

Macross digital mission $f-x$
1／60 scale VF－4G
LIGHTNING III
1／60 完全変形VF－4GライトニングIII取扱説明書

## line up

01 もくじ
line up
02 セット内容
Item and PartsList
03 変形前の準備［ファイターモード］
Preparation FIGHTER mode
04 変形説明［ファイターモードからガウォークモード］
Transformation FIGHTER mode to GERWALK mode
12 変形説明［ ガウォークモードからバトロイドモード］ Transformation GERWALK mode to BATTROID mode

22 ギミックとオプションパーッ及び戻し変形ポイント Gimmick，Accessories，and Tips for Reverse

VF－4Gはデザイン的な特徴から，変形中や変形後に鋭利な突出筒所が現れます。 つきましては怪我や破損の可能性がございますので，作業中は他の部位との接触には十分 に注意してお取り扱い下さい。

本取扱説明書で使用されている画像は，開発中のサンブルを使用していますので，一部の形状や色などが実際の商品と異なる場合がありますが，変形過程に支障はございません。

## －注意（ちゅうい）

取り扱う前に必ずお読み下さい。


- 対象年牏未満のお子様には絶対に与えないでください。
- 小さな部品も含まれていますので，お子様が誤って口の中に入れ ないように注意してください。窒息などの危険があります。尖った部分や鋭い部分がありますので，取り扱いにはご注意ください。 また，尖った部分などを人には決して向けないようにしてください。思わぬケガをするおそれがあります。
- ぶつけたり，振り回すなどの乱暴なお取り圾し
- 可動部分などに指などをはさまれないようにご注意ください。


## 《使用上の注意》

－本商品は変形機横上多数のパーツにより構成されており，テリ ケートに仕上がっております。過度な力を加えたり，落としたり すると破損のおそれがありますので，十分にこ注意ください。
－細かいパーツ等取り出しにくい場合は，無理な力を加えずに細 い棒（ビンセットなど）を使用して丁罗䑄に取り出してください。
－バーツの合わせ及び可動部分がゆるんだ場合は，ドライハー一等 でネジを回して調整してください。またその際，ネジの締めすぎ にはご注意ください。
－可動部分などを無理に䡃かすと塗装がはがれるおそれがありま すのでご注意ください。
－ハサミ，ビンセット，ドライハーー等のエ具を使用する際は，あらか じめそれそれの工具にある注意事項をご確認ください。

## Item and PartsList



A VF－4G 本体
B コクピット用パイロットフィギュア

C インテイクシャッターパーツ
※本体に装備した状態で相包されています。
D 差替え用可動手首パーツ
E マクロス
ディスプレイスタンド用アタッチメント
（ファイター\＆ガウォーク用）

F マクロス
ディスプレイスタンド用アタッチメント
（バトロイド用）
他 取扱説明書，マーキングステッカー
※マーキングステッカーはお好みの位置に お貼りください。

## Preparation

変形前の準備1：カナード位置
カナードは根元を軸に上下に可動します。輸送時の揺れなどに より角度がズレている場合があります。ファイター時の定位置は図の様になりますので，ブリスターから本体を取り出した際に調整して下さい。


## 変形前の準備2：尾翼の位置

カナードと同様，機体上面後方にある尾翼の角度を，図の位置 に調整してください。尾翼は根元を軸に内側へ倒せます。樽造上，根元のジョイントパーツより取り外しが可能ですが，部品を紛失しない様ご注意下さい。


変形前の準備3：ベントラルフィンの位置
カナードや尾翼と併せて，機体下面後方にあるペントラルフィン の角度を，図の位置に調整してください。ベントラルフィンは根元を軸に上下に可動します。

