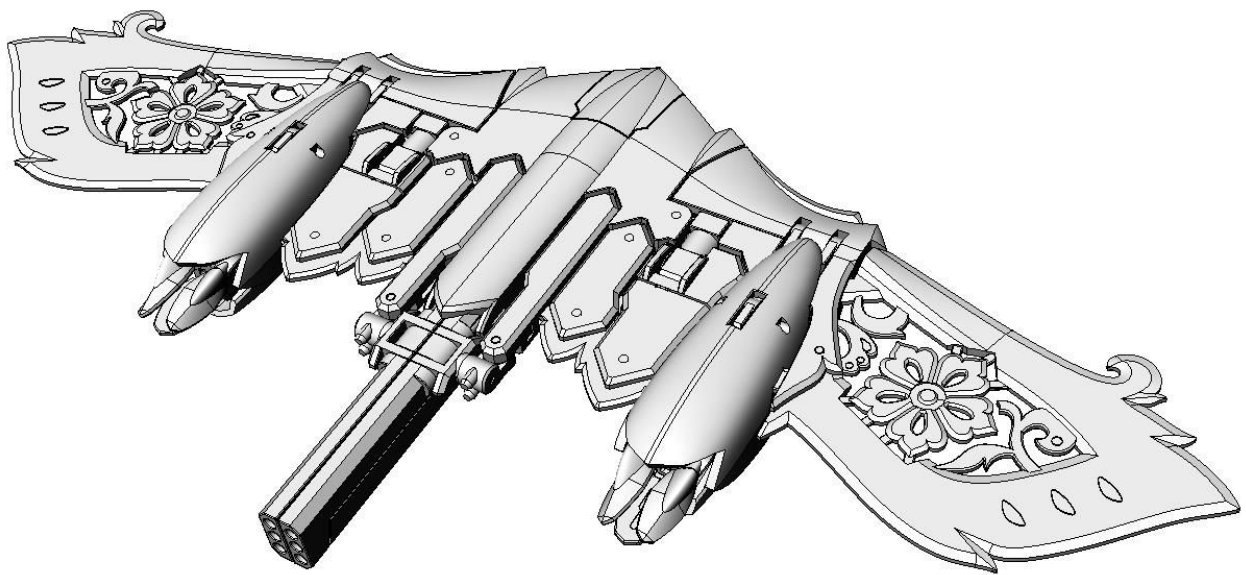


T060101 STINGRAY

取扱説明書 Instruction Manual (Ver. 2)



作品諸元		Information	
タイトル 素材 発売時期 サイズ(作品本体)	T060101 STINGRAY 3Dプリントされたポリアミド(ナイロン) 2015年3月 ・Flying Mode - W315mm ・Humanoid Mode - H155mm	Title Material Release Date Size (main body)	T060101 STINGRAY 3D printed polyamide (nylon) March 2015 ・Flying Mode - W315mm ・Humanoid Mode - H155mm
制作者 連絡先	山路智生 〒651-1302 兵庫県神戸市北区 藤原台中町7-22-1 http://www.tomooyamaji.com/ tomyam@tomooyamaji.com	Artist Contact	Tomoo Yamaji 7-22-1, Fujiwaradai-Nakamachi, Kita-ku, Kobe city, Hyogo, JAPAN 651-1302 http://www.tomooyamaji.com/ tomyam@tomooyamaji.com

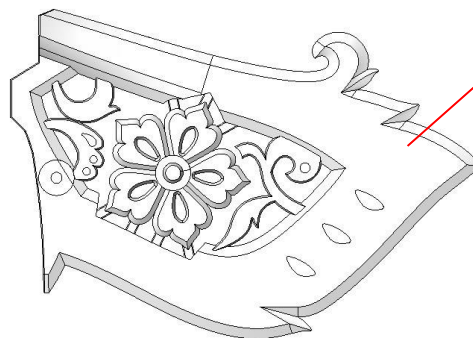
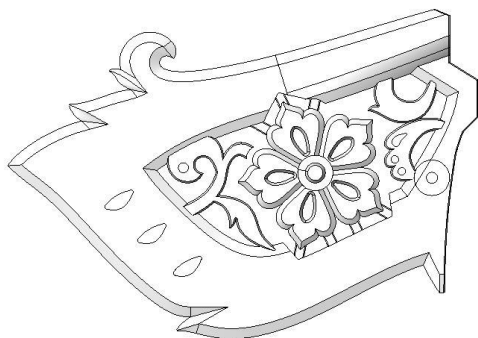
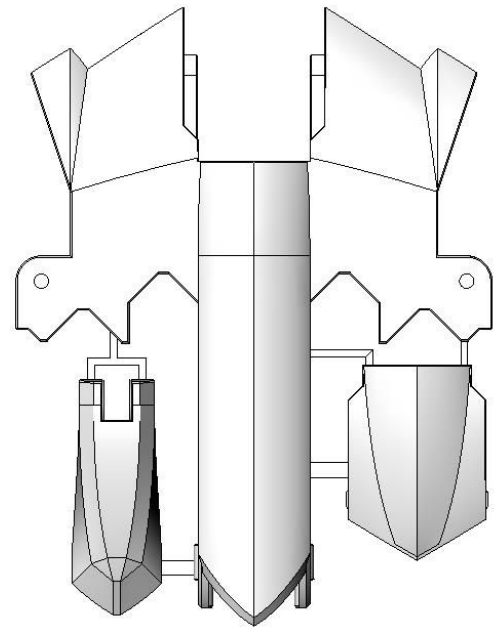
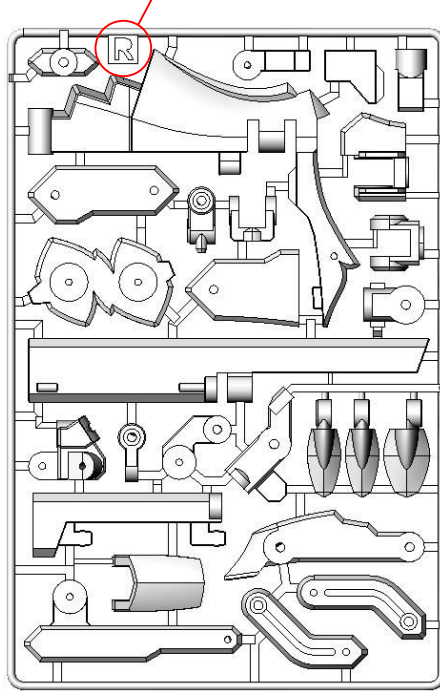
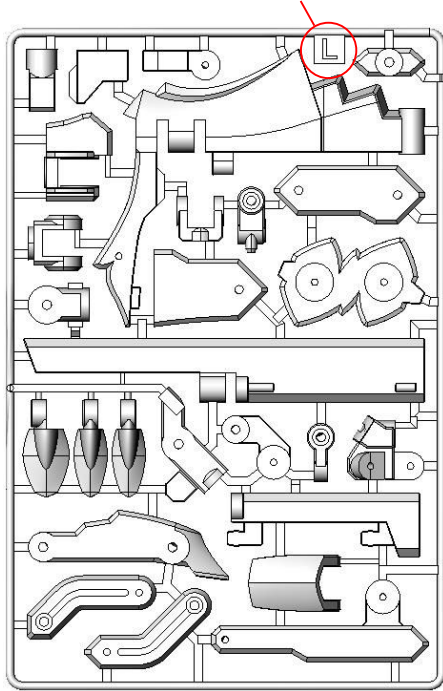
ポリアミド樹脂(ナイロン)製のパーツ: 6ランナー
polyamide (nylon) parts: 6 pcs

3Dプリント会社からお客様に送付されます。
delivered from 3D printing company

奥まった所に残っている未焼結のナイロン粉末を、つまようじ等で取り除いて下さい。
Please remove the un-sintered nylon powder from the recessed portions using a toothpick etc.

