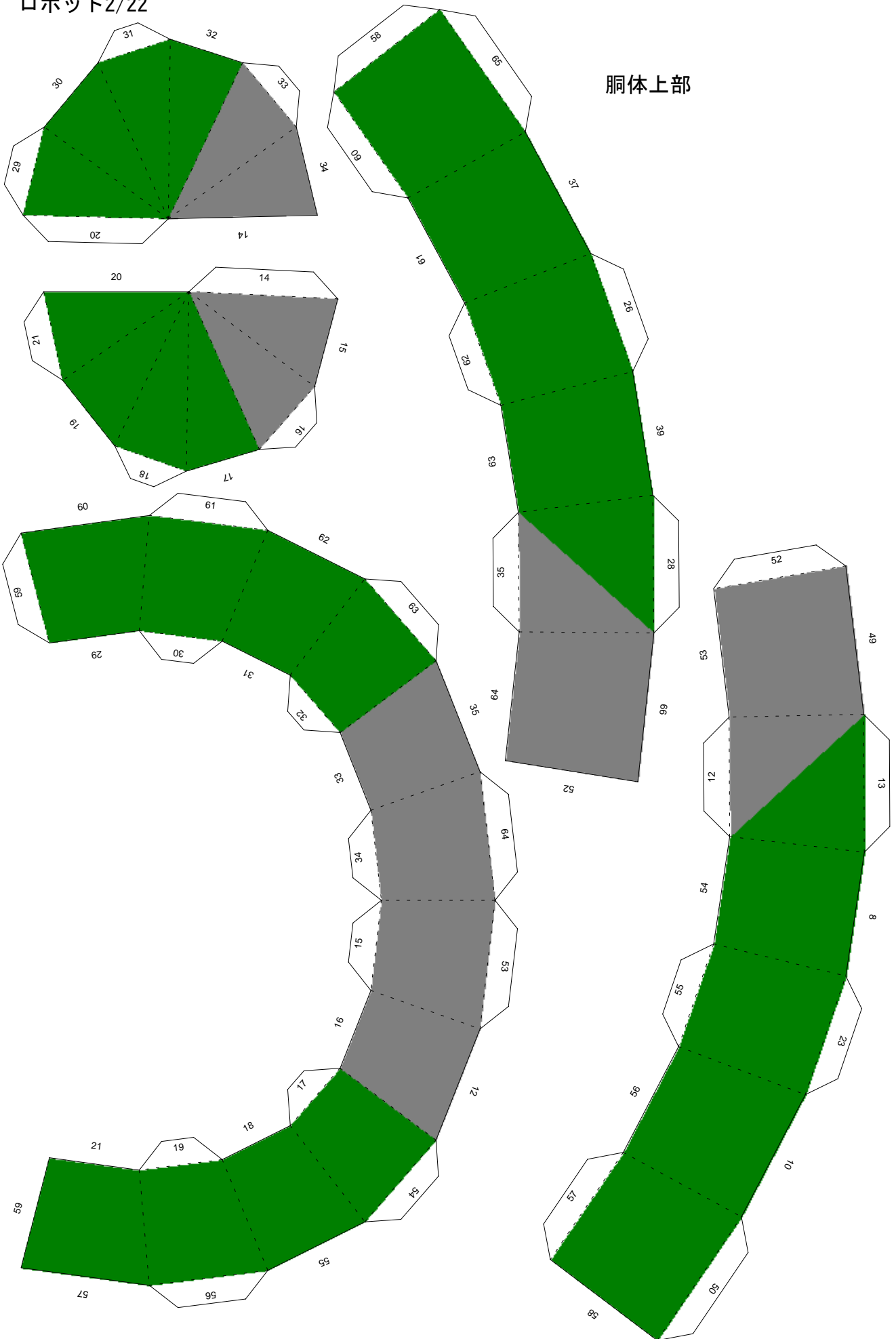
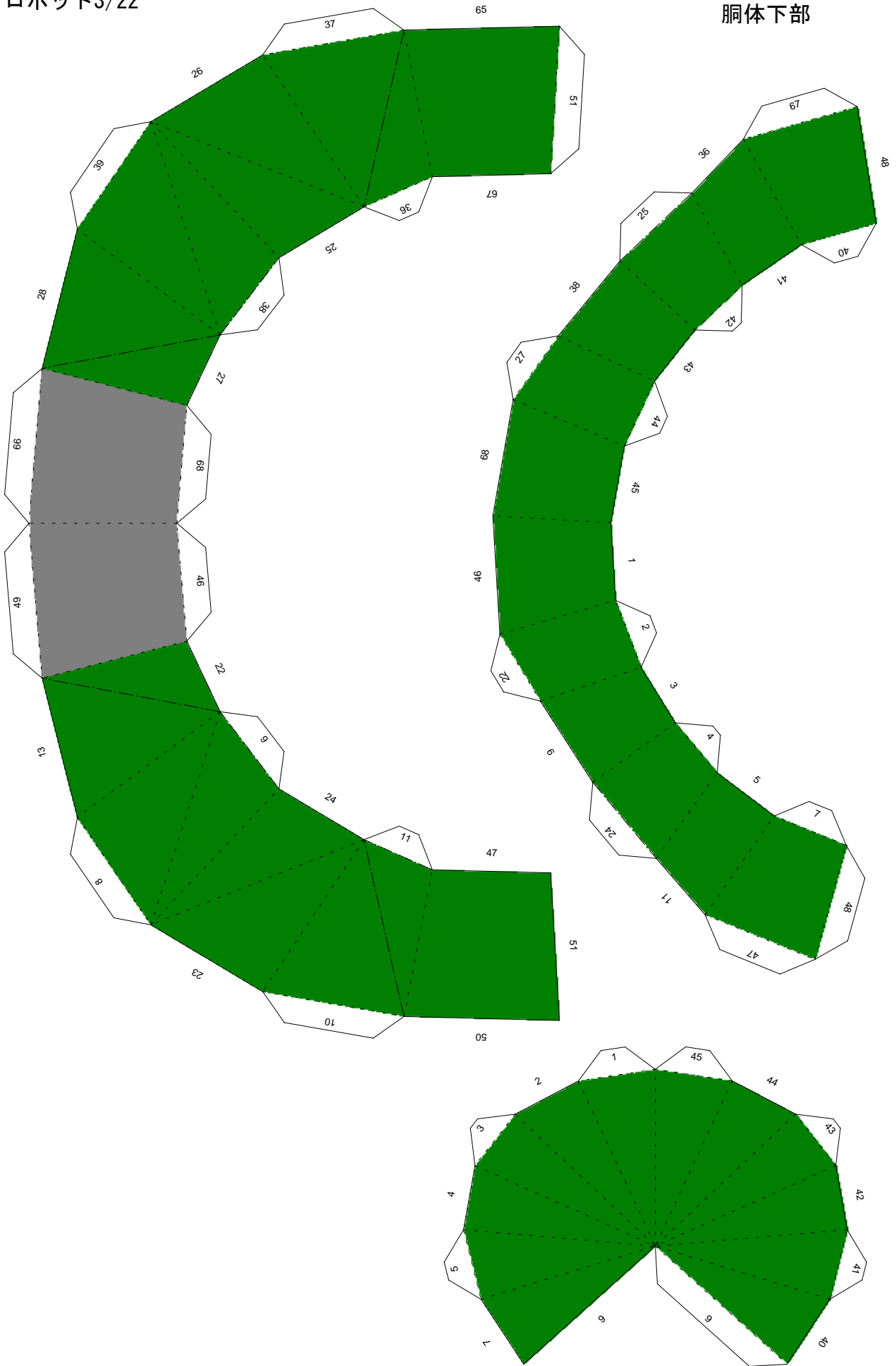