変形前の準備 4：ファイター形態の完成
変形前のファイター形態の完成です。


Fightermode $\rightarrow>$ Gerwalkmode

## 01，太ももカバーの展開

機体本体底面にある点線箇所で示す太ももカバーを開きます。 ※左右を行います。


## 02，脚部の展開 1

朋部内側を外側に倒すように上げ，点線で囲った筒所のロッ クを外します。
※小窓はロックの位囬。
※左右を行います。


## 03，脚部の展開 2

主翼を下方に軽くたわませなから，主翼根元にある突起を脚部側面にある溝から外します。脚部と他の部位が接触しないよう に注意して行ってください。キズや塗装剥がれの原因になりま す。
※左右を行います。


## 04 ，脚部の展開3

脚部が太ももカバーに当たらない程度に太ももを上げながら，太ももと脚部を繋ぐ点線で囲った可動部分を軸に，脚部を外側に倒します。他の部位との接触に注意して行ってください。 キズや塗装剥がれの原因になります。
※左右を行います。


Fightermode $\gg$ Gerwalkmode


Fightermode $\gg$ Gerwalkmode
09 ，ヒザの変形 1
脚部内の点線で囲った可動箇所（小窓参照）を軸に，図の位置に起します。
※左右を行います。


10，ヒザの変形 2
太もも側の点線で囲った可動箇所（小窓参照）を軸に，図の位置に脚部を移動します。
※左右を行います。


## 11，ヒザの変形 3

脚部内の点線で囲った可動箇所（小窓参照）を軸に，図の位置に起します。
※左右を行います。


## 12，ヒザの変形 4

太ももを固定しながら，脚部を引き伸ばします。
※小窓は伸ばす前の状態。
※左右を行います。


Fightermode $\rightarrow$ Gerwalkmode

## 13，ヒザの変形5（補足）

脚部を引き伸ばす際の可動筒所は，脚内部にあるヒサ関節ス ライドパーツになります。図は引き伸ばした際のヒザ関節スライド パーツの位置です。
※小窓は伸ばす前の状態。
※左右を行います。


## 14，ヒザの変形 6

ヒザの2重関節を軸に膝から下の脚部を前方に移動します。 ※小窓の点線で囲った箇所が，可動させる関節です。
※左右を行います。


15，足の引き出し
足を矢印方向に引き出します。
※小窓は引き出す前の状態。
※左右を行います。


## 16 ，足の展開

つま先とかかと部分を，矢印方向に開きます。
※左右を行います。


小窓の○で囲った突起にツメを引掛ける様にして矢印方向へ スライドさせ，シャッターパーツを引き出します。
※左右を行います。


18，腕アーマーの展開 1
小窓にある双胴の点線で囲った腕アーマーを下面から押し上 げ，裏側にある○で囲った 2 か所のフックを外します。
押し上げた状態のまま【19】へ進みます。
※左右を行います。


## 19，腕の展開1

腕アーマーを前方へ引き伸ばし，腕に収納しているヒジブロック をスライドさせ，ヒジを伸ばします。
※小窓は引き出す前の状態。


## 20 ，腕の展開2

小窓にある○で囲った可動を軸に，図の様に腕アーマーを起し， ヒジ関節を折り曲げます。


Fightermode $\mapsto$ Gerwalkmode


## 22，腕の展開4

二の腕にある○で囲った回転可動部分を軸に，腕の向きを前方へ移動させます。
※左右を行います。

## 23，腕の展開 5

本体と腕をつなぐ肩ジョイントパーツの角度を，図の位置に移動します。
※左右を行います。

24，腕の展開6
时関節を伸ばします。
※左右を行います。


Fightermode $\longmapsto$ Gerwalkmode

## 25 ，腕アーマーの変形

図の矢印で示したヒジロックを押し込み，前腕を起します。 ※小窓は前腕を起こした状態。
※左右を行います。


26，手首の展開 1
小窓にある点線で囲った手首カバーを開きます。尚，手首カバ
一を開く際は，【19】の肘ブロックを引き出していないと開きま せんので，ご注意ください。
※左右を行います。


27，手首の展開2
腕の中にある手首を矢印方向に回転させなから，図の位置に移動します。続けて手首カパーを小窓の様に閉じてください。
※小窓は変形後の状態。
※左右を行います。