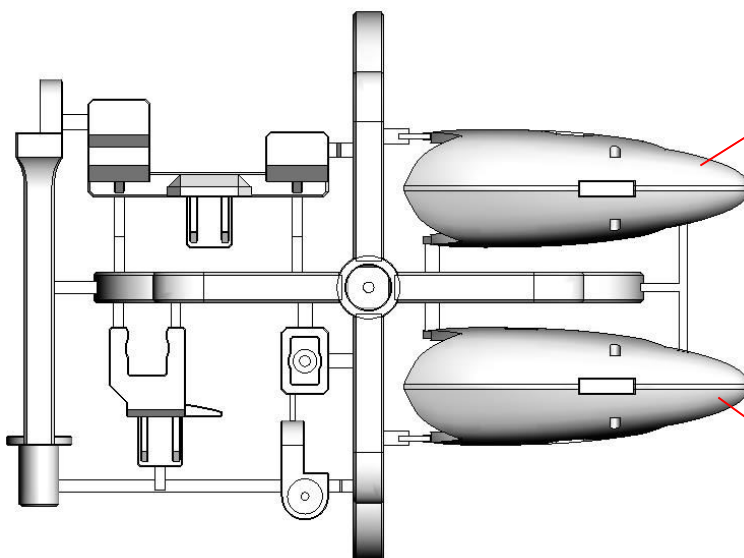
左半身 / left side of the body

右半身 / right side of the body



右半身・左半身の区別はありません。2つとも同一形状です。

These 2 parts have the same shape. There is no difference.



左半身用
for left side of the body

右半身用
for right side of the body

ねじ
screws

制作者からお客様に送付いたします。
delivered from the artist

呼び径 / nominal dia. of screw			
頭部径 / head diameter			
ねじ部長さ / length of screw			
M	D	L	本数 / pcs
2	3.5	6	16
		8	5
		12	12
		16	2
	4.3	8	1
		10	7
		12	4
2.6	4.5	20	2

その他材料
other materials

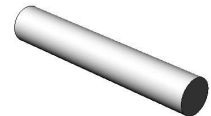
制作者からお客様に送付いたします。
delivered from the artist

プラ丸棒 (直径2mm, 長さ12mm) : 2本

※3Dプリントパーツのランナー枠を切断して代用する事もできます。

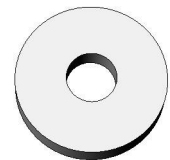
plastic round bar (dia. 2mm, length 12mm) : 2 pcs

note: the runner frame of 3D printed parts can be used as an alternative.



ゴム板 (外径6mm, 穴径2mm) : 2枚

rubber sheet (external dia. 6mm, hole dia. 2mm) : 2 pcs



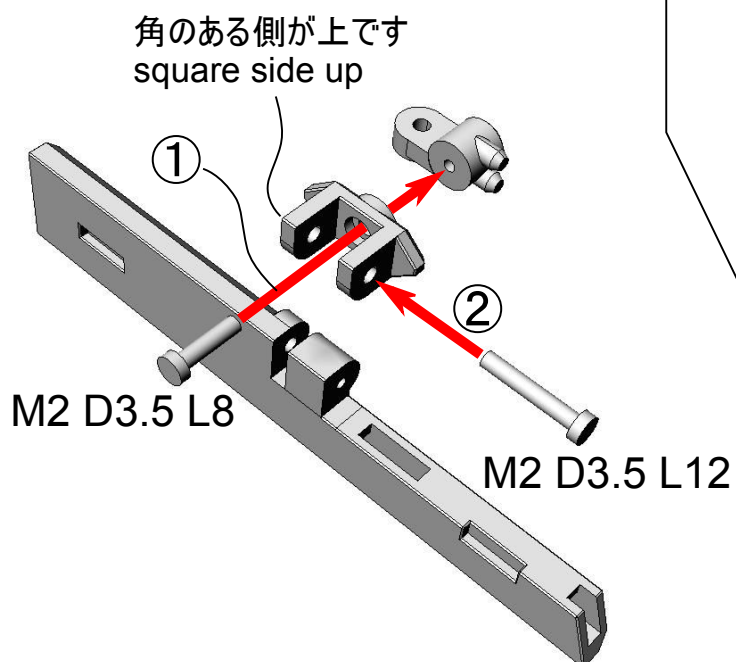
工具
tools

お客様にてご用意下さい。
need to be prepared by the customer

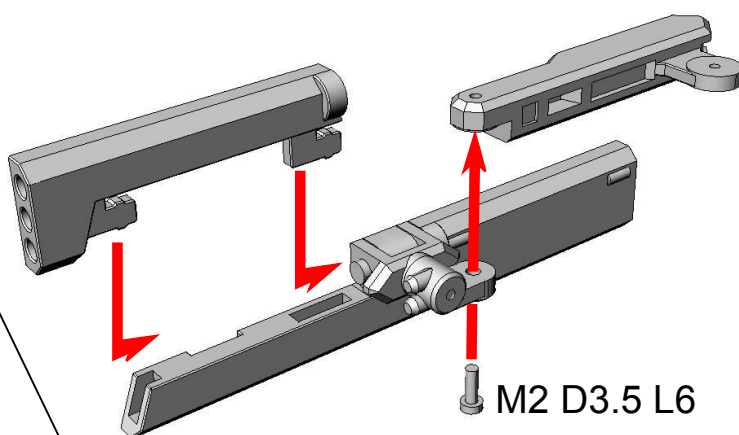
- ニッパー
- ナイフ
- プラスドライバー
(刃先径 No.1)

- nippers
- knife
- phillips-head screwdriver
(tool size: No.1)