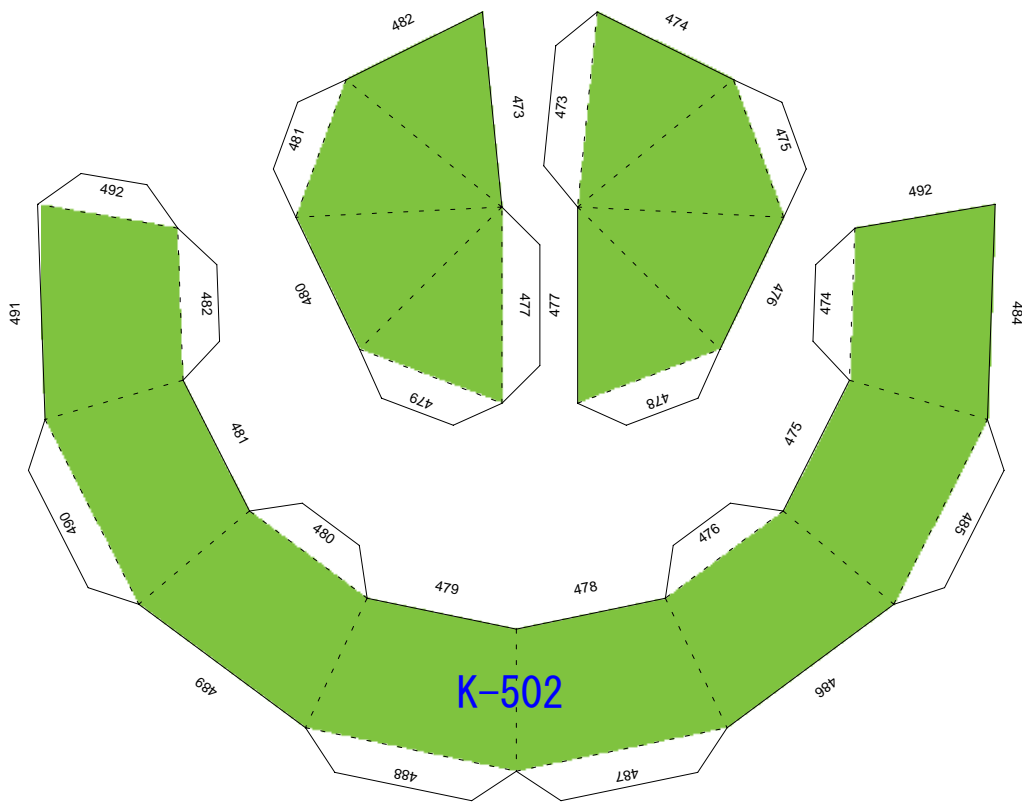
胴体上部



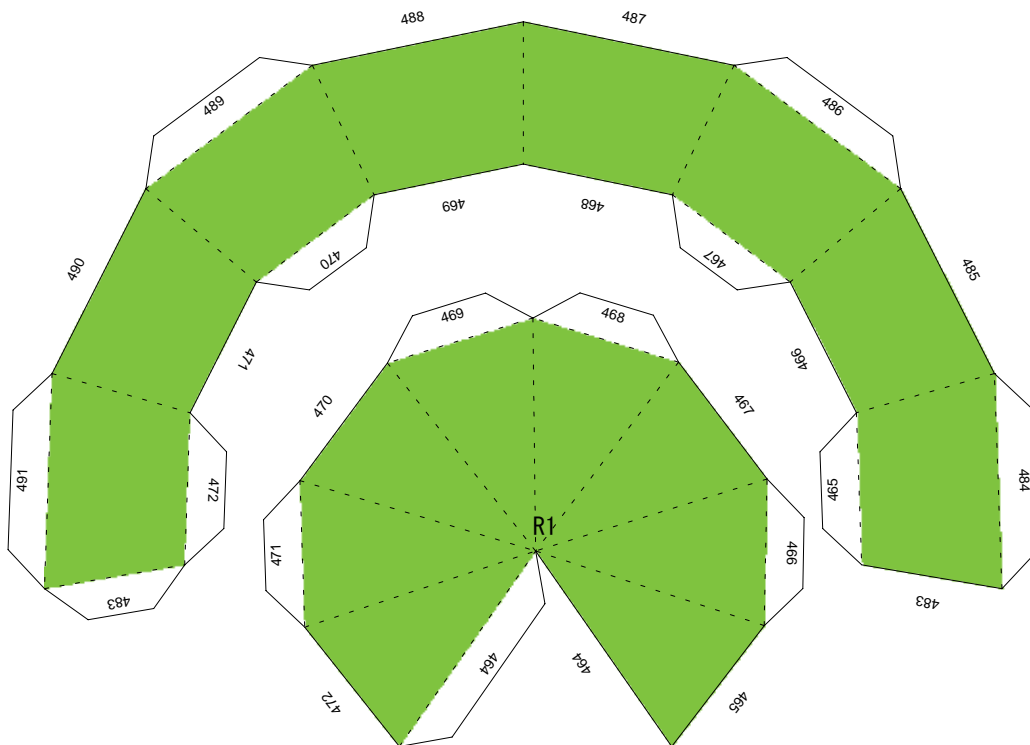


こちらが上です。

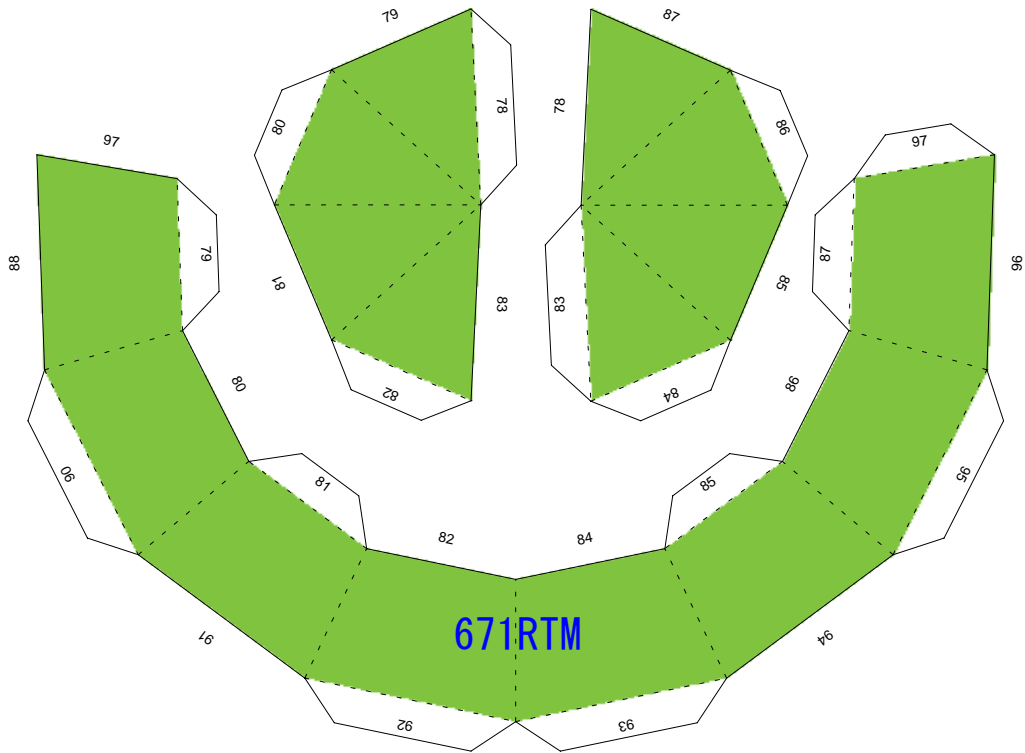
右肩



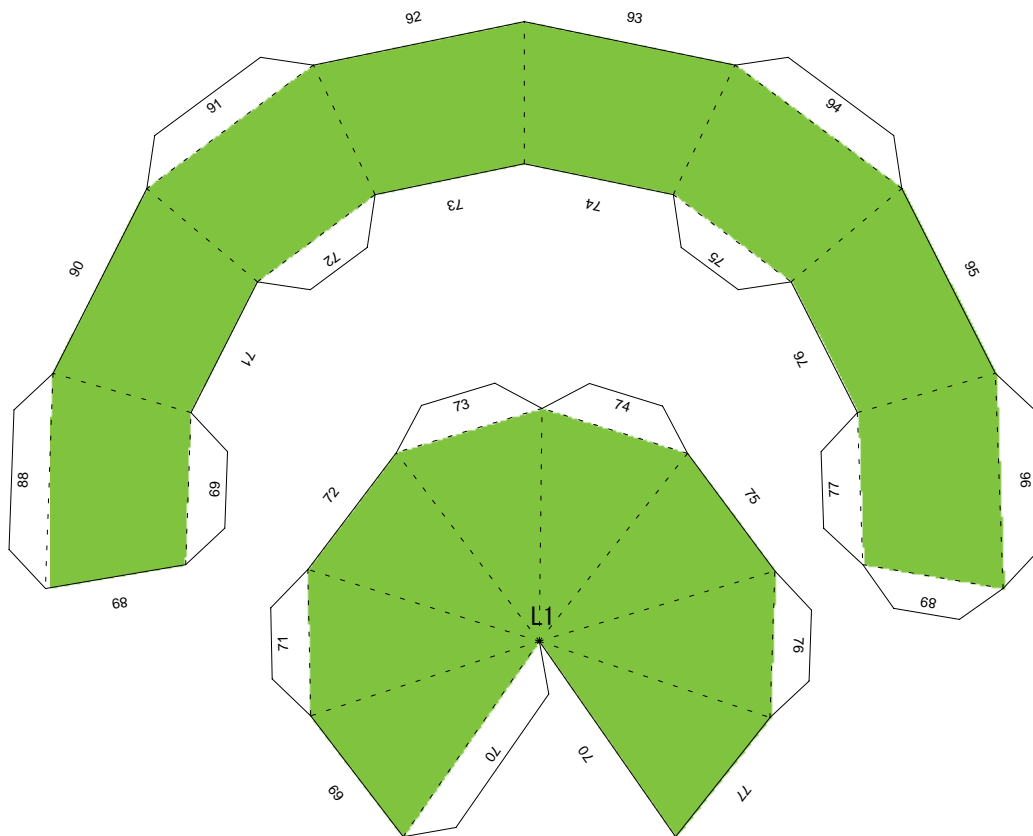
こちらが前です。接合線が後になります。



こちらが下です。



こちらが前です。接合線が後になります。



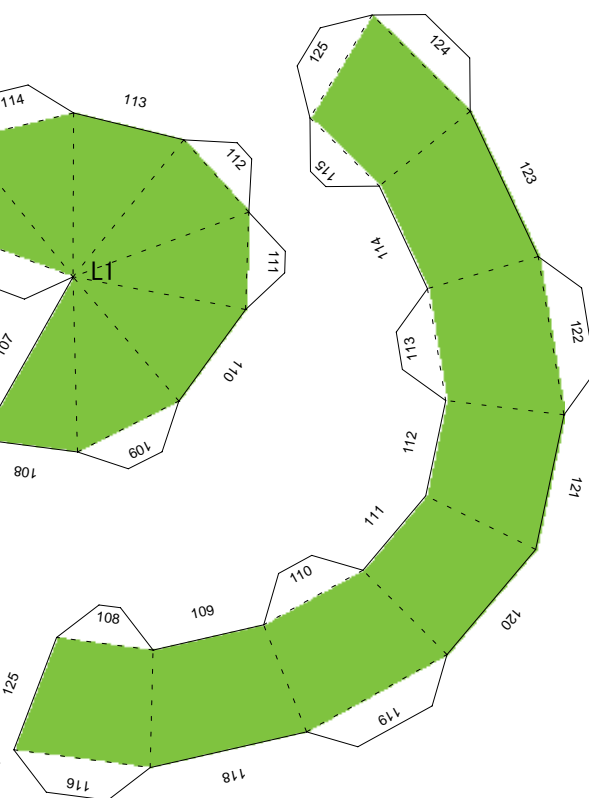
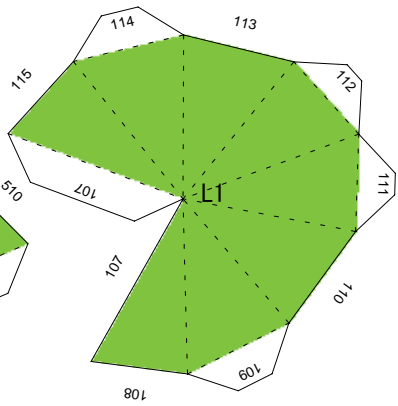
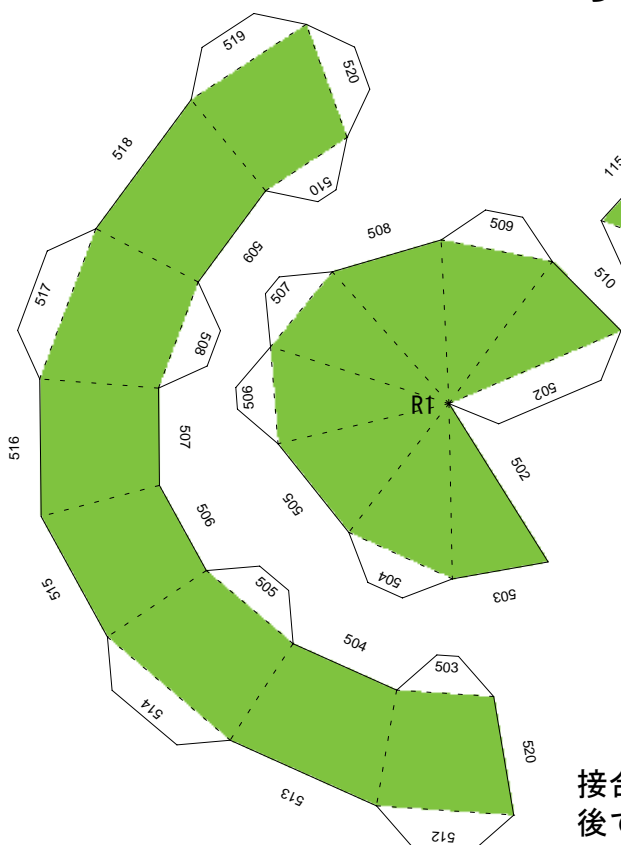
こちらが下です。