28，肩襄カバーパネルの展開

双胴後方（肩アーマー）底面にあるカバーパネルを下げます。 ※左右を行います。


Fightermode $\rightarrow$ Gerwalkmode
29，ノズルプレートの変形
双胴後方（肩アーマー）のバーニヤノス゚ル下にあるプレートを下 げます。
※左右を行います。


30 ，肩前部カパーパネルの展開 1
双胴前方にある肩前部カパーパネルを，図の様に降ろします。尚，カバーパネルにロック等は有りませんので，図を参照に調整して下さい。
※小窓はカパーパーツ展開前 の状態。
※左右を行います。


31，肩前部カバーパネルの展開2
手前にある肩前部カバーパネルを，図の様に降ろします。 ※左右を行います。


32 ，ガウォーク形態の完成です！
腕や脚の角度等を嗍整して，ガウォーク形態の完成です。


Gerwalkmode $\gg$ Battroidmode


Gerwalkmode $ヤ$ Battroidmode
05 ，ブレードアンテナの展開
機首底面にある点線で囲ったブレードアンテナ部分を移動しま す。


06 ，ノーズの変形1
ノーズ部分を矢印方向へ引き伸ばします。

07 ，ノーズの変形 2
○で囲った部分を軸に，ノーズを図の位置に起します。


## 08 ，ノーズの変形 3

図の○で囲った回転軸を使い，ノーズを小窓の位置に移動し ます。
※小窓は移動した状態。


## Gerwalkmode $\rightarrow$ Battroidmode

09 ，キャノピーの展開 1
図の様にキャノピーを矢印方向へ押し达み，キャノピーを機首 に収納ます。
※小窓は押し込む前。


10，キャノピーの展開2（補足）
キャノピーを機首方向へ押し込むと，連動して前脚ランディング ギアコンテナが突出します。キャノピーを押し込む際には，前脚 ランディングギア付近を抑えないでください。


11，ノーズの固定 1
ノーズを少し持ち上げながら小窓にあるノーズ底面のスリットに， ブレードアンテナを前方に回転させて差し込みます。


12，ノーズの固定2
ノーズの根元の可動部分を機首側に再度移動させながら，ノ
ーズのスリットに差し込んだブレードアンテナを図の位置まで差
し込みます。

Gerwalkmode $\rightarrow$ Batt
$\Gamma$

## 13，ノ－

ブレードアンテナを： ドアンテナパーツの

14 ，カナ
キャノピー後方の力
※左右を行います

15 ，機首
機首底面にあるミー
ごと左右にスライド
※左右を行います

16 ，底面
小窓にある○で囲
のセンターブロック
際は，点線部分の

## Gerwalkmode $\gg$ Battroidmode

## 13，ノーズの固定3（補足）

ブレードアンテナを差し込む際，併せて小窓で囲った溝にブレー ドアンテナパーツの裏面にある半円をはめる様にしてください。


14 ，カナードの変形
キャノピー後方のカナードを，機体下方にたたみます。
※左右を行います。

15，機首底ミサイルの展開

機首底面にあるミサイルパーツを，接続部分のジョイントパーツ
ごと左右にスライドさせます。
※左右を行います。


16，底面センターブロックの展開 1
小窓にある○で囲った機体底面にあるロックを，股関節付近 のセンターブロックを持ち上げる様にして外します。持ち上げる際は，点線部分の合わせ目を山なりに曲げながら行います。


## Gerwalkmode $\longmapsto$ Battroidmode

17，底面センターブロックの展開2（補足）
機体底面のセンターブロックを外す際は，股関節部分を引き出 した状態で指を入れ，○で示すセンターブロック側面を持ち上 げる様にして外します。脚部を引っばると破損の原因になりま すので，絶対に行わないでください。


18，底面センターブロックの展開 3
センターブロック全体を本体より外します。尚センターブロックは，機首，脚部を繋ぐ底面パーツ，本体とを繋ぐジョイント部分で構成されており，矢印で示す接続パーツで連結しています。