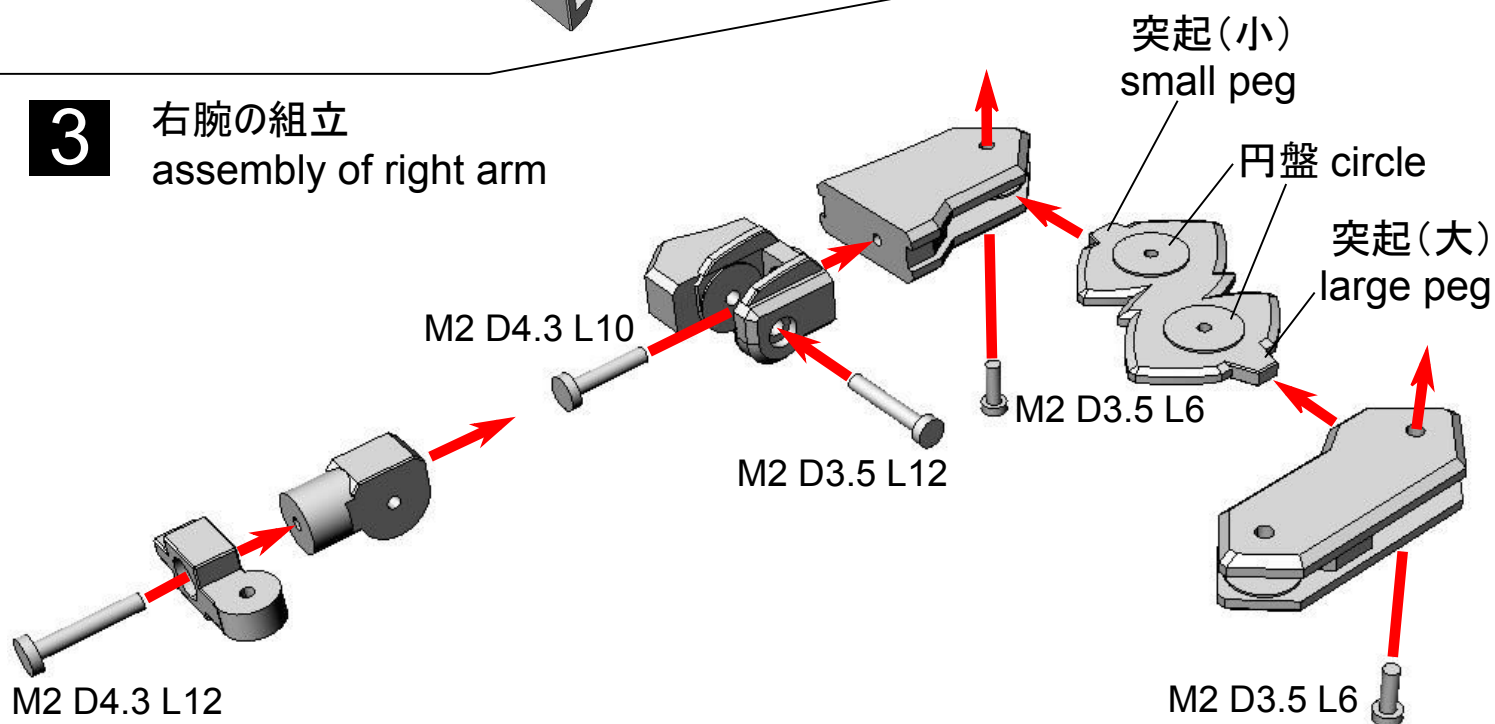
1 右腕の組立
assembly of right arm



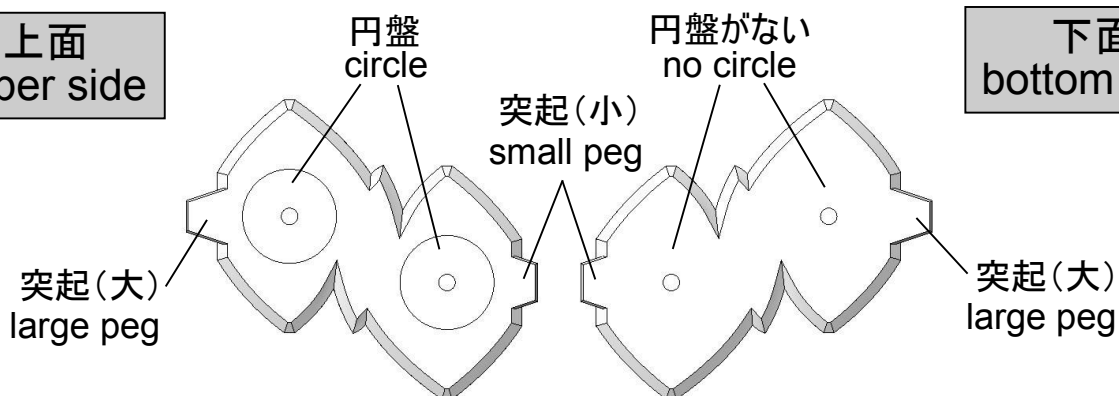
2 右腕の組立
assembly of right arm



3 右腕の組立
assembly of right arm



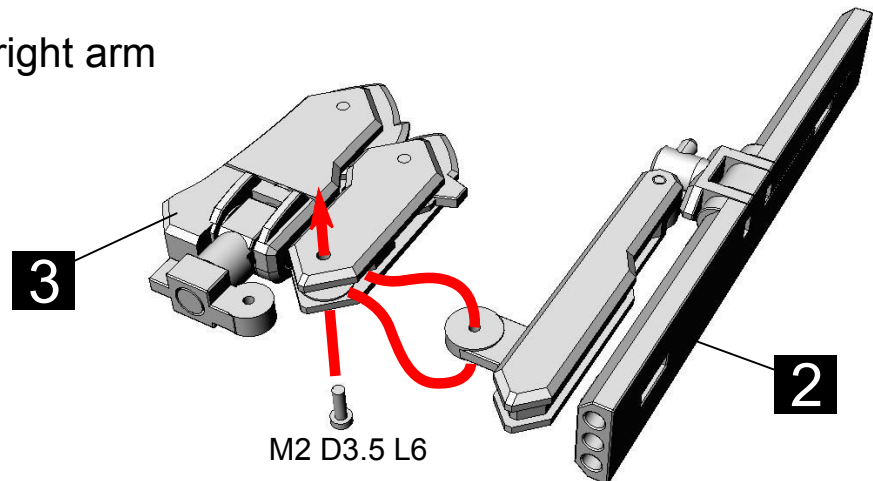
上面
upper side



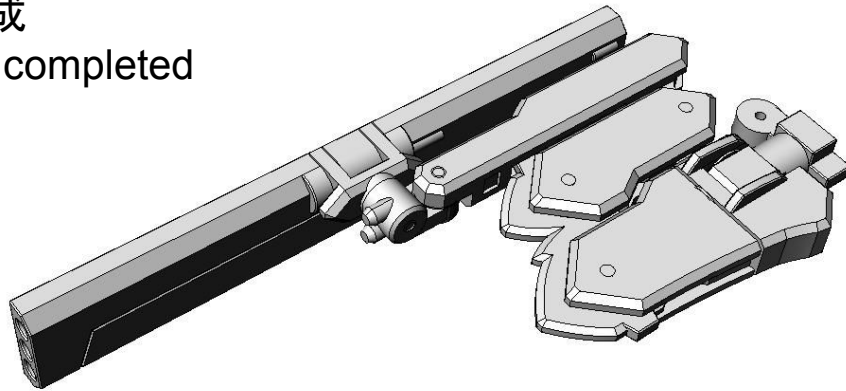
下面
bottom side

4

右腕の組立
assembly of right arm

**5**

右腕の完成
right arm completed

**6**

左腕の組立 / assembly of left arm

右腕 **1** ~ **5** と同様に左腕を組み立てて下さい。

Assemble the left arm by following the step **1** - **5** of right arm.