右肩～肘

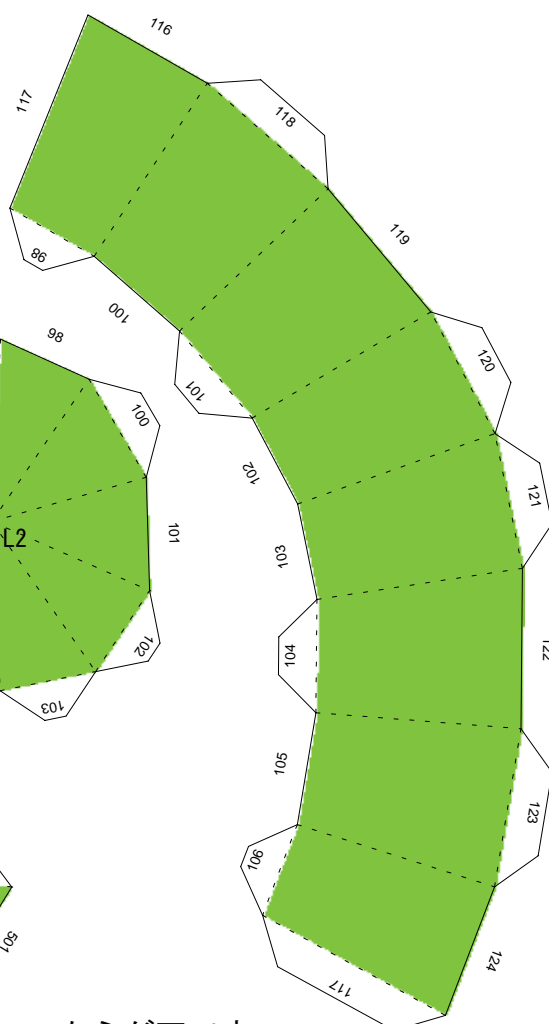
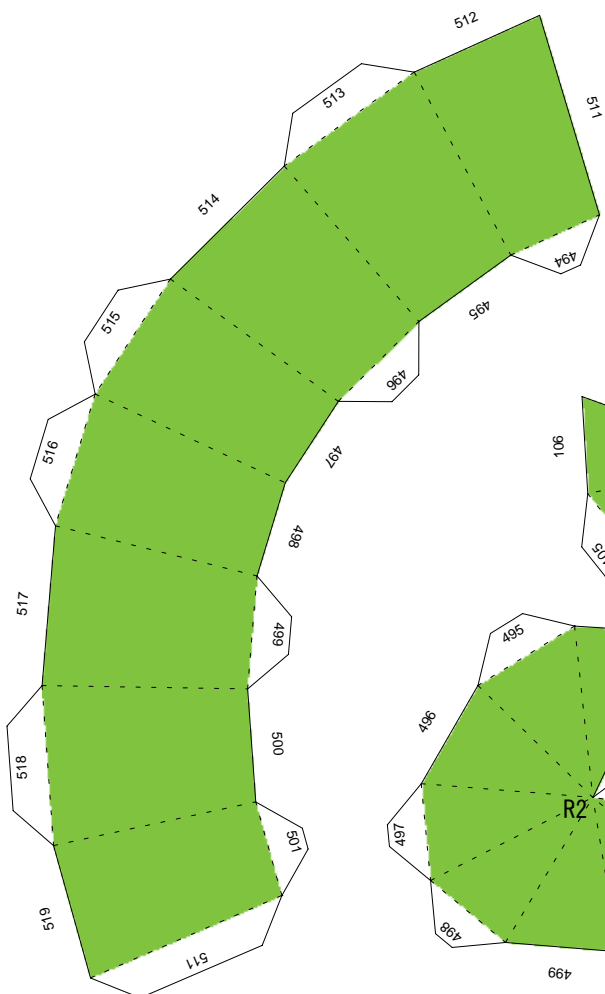
ロボット6/22

左肩～肘

こちらが上です。



接合線が後です。



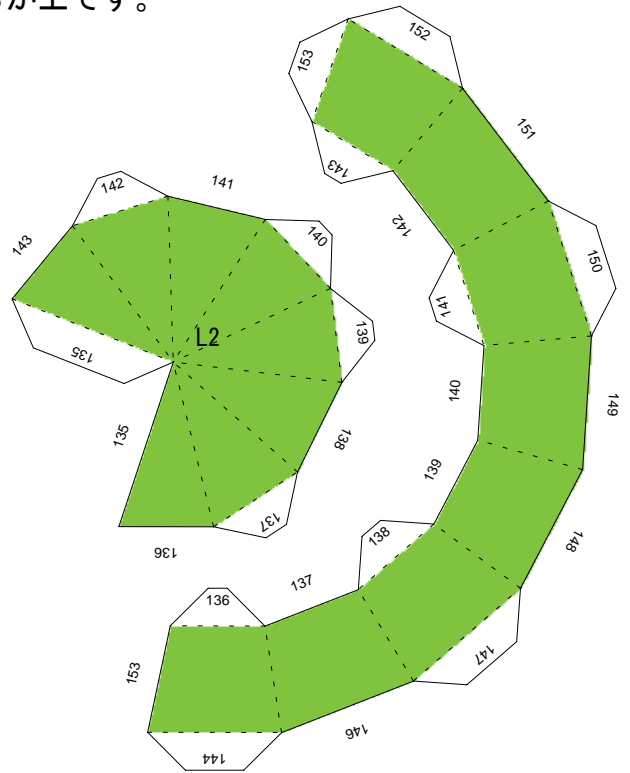
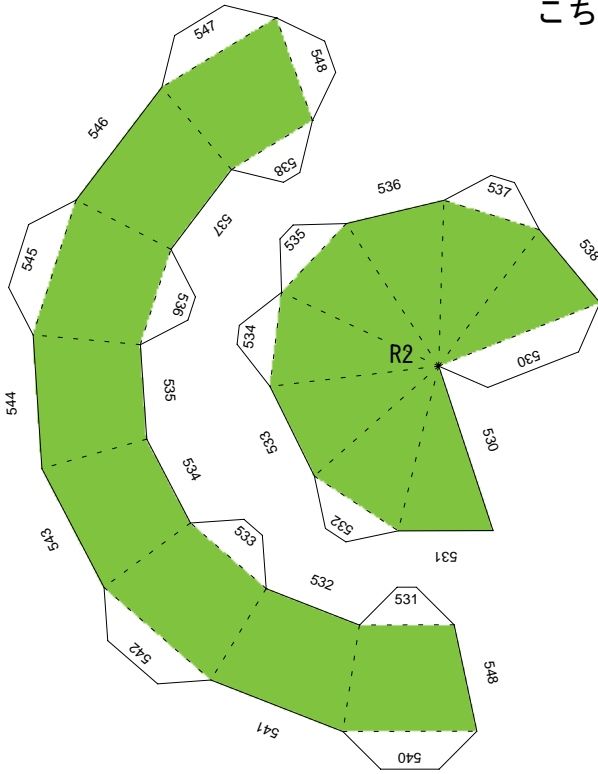
こちらが下です。

右肘～手首

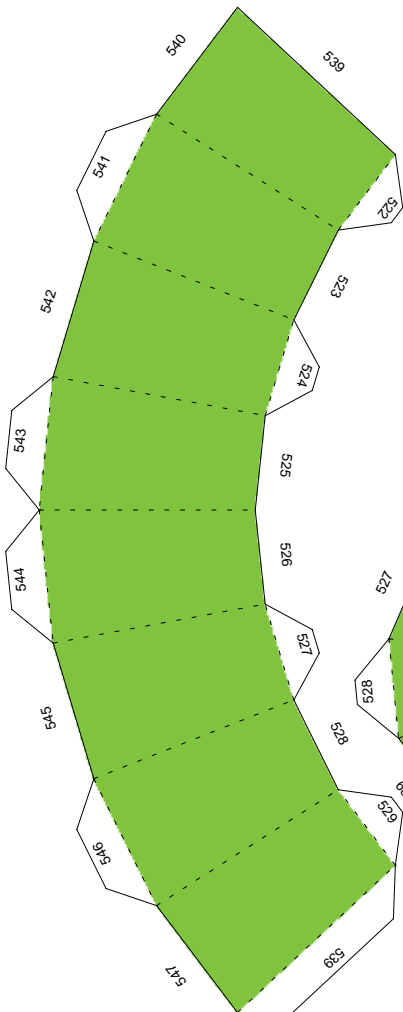
ロボット7/22

左肘～手首

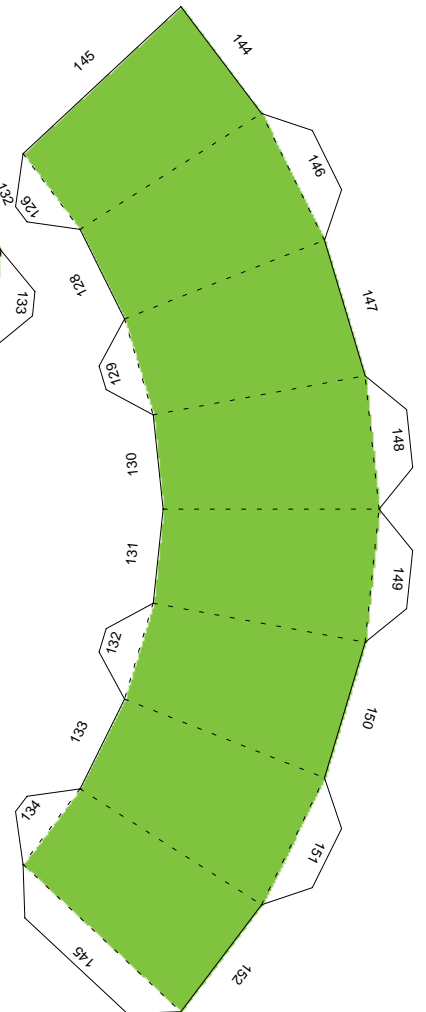
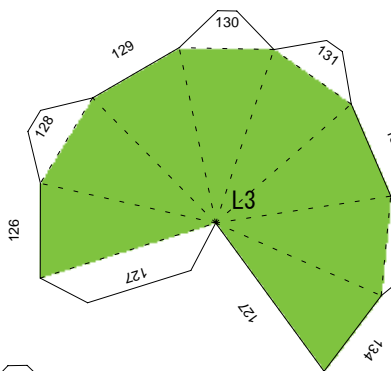
こちらが上です。