19，脚部を繋ぐ底面パーツの変形
小窓の点線で囲った左右のパネルを外側に回転させて，脚部 を繋ぐ底面パーツの裏側にたたみます。


20 ，胴体の変形 1
センターブロックの機首後方にある2重関節を，図の様にたた みます。


## 21，胴体の変形 2

センターブロックの脚部を繋ぐ底面パーツを，図の様に変形さ せます。

22，胴体の変形 3
センターブロックの脚部を繋ぐ底面パーツにある小窓で囲った箇所のノーズ接続ピンを起します。


## 23，胴体の変形 4

［221で起したノーズ接続ビンを，小窓のノーズ底面にある穴に差し込み，図の栏にします。


24 ，胴体の変形5（補足）
ノーズ接続ピンをノーズに差し込む際のブレードアンテナは，小
窓で示す脚部を尛ぐ底面パーツにあるスリットにはまる様に行 ってください。


## 25 ，頭部の展開1

機体本体上面にある点線で囲った頭部カバーを，図の様に開 きます。開く際はカバー左右にある溝にツメを引掛ける様にして開けてください。


26，頭部の展開2
機体本体底面にある首元カバーを矢印方向に押し，小窓の様 に機体上面から頭部を浮かします。


## 27，頭部の展開 3

機体上面に出た頭部を図の様に引き上げ，首元カバーを小窓 の様に移動させます。


28，頭部の展開4
頭部を斜め後方に下げ，図の樣に移動します。続けて頭部力 バーを小窓の様に閉じてください。


29 ，機首底ミサイルの移動
機首底ミサイルを接続ジョイントごと機首方向へ移動し，元の位置に戻します。


## 30 ，胸部の変形 1

機体上面部分を，後方から覆うように機首部分に被せます。
※小窓は被せた状態。


31，胸部の変形 2 （補足）
機体上面を被せる際は，小窓で示す機首裏面にある溝に，せ ンタープロックと本体を繋ぐパーツにある突起をはめる様に行 います。


## 32，胸部の変形3（補足）

機体上面を被せる際は【31】と併せて，小窓の囲った機首側面左右にある溝に，機体上面底面にある突起をはめる様に行 います。


33 ，ウィングボディの変形 1
小窓の点線で囲ったサブエアインテーク部分を引き出しながら下げます。
※左右を行います。


34 ，ウィングボディの変形 2
ボディ後方にあるラムウィングノズルを，後方に引き伸ばします。引き伸ばす䑺所は2つあります。
※左右を行います。

35 ，ウィングボディの変形 3
ボディ後方にある引き出したラムウィングノズルを，○で囲ったヒ ンジを軸に下げます。
※左右を行います。


尾翼を内側に倒し，図の位睍に移動させます。
※左右を行います。


Gerwalkmode $\rightarrow$ Battroidmode
37，主翼の変形
主翼を図の位置に下げます。
※左右を行います。


38 ，バトロイド形態の完成
各関節を調整して完成です。


Explanation of Gimmick


## Explanation of Gimmick



Explanation of Gimmick


## 13，半没式ミサイル箇所 2

双胴底面（脚部）に装備されている半没式ミサイルパーツは，左右各3発あり，突起と满ではまっています。着脱の際は矢印方向に行います。


14，半没式ミサイル箇所 3
機首底面に装備している半没式ミサイルは2発あり，付根のジョイントに ピンと溝ではまっています。着脱の際は矢印方向に行います。


15，前脚ランディングギアの展開1
機首底面にある右側の半没式ミサイルを外にスライドさせます。

16，前脚ランディングギアの展開2
前脚ランデイングキアの後方の盒を，矢印方向に開きます。


17，前脚ランディングギアの展開3
前脚ランディングギア後方の蓋のジョイントパーツを引き出します。


18，前脚ランディングギアの展開4
【14】でスライドしたシサイルパーツを杘します。この際に後方の蓋にぶ つかってしまう場合は，【17］の引き出しで開整してください。