7

両腕部を胴体に取り付ける。
Attach R/L arms to torso part.

M2 D3.5 L8

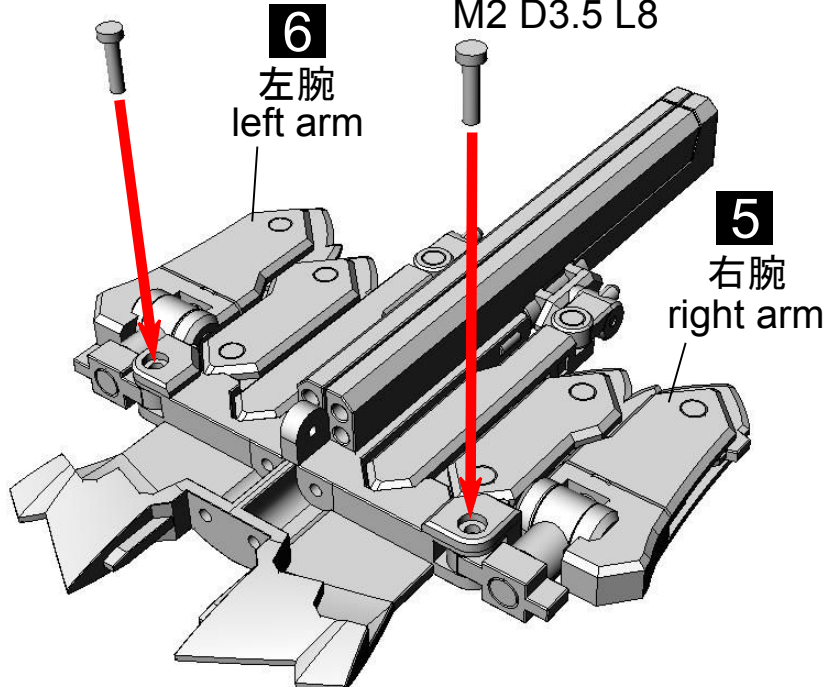
6

左腕
left arm

M2 D3.5 L8

5

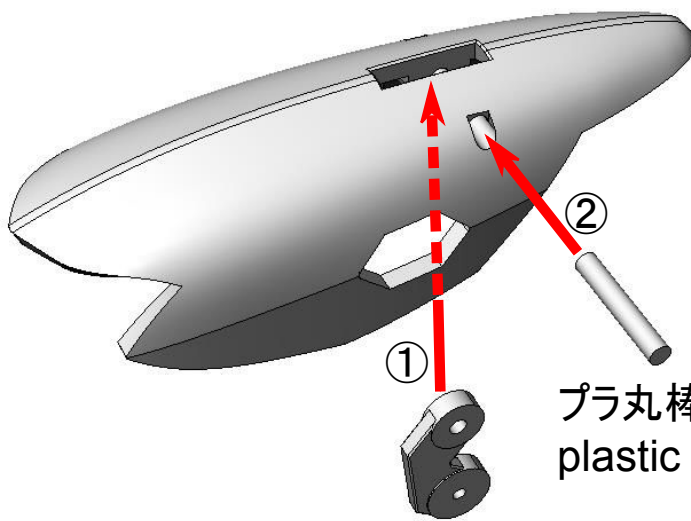
右腕
right arm



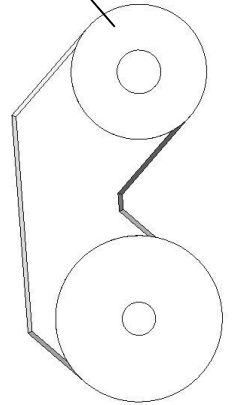
※ 図は本体を裏返した状態を示しています。

Note: Image shows the main body upside down.