接合線が後です。



こちらが下です。





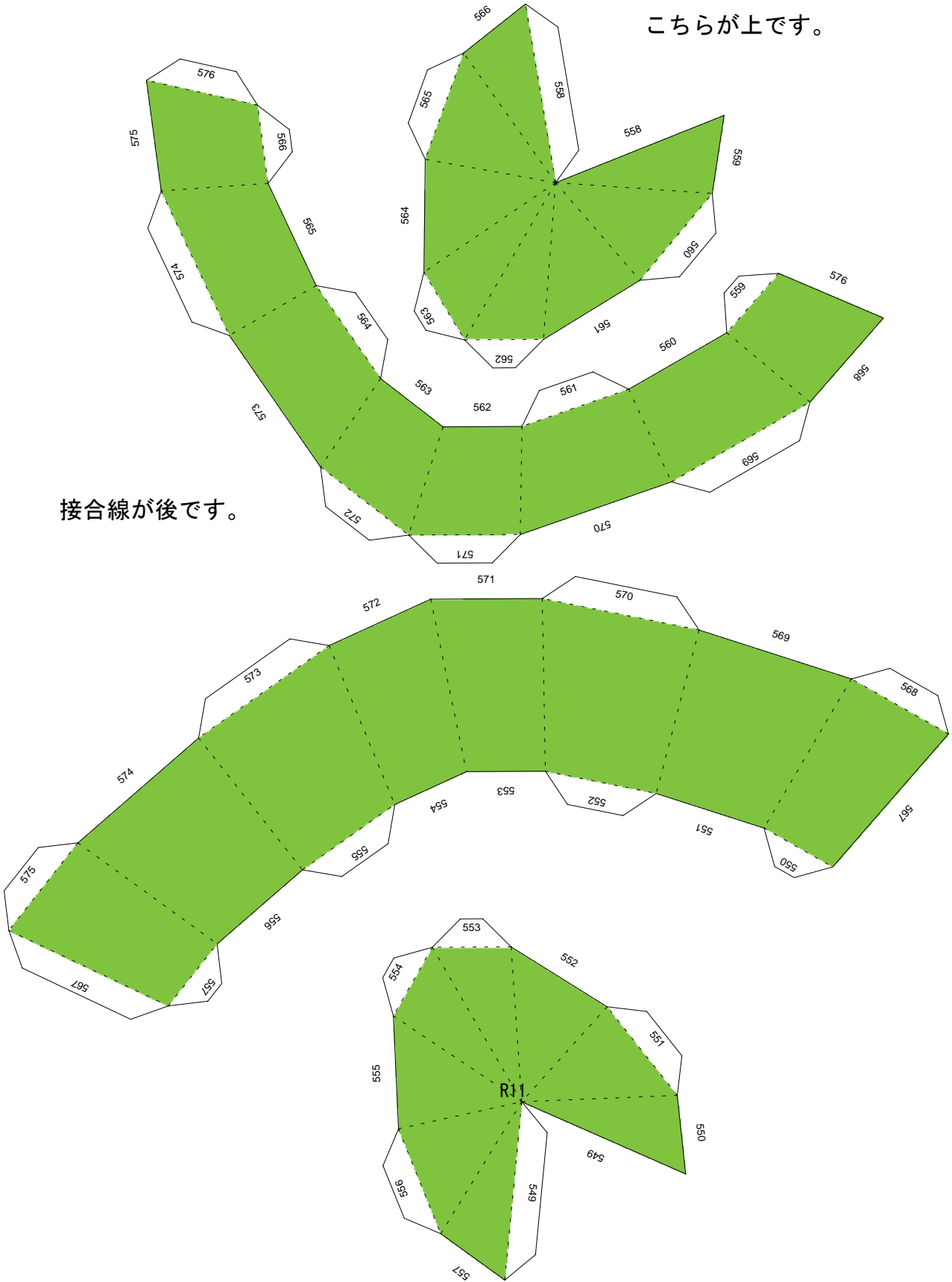


ロボット9/22

右太股

こちらが上です。

接合線が後です。

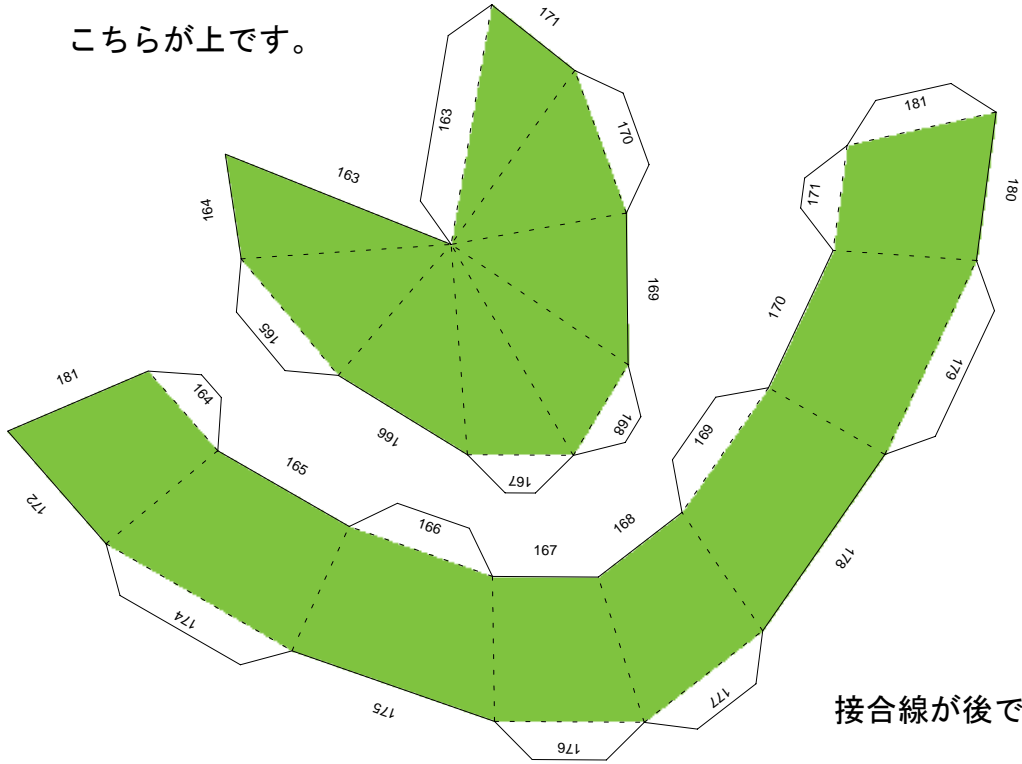


こちらが下です。

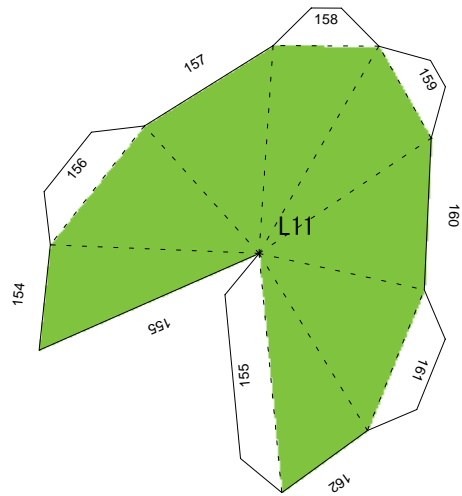
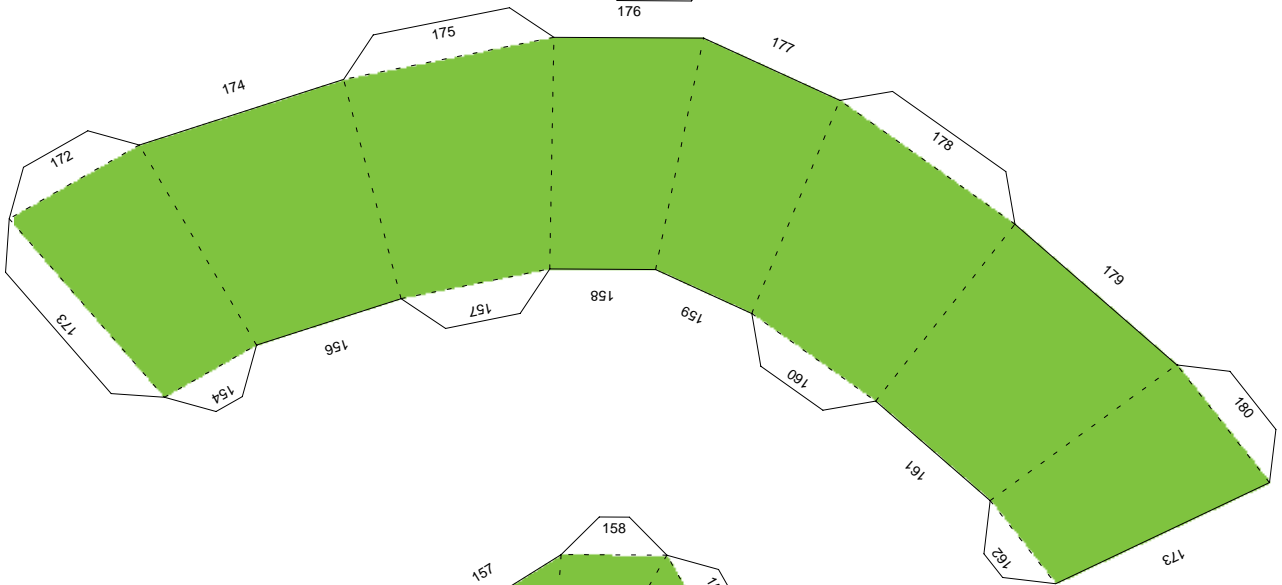
ロボット10/22

