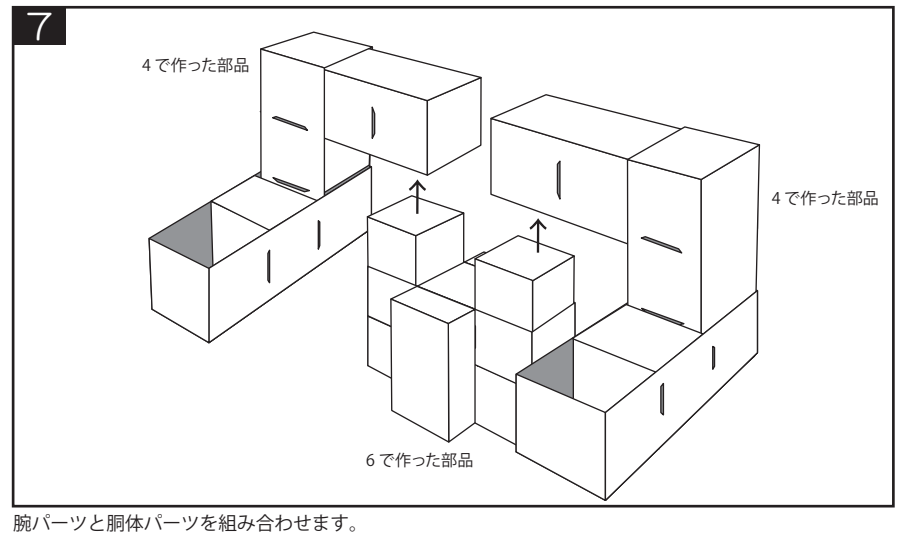
ジョイントB

5で作った部品

ジョイントB

両端の穴にジョイントBを差し込みます。

7



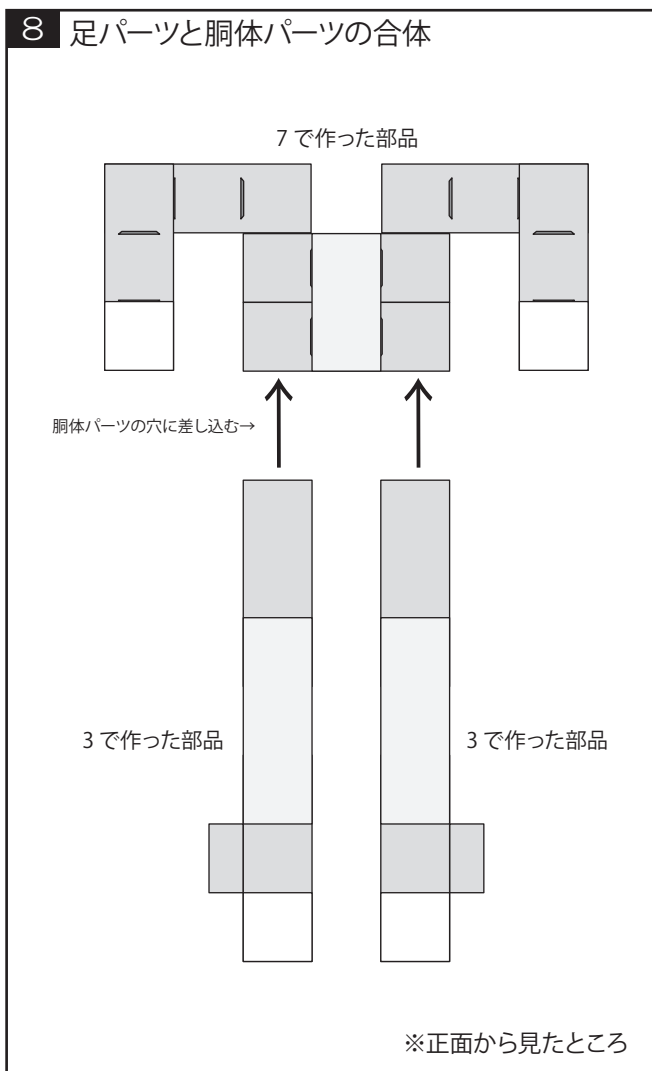
4で作った部品

4で作った部品

6で作った部品

腕パーツと胴体パーツを組み合わせます。

8 足パーツと胴体パーツの合体



7で作った部品

胴体パーツの穴に差し込む→

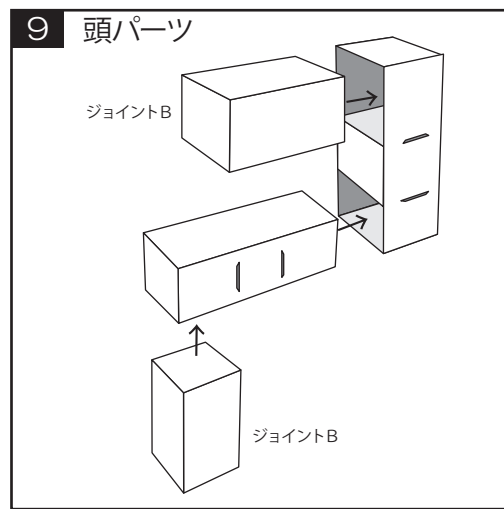