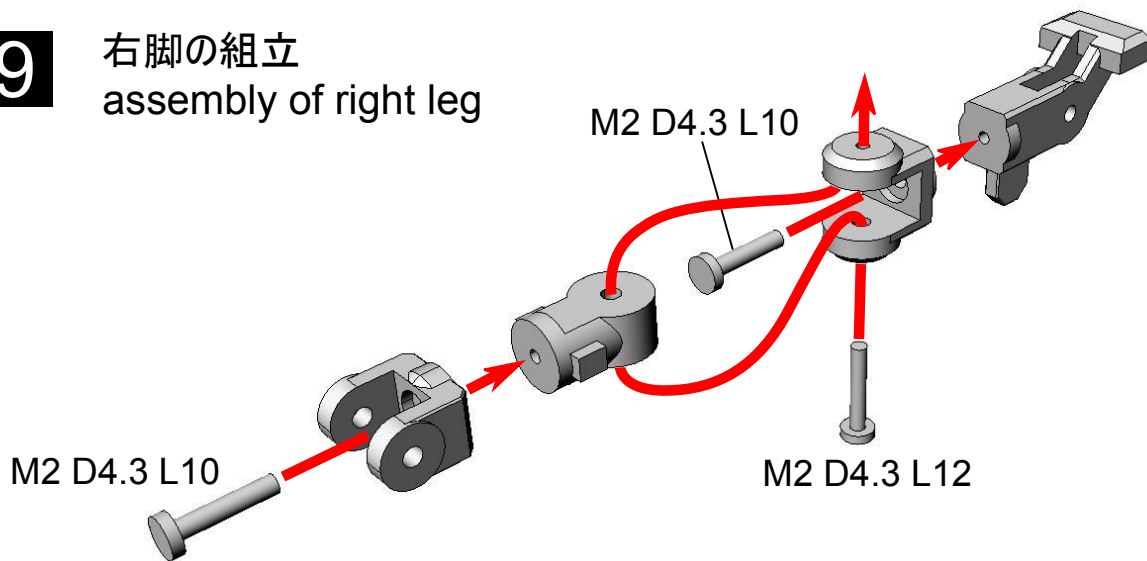
8 右脚の組立
assembly of right leg



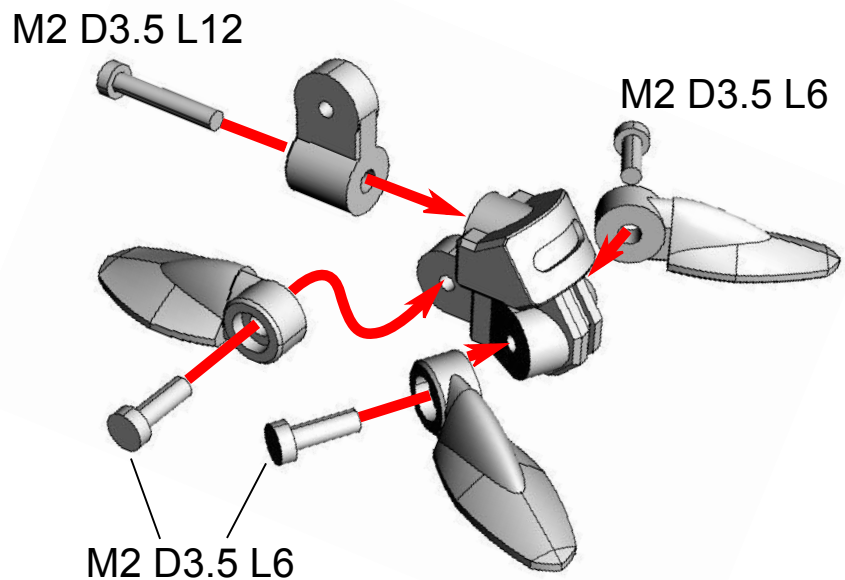
直径の小さい方が上側です。
smaller circle up



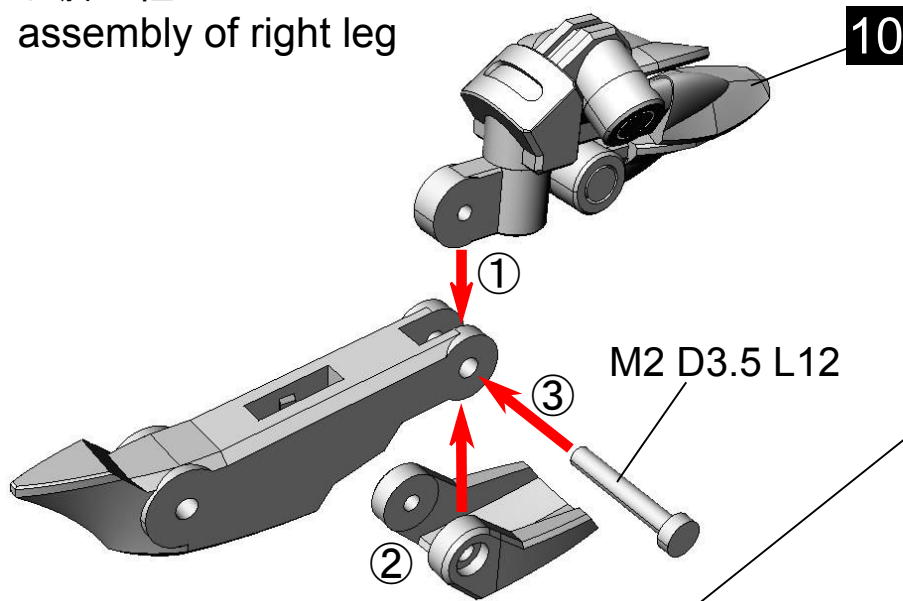
9 右脚の組立
assembly of right leg



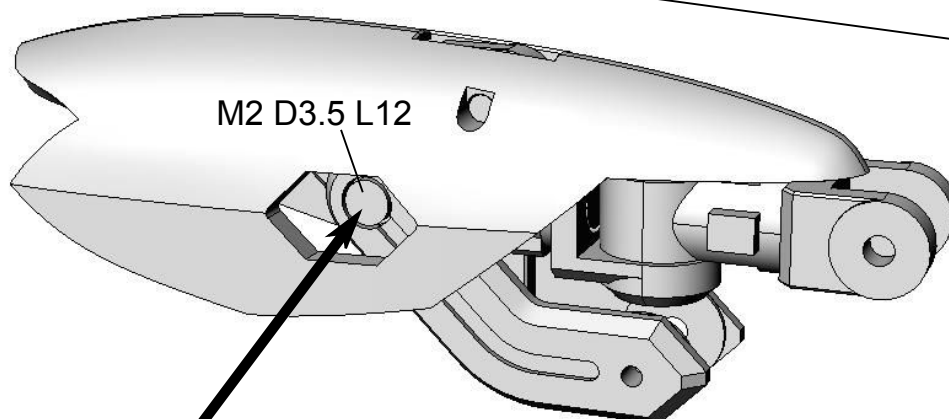
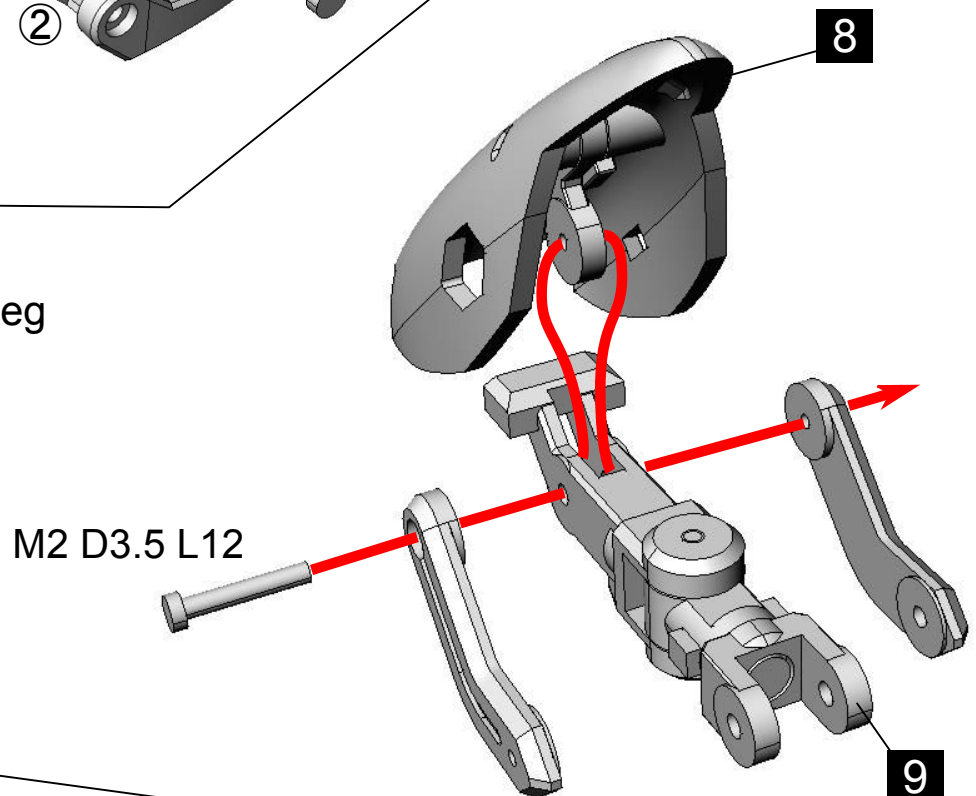
10
右脚の組立
assembly of right leg