左太股

こちらが上です。



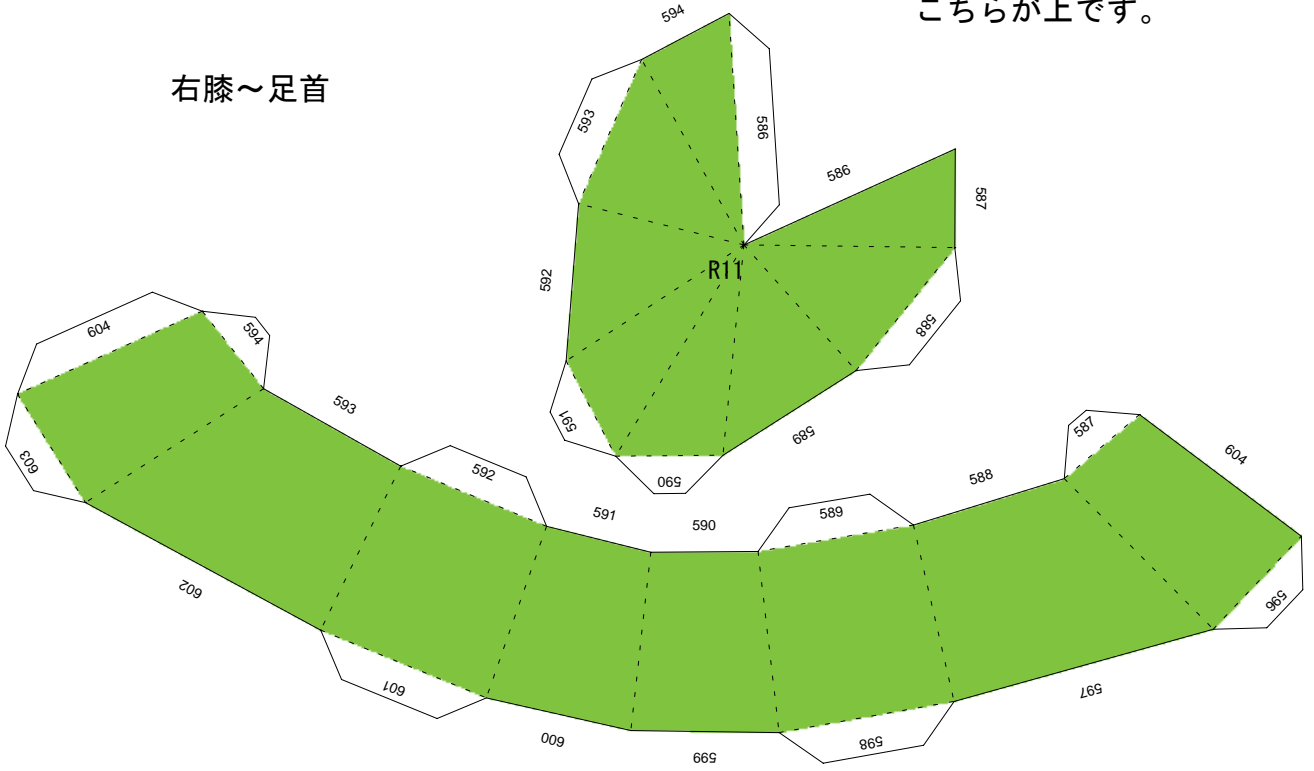
接合線が後です。



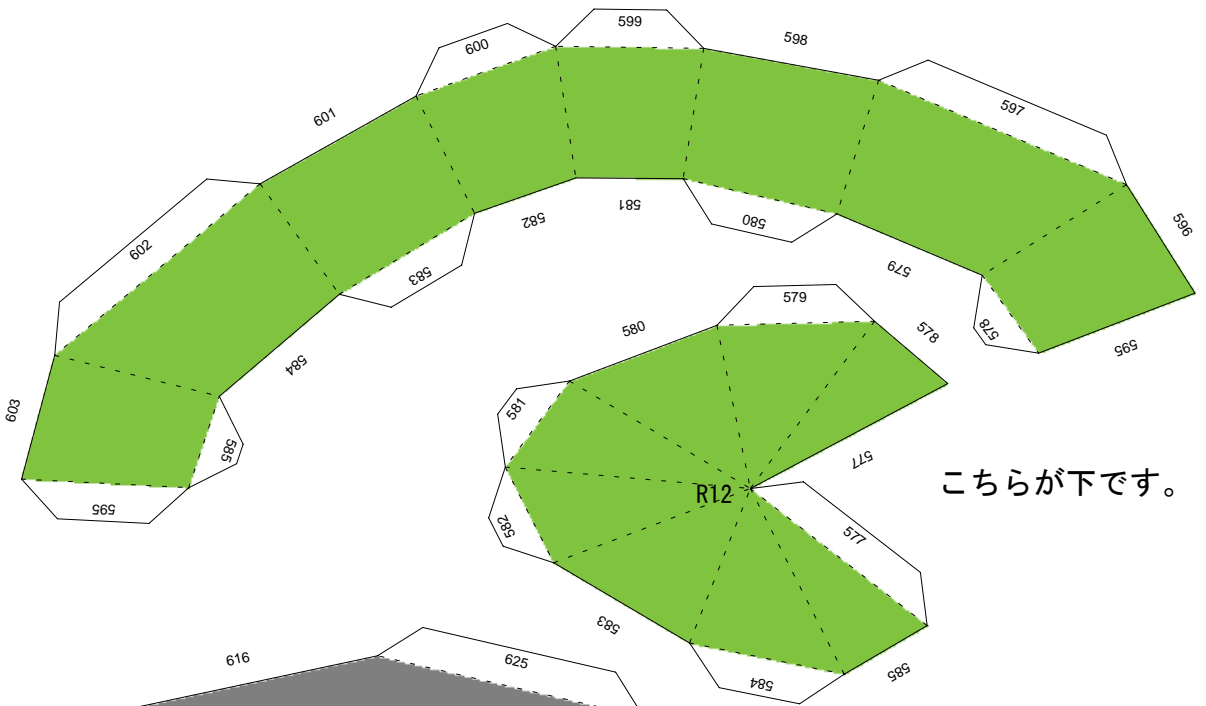
こちらが下です。

こちらが上です。

右膝～足首

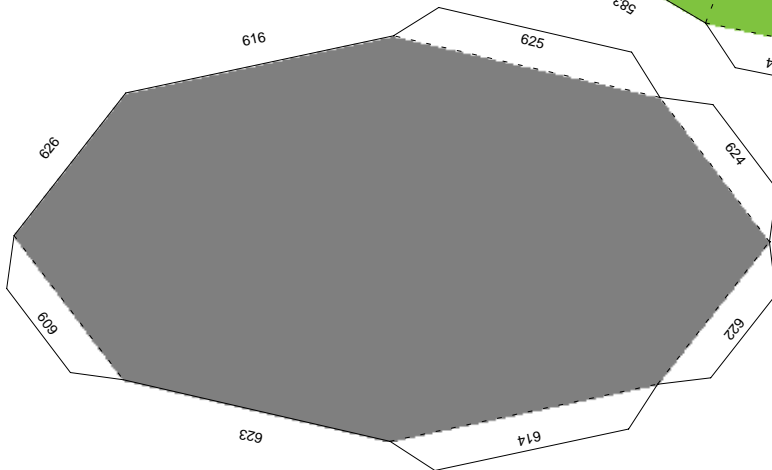


接合線が後です。



こちらが下です。

後

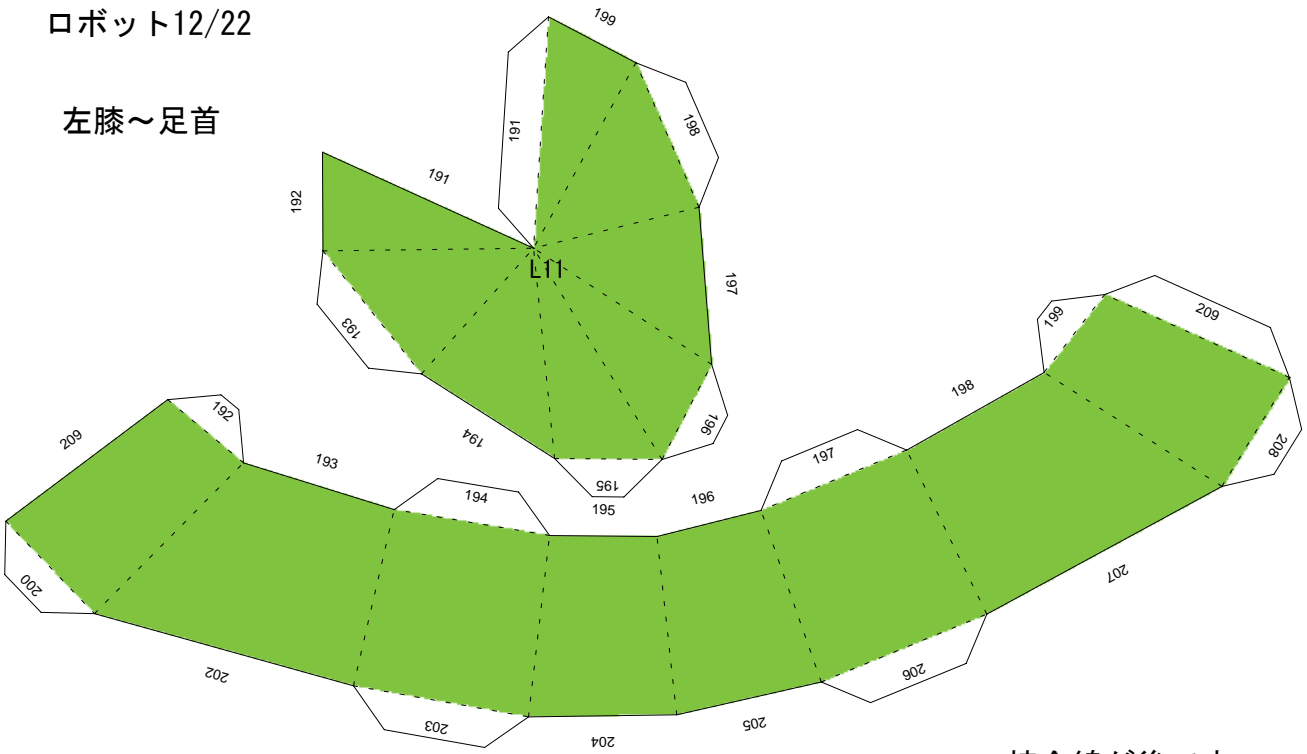


←右足裏

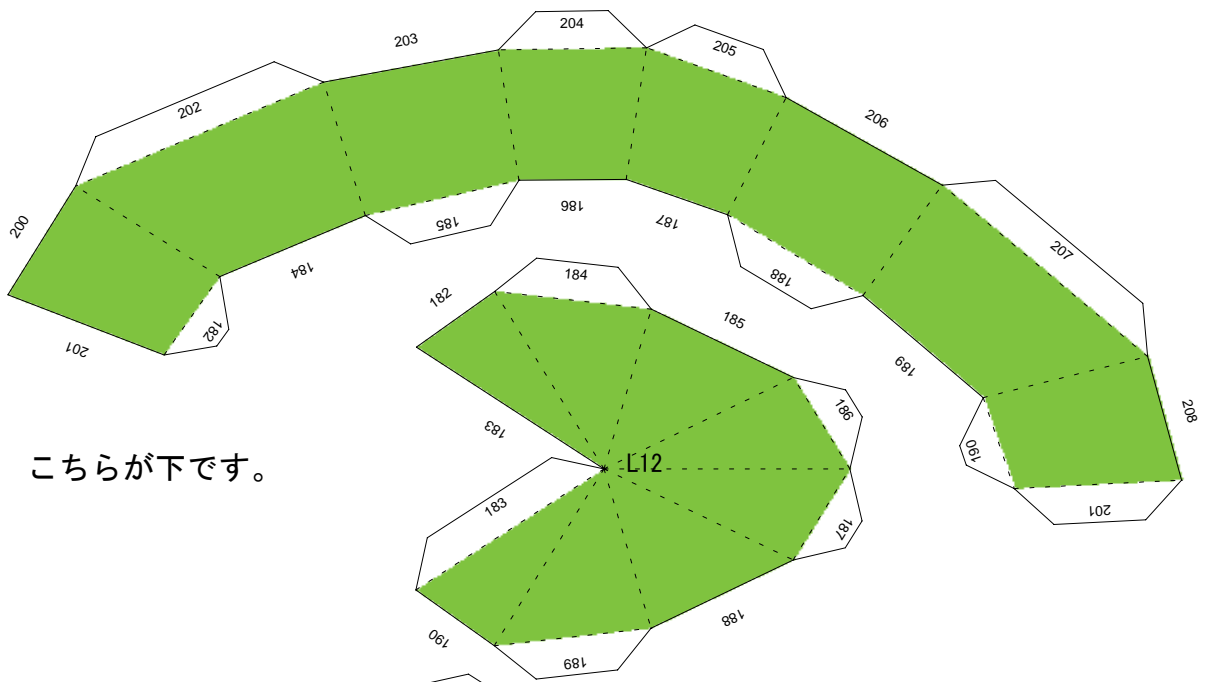
前

ロボット12/22

左膝~足首



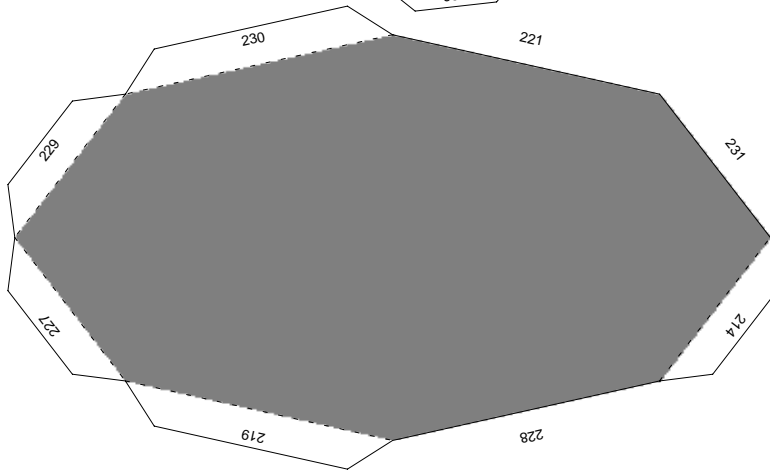
接合線が後です。



こちらが下です。

左足裏→