3で作った部品

3で作った部品

※正面から見たところ

胴体パーツの穴に左右の足を差し込みます。

9 頭パーツ

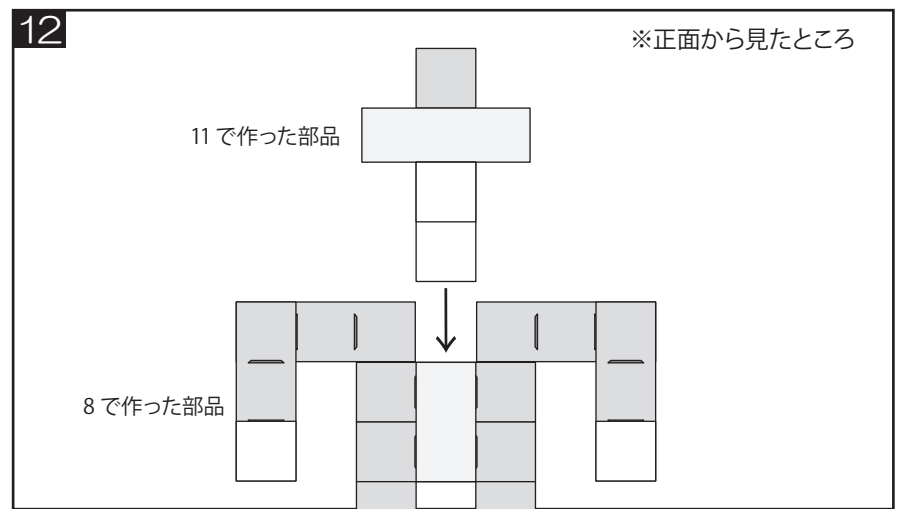


ジョイントB

ジョイントB

パス2個とジョイントBを組み合わせて頭をつくります。

12



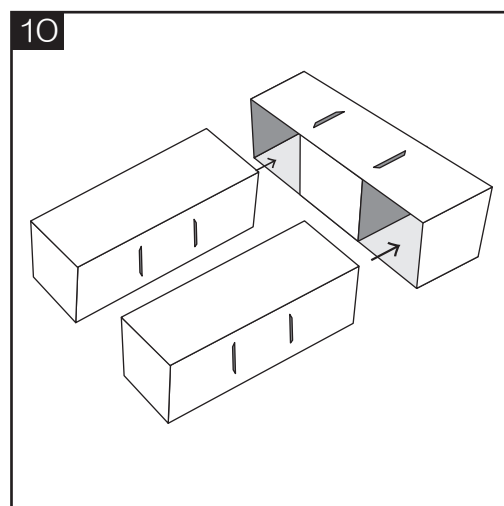
※正面から見たところ

11で作った部品

8で作った部品

頭パーツを両肩部分ではさみ込みます。