11 右脚の組立
assembly of right leg

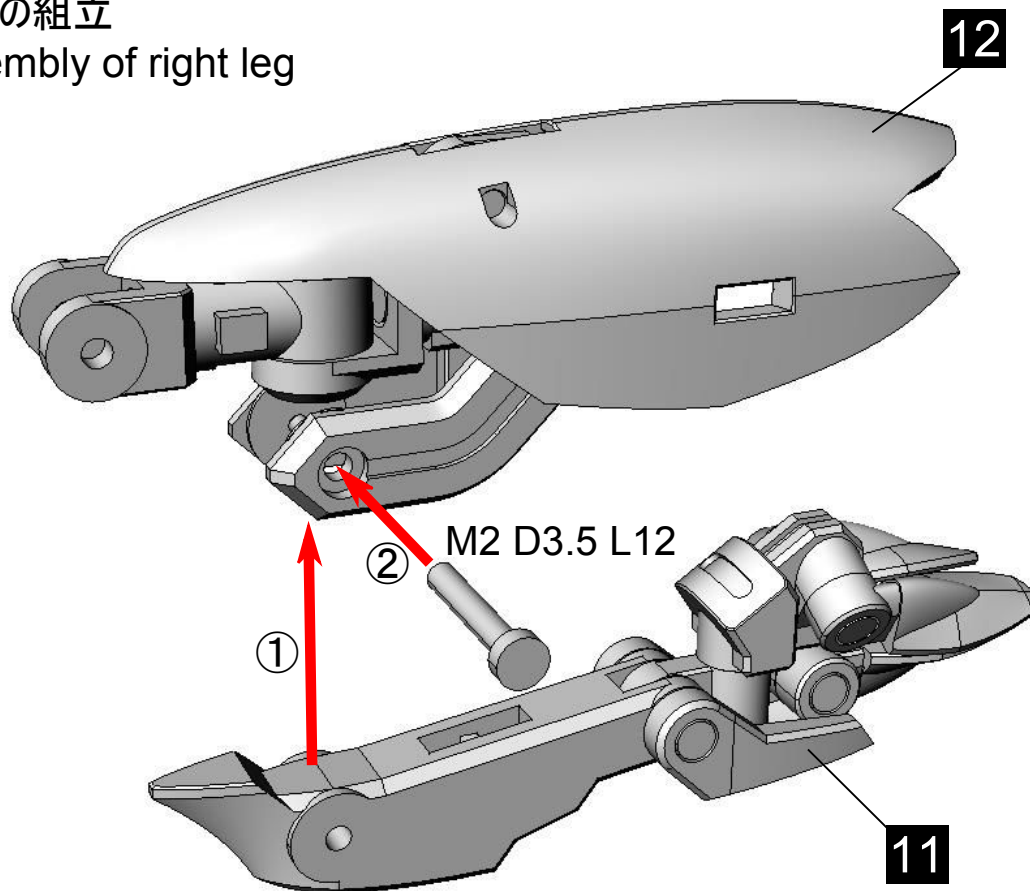


12 右脚の組立
assembly of right leg

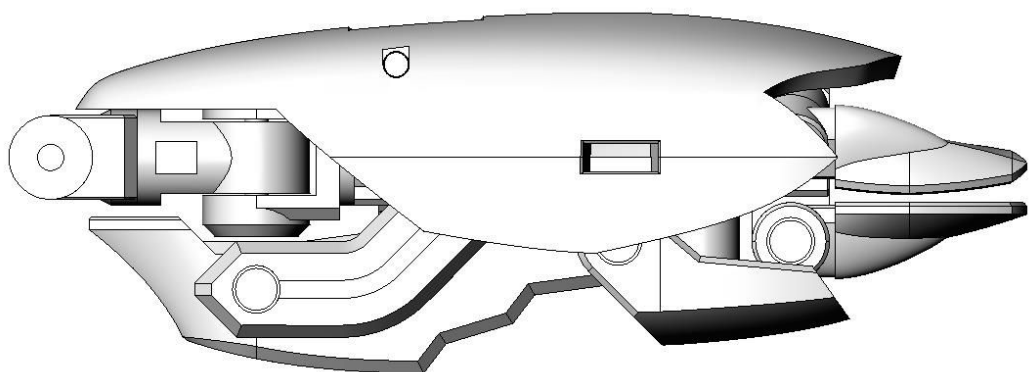


この六角形の穴からドライバーを入れてネジを締めます。
Fasten the screw through this hexagonal hole.

13 右脚の組立
assembly of right leg



14 右脚の完成
right leg completed



15 左脚の組立 / assembly of left leg

右脚 **8** ~ **13** と同様に左脚を組み立てて下さい。

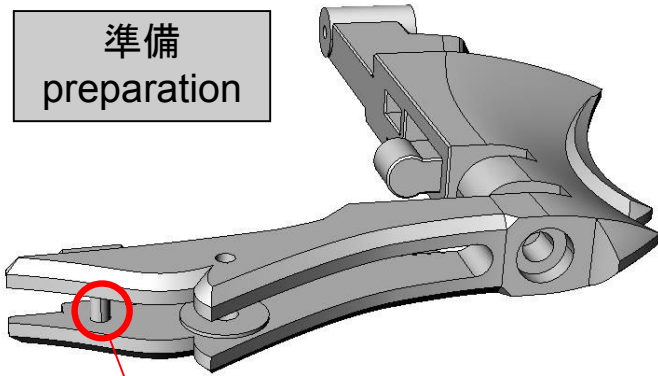
Assemble the left leg by following the step **8** - **13** of right leg.

16

右半身の組立

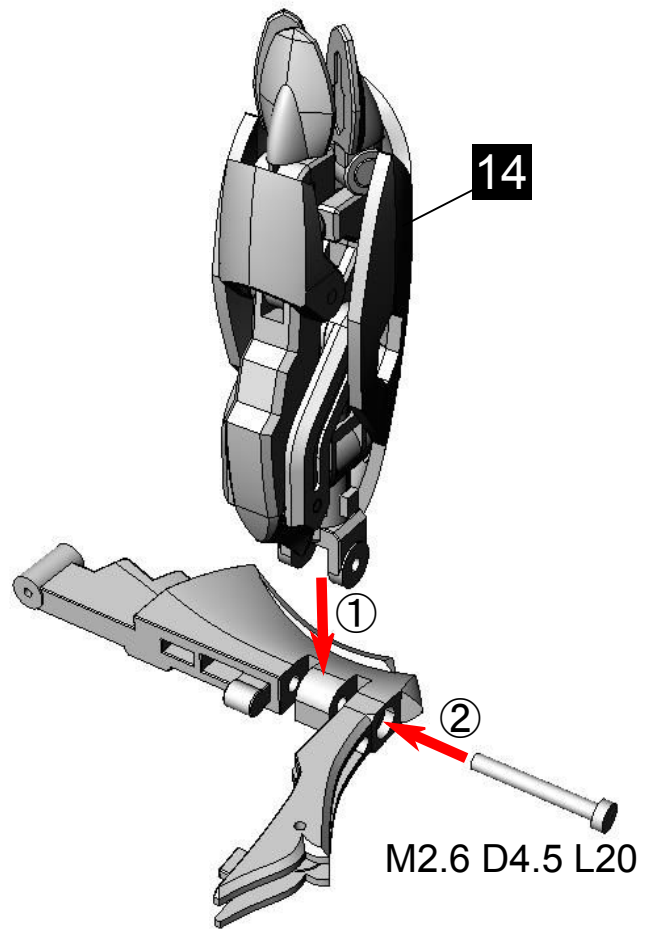
assembly of right side of the body

準備
preparation



この円柱を切り取って下さい。
パーツ保護目的のもので不要です。

Cut off this circular cylinder.
This is not necessary for assembly
because this is just for
protection of the part.