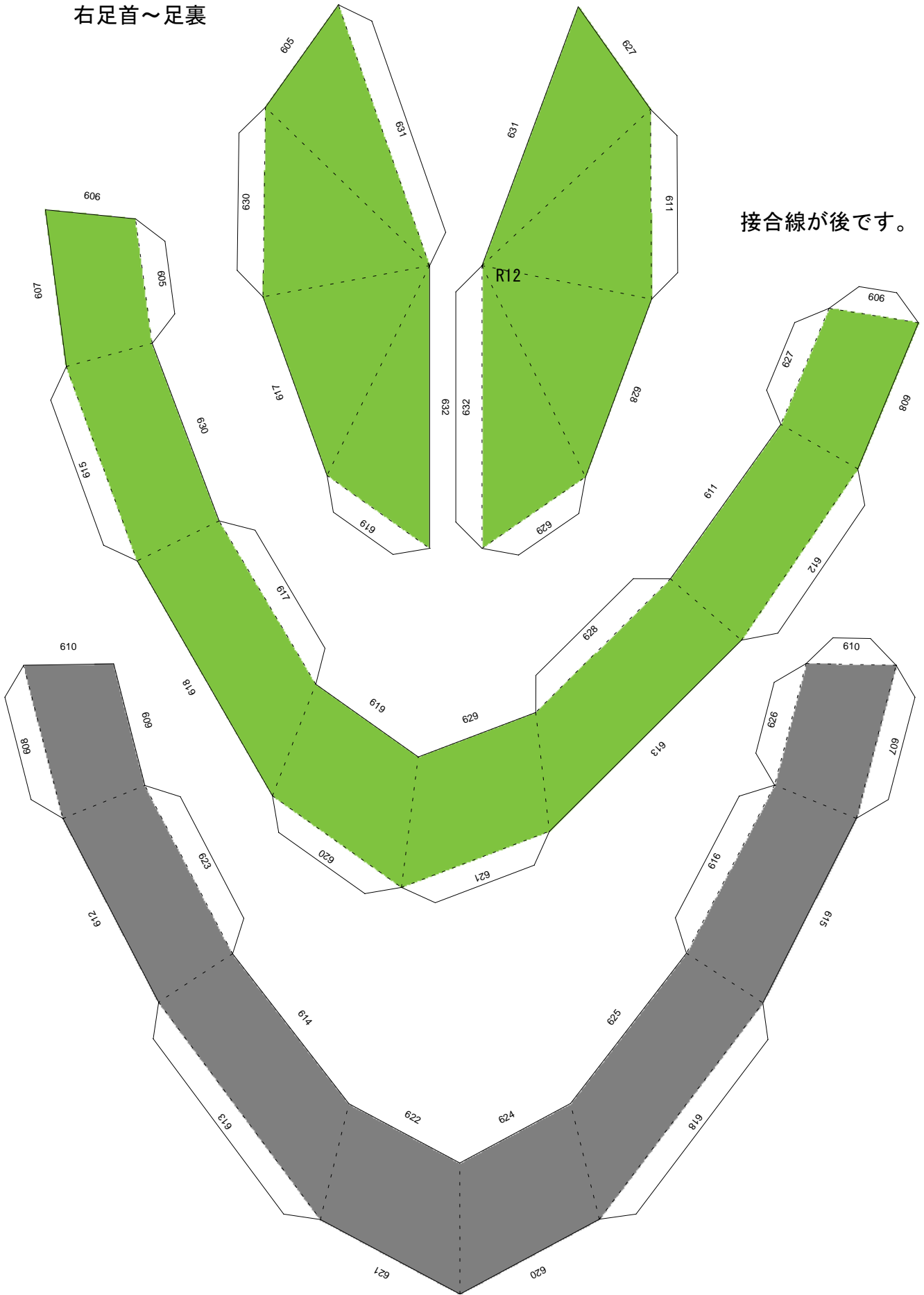
前



後

右足首～足裏

接合線が後です。

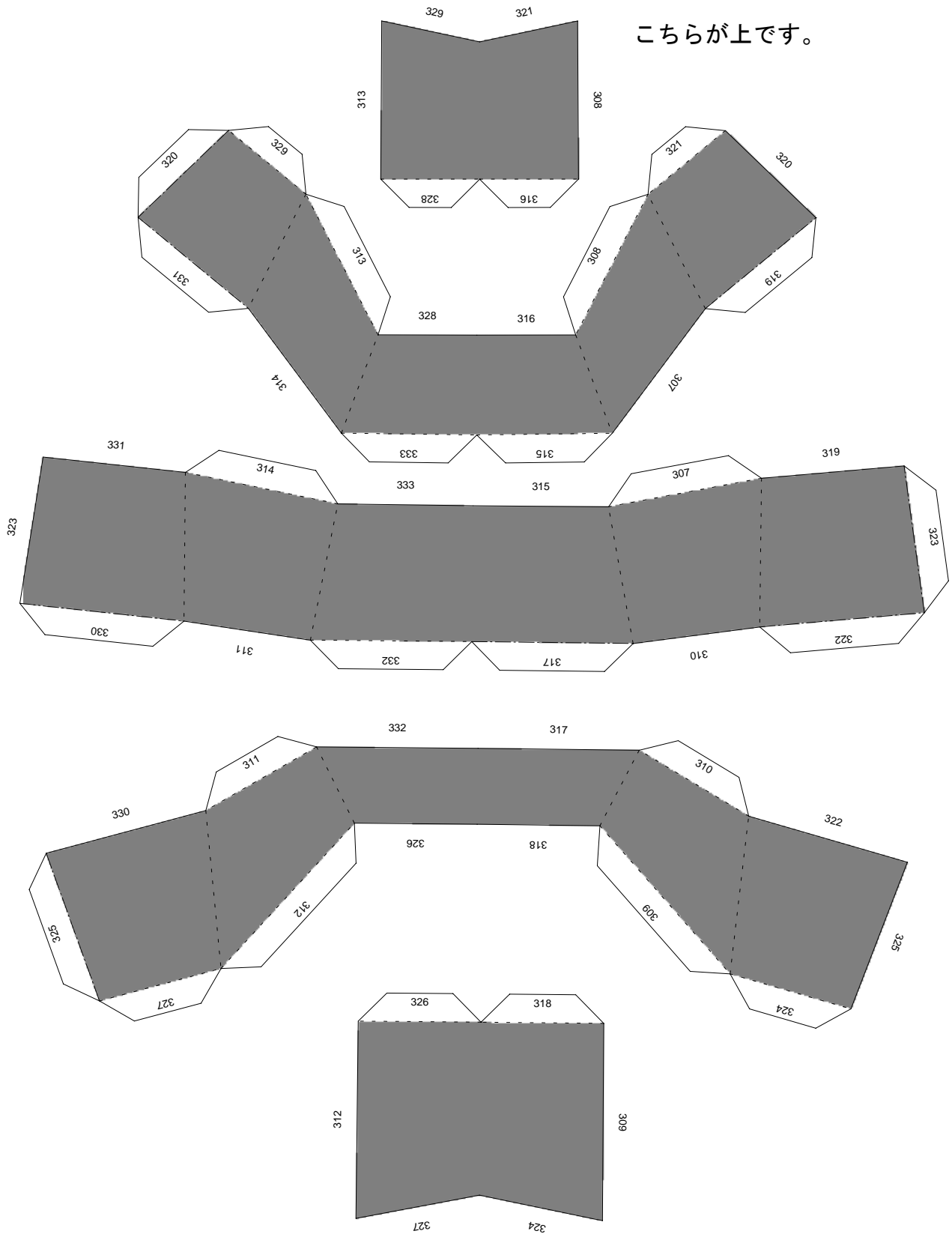


左足首～足裏

接合線が後です。



こちらが上です。



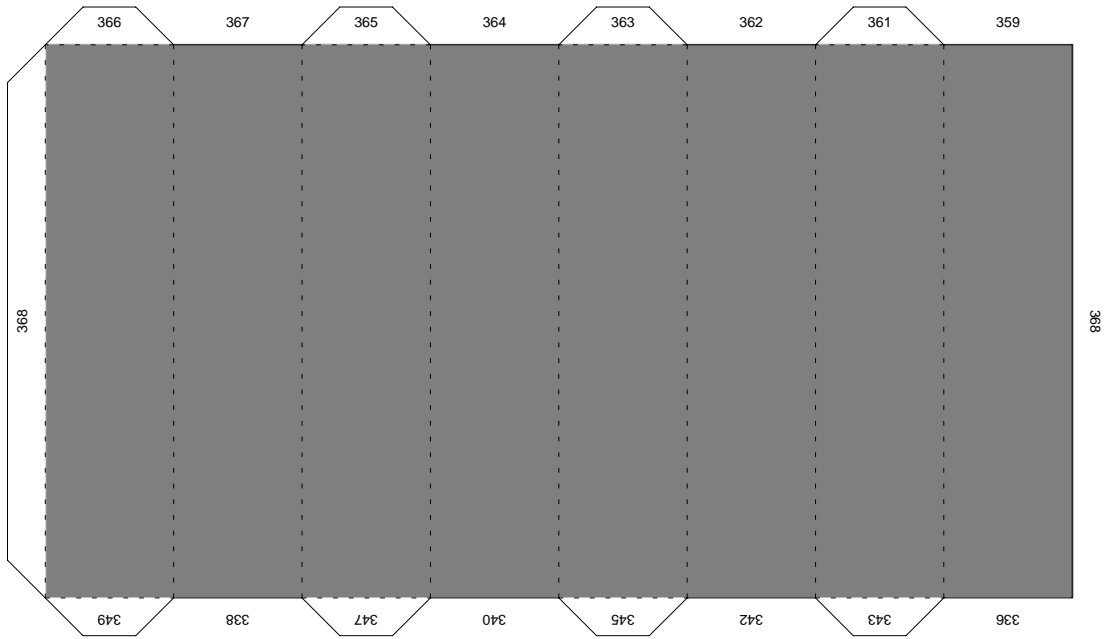
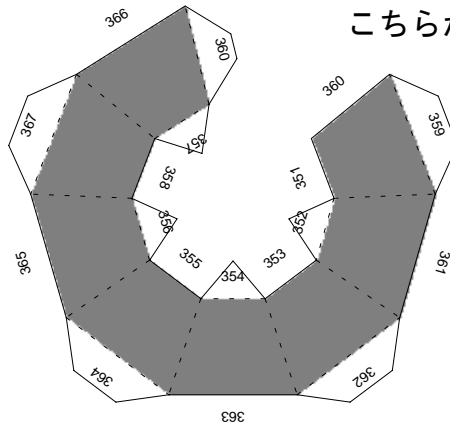
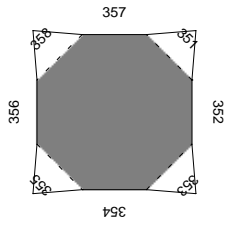
展開図の作成には多摩ソフトウェアの「ペパクラデザイナー」というソフトウェアを利用しました。

ロボット16/22

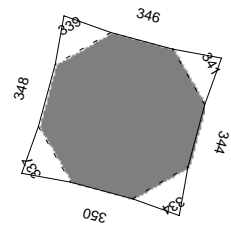
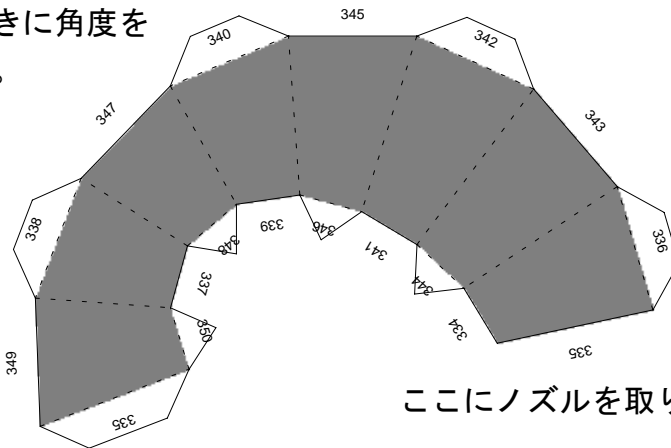
左推進ロケット

バッグパックに貼付けてください。