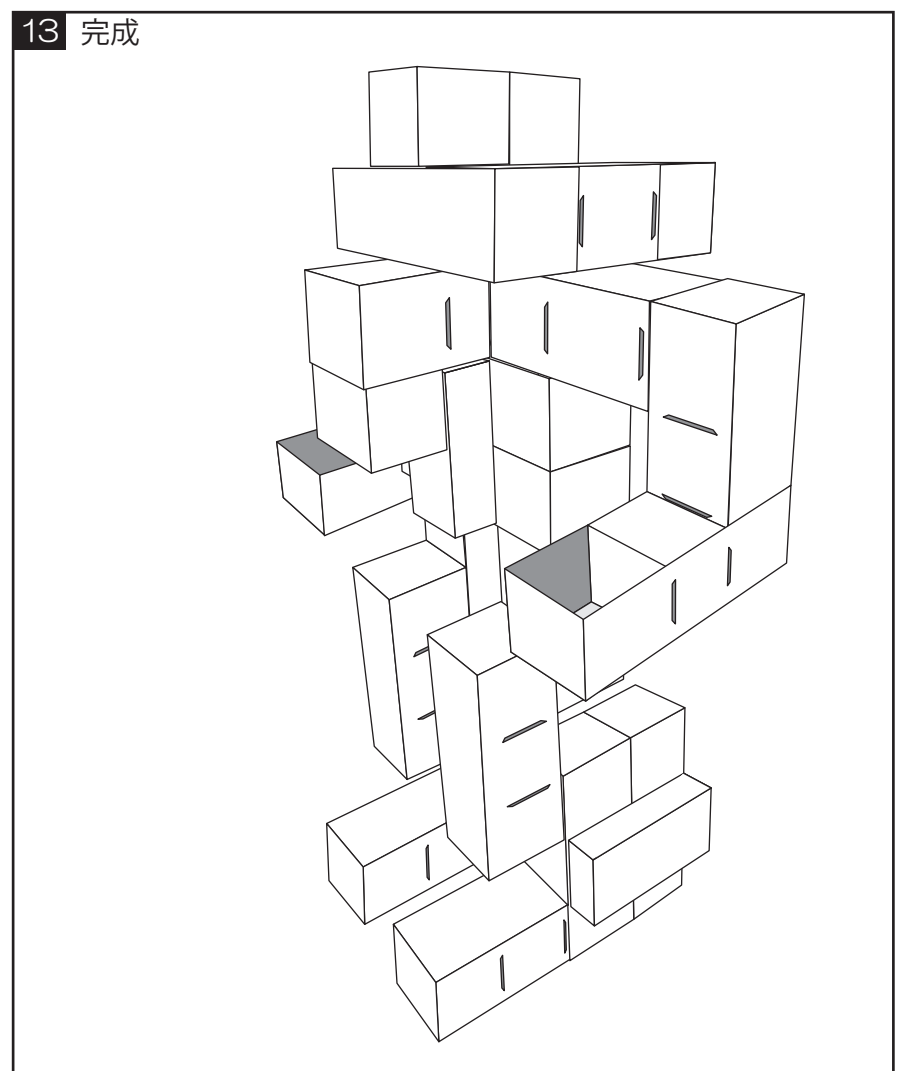
10



ジョイントB

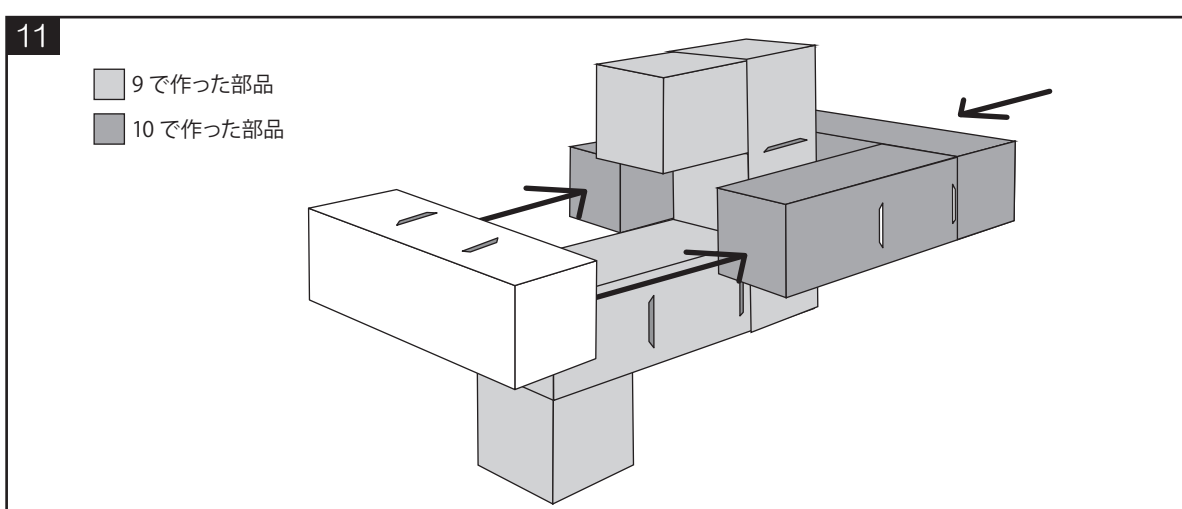
パス3個を組み合わせて首回りをつくります。

13 完成



※イラストは実際の商品と多少異なる場合があります。

11



9で作った部品

10で作った部品

10で作った部品とパス1個で、9で作った部品をはさみ込みます。

●アイデア次第でさまざまな形に組み替えられます。オリジナルの組み方に挑戦してみよう！