Explanation of Gimmick


19，前脚ランディングギアの展開5
前䀷ランデイングキア前方の荟の軸を引き出すようにして，前方の荟を矢印方向に開きます。


20 ，前脚ランディングギアの展開 6
前脚ランディングキアの根元を軸に，回転させなから矢印方向に引き出 します。


22，主脚ランディングギアの展開2
双䃃底面にある主脚ランディングキア前方の蓋の帊を引き出すようにし て，前方の蒀を矢印方向に開きます。 ※左右を行います。


23，主脚ランディングギアの展開 3

主脚ランディングギアの根元を軸に，回転させながら矢印方向に引き出 します。
※左右を行います。


$$
24 \text {, ランディングギア展開時の }
$$

ランディングギアを展開た際，双胴底面後方にあるペントラルフィンが接地しない程度に，フィンを浮かします。 ※左右を行います。

Explanation of Gimmick


25，キャノピーの展開
キャノビーの後方にあるジョイントを引き上げてから，キャノビーを開きます。


26，パイロット搭乗


27，手首の収納について
手首の収納については，図の向きで収納してください。進う向きの場合 は，手首カバーが䦥まらなくなります。


28，胸部の外し方について
胴体（機首）とカナードを固定した状態で，胸部底面の○で囲った簡所 を押し上げる㥞に外します。


29，頭部の収納について1
本体にある頭部カパーを開け，頭部を図の位罝にはめ込みます。


30 ，頭部の収納について2
頭部のはめ具合を調整しなから，頭部カパーを閉じます。


31，頭部の収納について3
【30】の作業後，本体底面の状態。

32 ，頭部の収納について4
首関節の○で囲ったフックを，引掛ける様にして引っばります。


33，頭部の収納について5

[^0]

34，頭部の収納について6
表面の頭部部分を抑えなから，○で囲ったフックを押し込みます。


35，センターブロックの収納1
股関節後方の底面パーツを背面から杘し，センタープロック最後部を本体底面後方に，図の様に合わせます。


36 ，センターブロックの収納 2

[^1]Explanation of Gimmick


37，センターブロックの収納 3
本体底面にある○で囲ったフックに，センターブロックを押しはめます。尚，押しはめる際は，矢印で示す筒所を押し込んでください。


38 ，機首の戻し変形 1


39，機首の戻し変形 2
○で囲った筒所を軸に，図の位㯰に移動させます。


40 ，機首の戻し変形 3
前脚ランディングキア部分を機首側に押し込み，連動するキャノピーを押し上げます。


41，機首の戻し変形 4

[^2]

42，機首の戻し変形 5

[^3]
## マクロス公式ホームページ <br> www．macross．co．jp

## やまとホームベージ

www．yamato－toys．com

##  ．Not for children under 3 years．

※バッケージ等の写真と実際の商品は，
細部が多少異なる場合がございます。あらかじめこ了承下さい。

```
〈ゃまとカスタマーセンター〉
[インターネットでのお問い合わせ] [ FAXでのお問い合わせ]
http://www.yamato-toys.com/after/ FAX:03(3526)6085
```


## 瞃売元 株式会社やまと

〒101－0021 東京都千代田区外神田2－4－4 第一電波ビル8階 Yamato Co．，Ltd
Daiichi Denpa BIdg．，8F 2－4－4 Soto Kanda，
Chiyoda－ku，Tokyo，101－0021，JAPAN


[^0]:    首元カパーを図の㥞にたたみます。

[^1]:    センターブロックを伸ばすように眮整しなから，機首最後部上部にある矢印筒所の榢間に，本体底面先端にある点線で囲った部分を合わせ ます。

[^2]:    ノーズを機首先に移動させた後，ノーズを機首方向へ押し込みます。

[^3]:    ノーズを機首侧に押し込み，ブレードアンテナを閉じます。