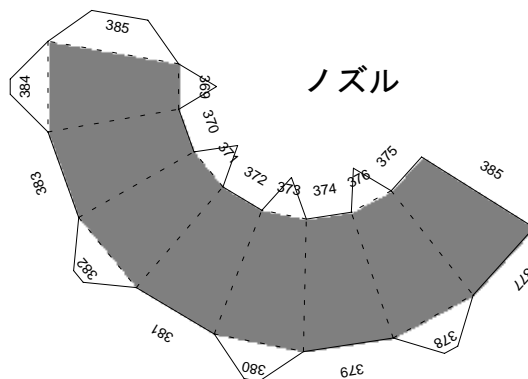
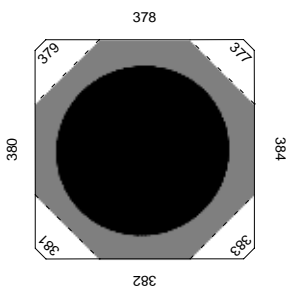
こちらが上です。



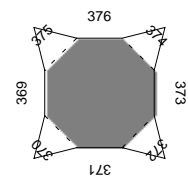
ノズルは少々外向きに角度をつけて固定します。



ここにノズルを取り付けます。↑



ノズル



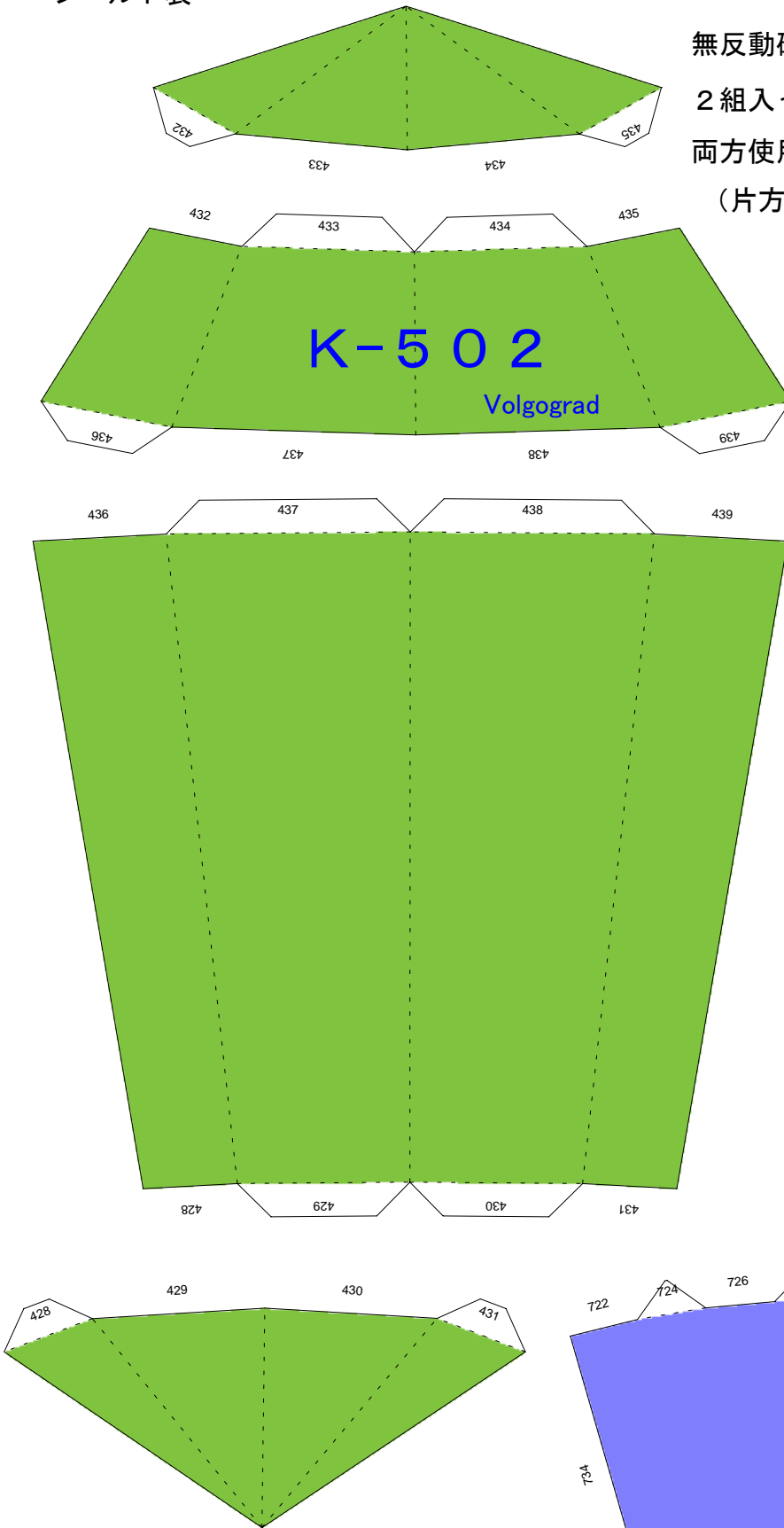




ロボット18/22

こちらが上です。

シールド表



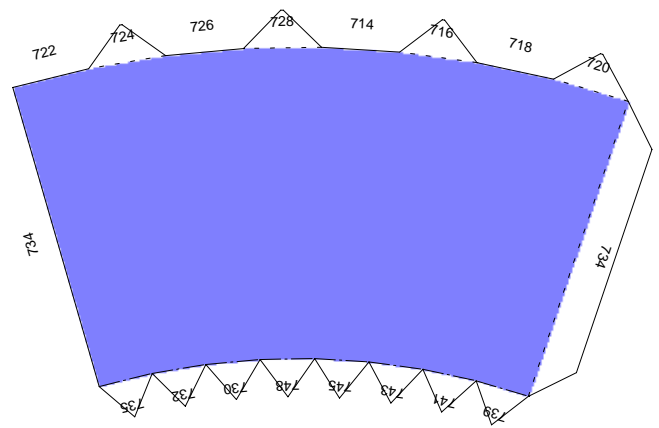
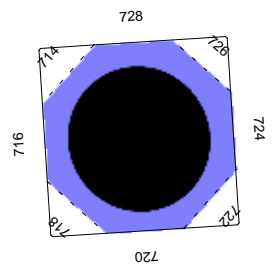
無反動砲関係のパーツは

2組入っています。

両方使用しても良いでしょう。

(片方で充分とは思いますが。)