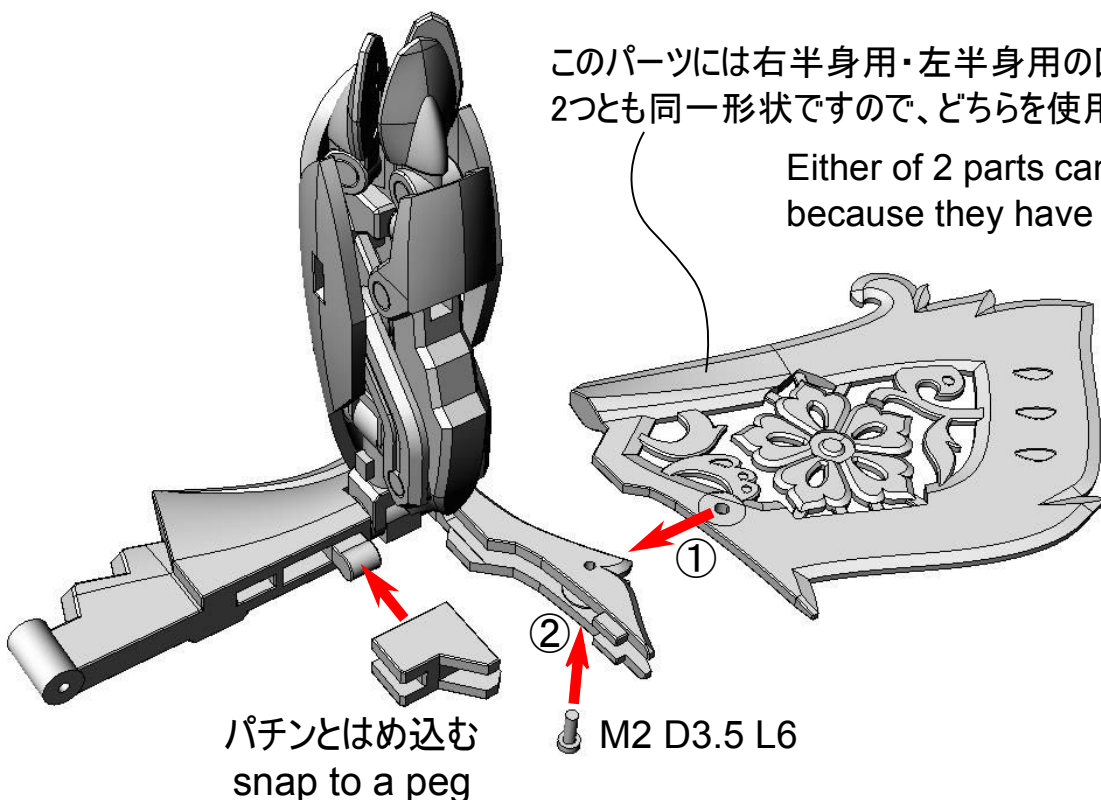
17

右半身の組立

assembly of right side of the body

このパーツには右半身用・左半身用の区別はなく、
2つとも同一形状ですので、どちらを使用しても構いません。

Either of 2 parts can be used
because they have the same shape.

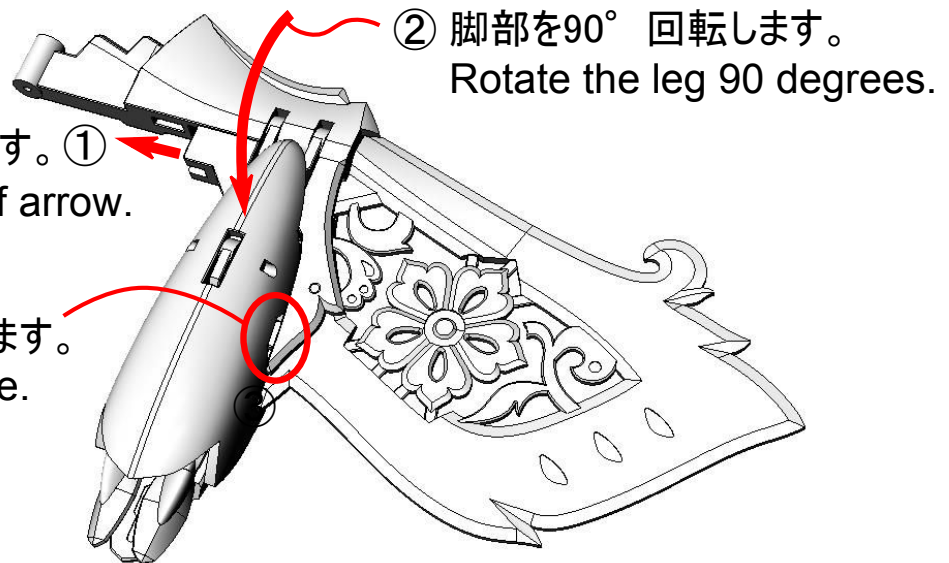


パチンとはめ込む
snap to a peg

18 右半身の組立 assembly of right side of the body

矢印の方向にスライドします。①
Slide to the direction of arrow.

突起を穴にはめ込みます。
Snap pegs into hole.