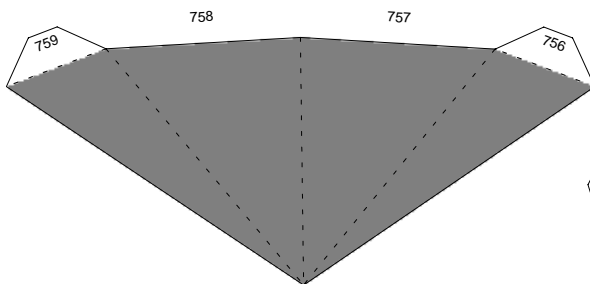
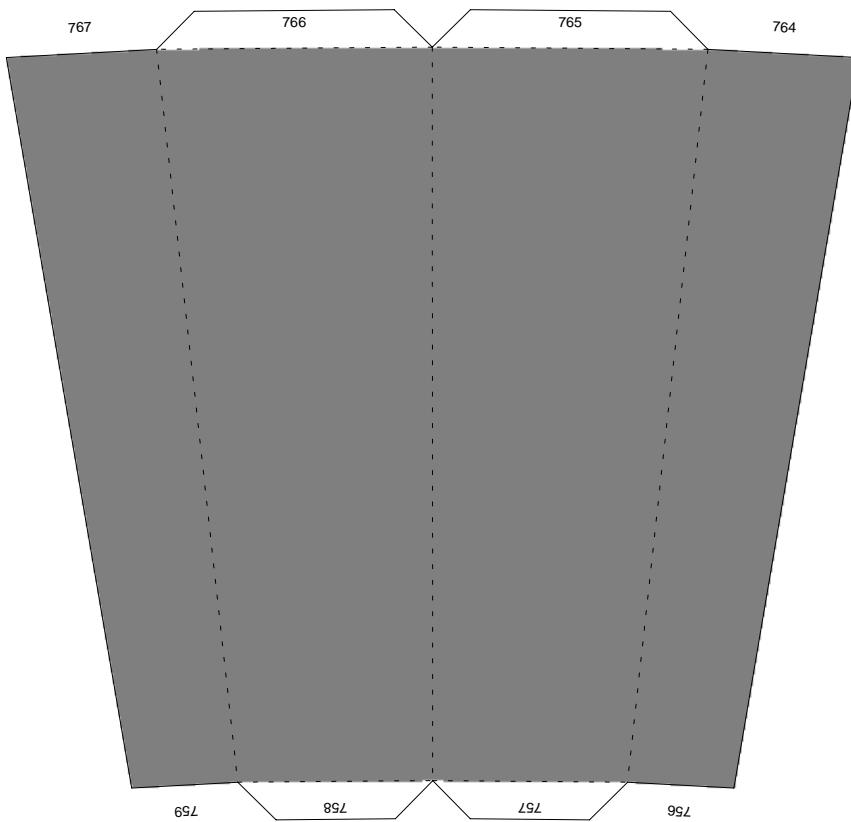
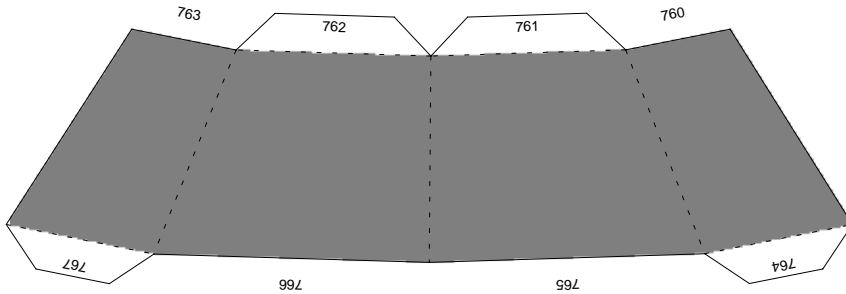
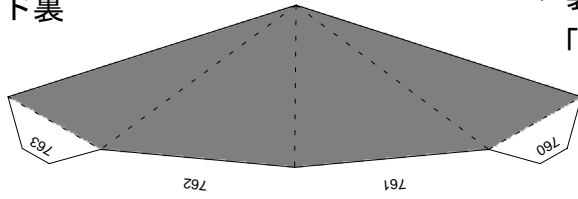
無反動砲  
排気口



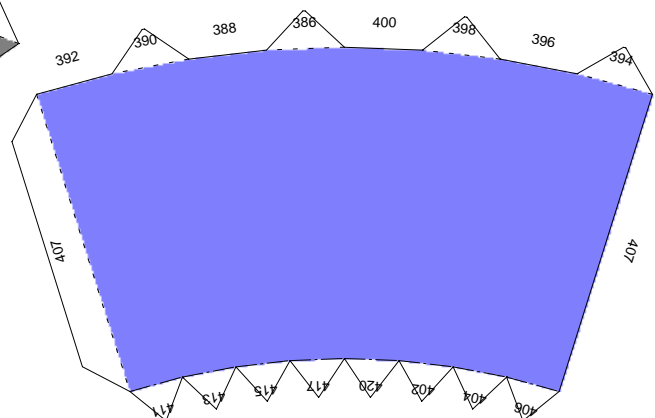
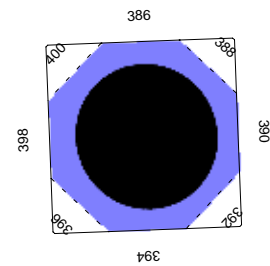
ロボット19/22

シールド裏

←裏面なので、山折線を「谷折」で作成し  
「シールド表」の裏に貼付けてください。



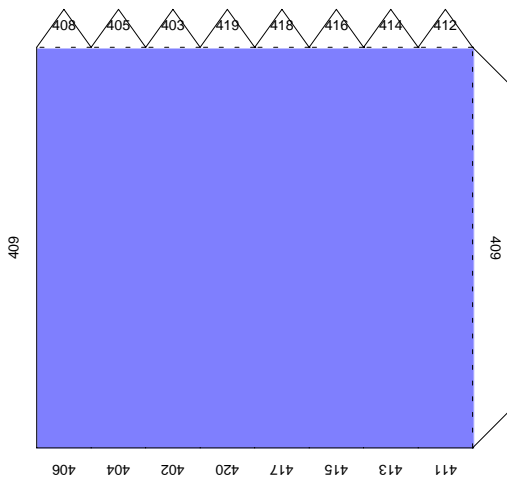
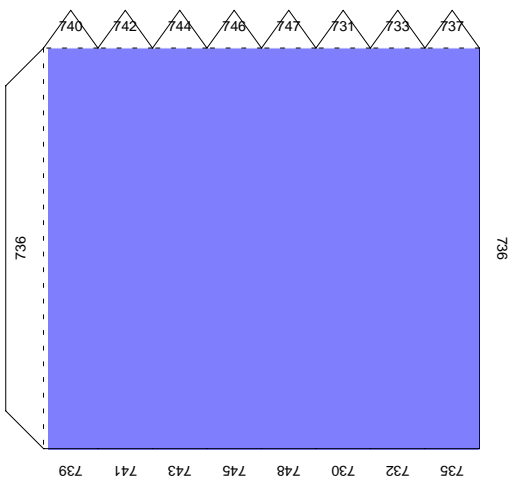
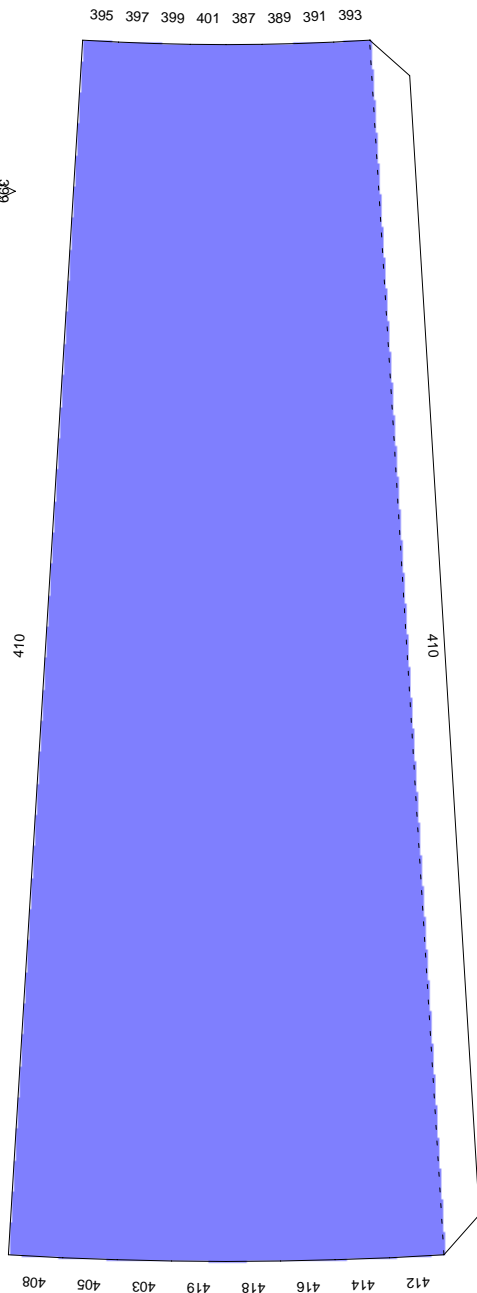
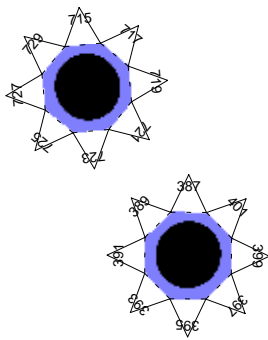
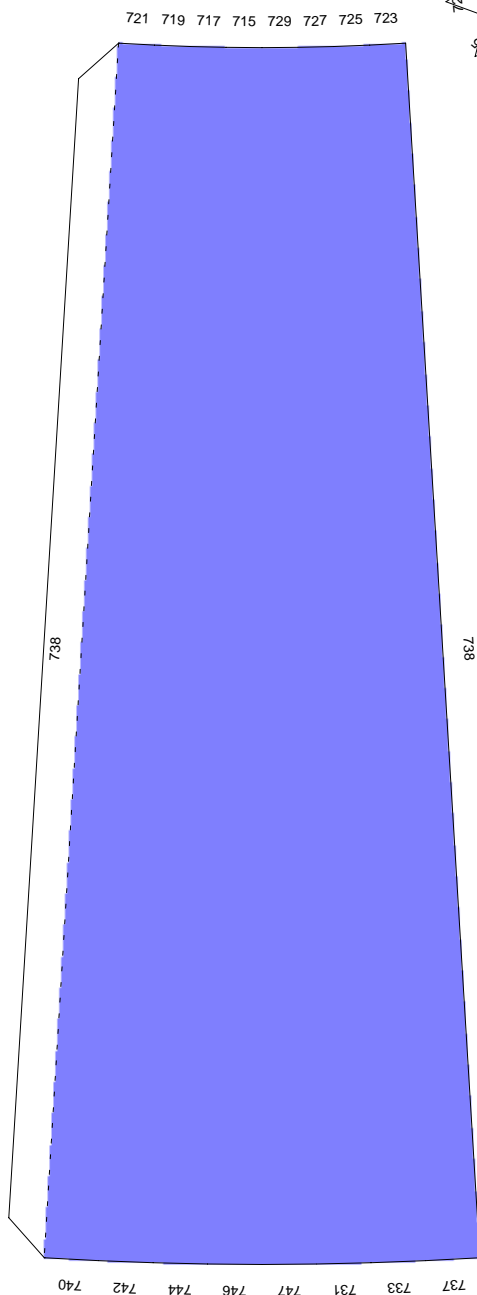
無反動砲  
排気口



ロボット20/22

無反動砲砲身

砲口



ロボット21/22

無反動砲スコープ