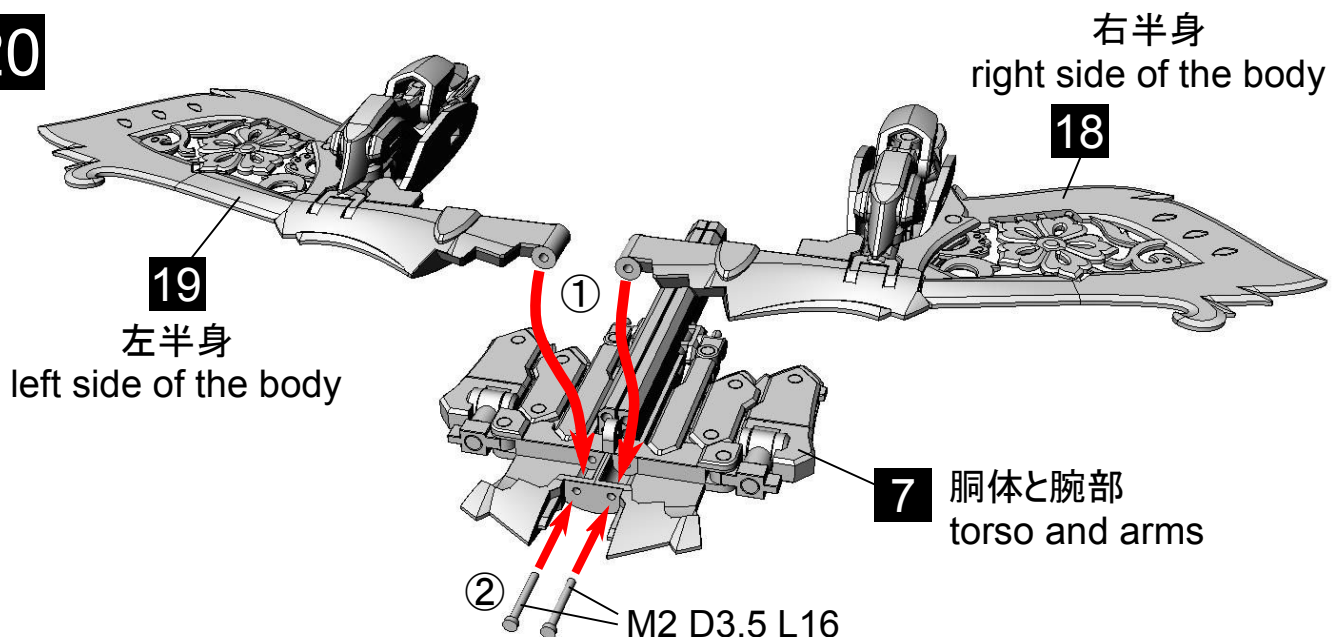


19 左半身の組立 assembly of left side of the body

右半身 16～18 と同様に左半身を組み立てて下さい。

Assemble the left side of the body by following the step 16 - 18 of right side of the body.

20

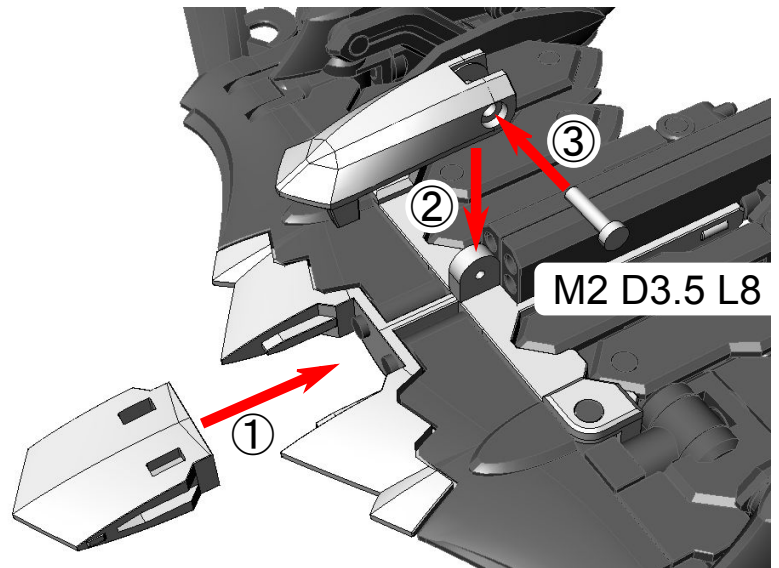


※ 図は本体を裏返した状態を示しています。
Note: Image shows the main body upside down.

21

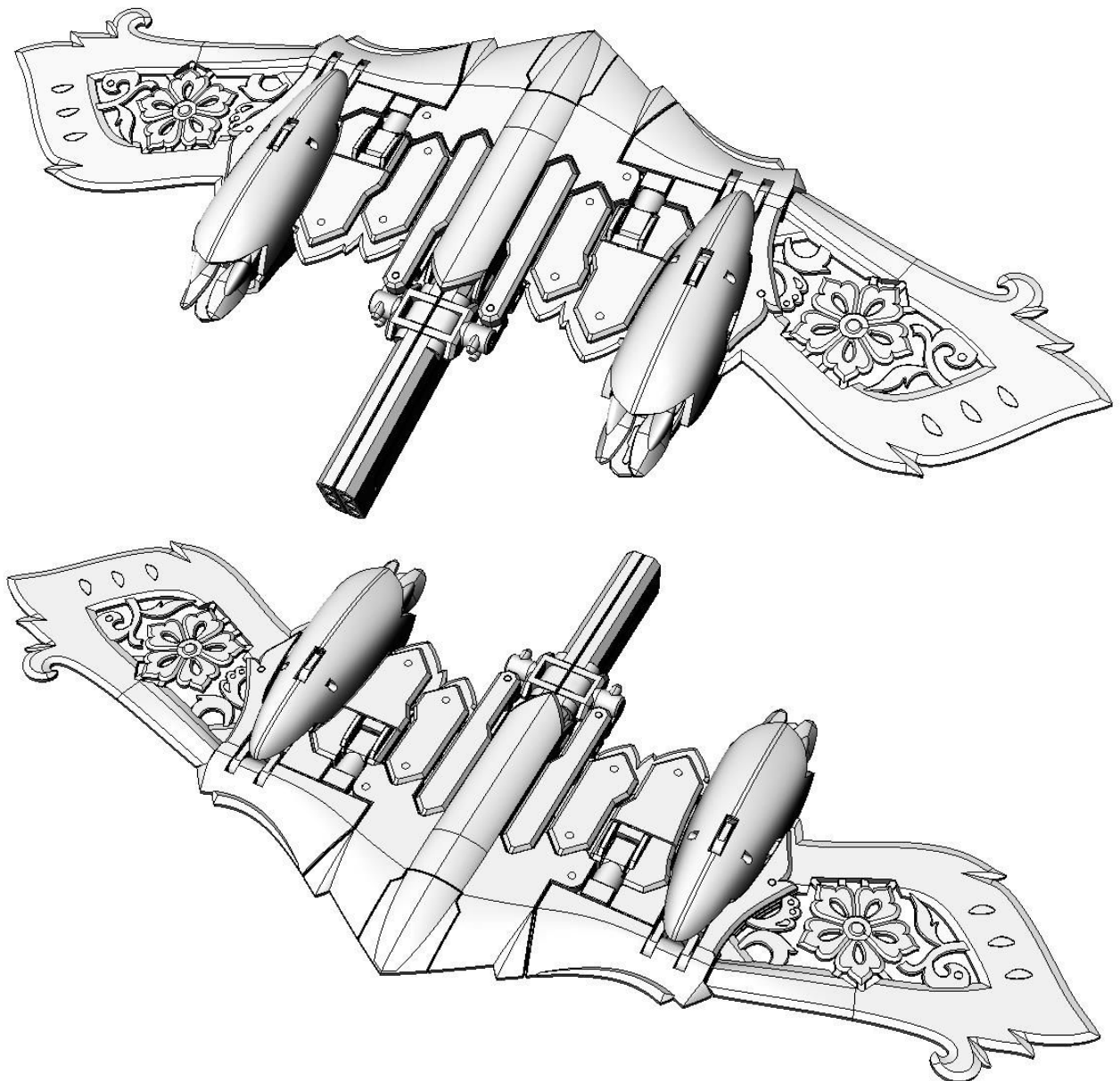
※ 図は本体を裏返した状態を示しています。

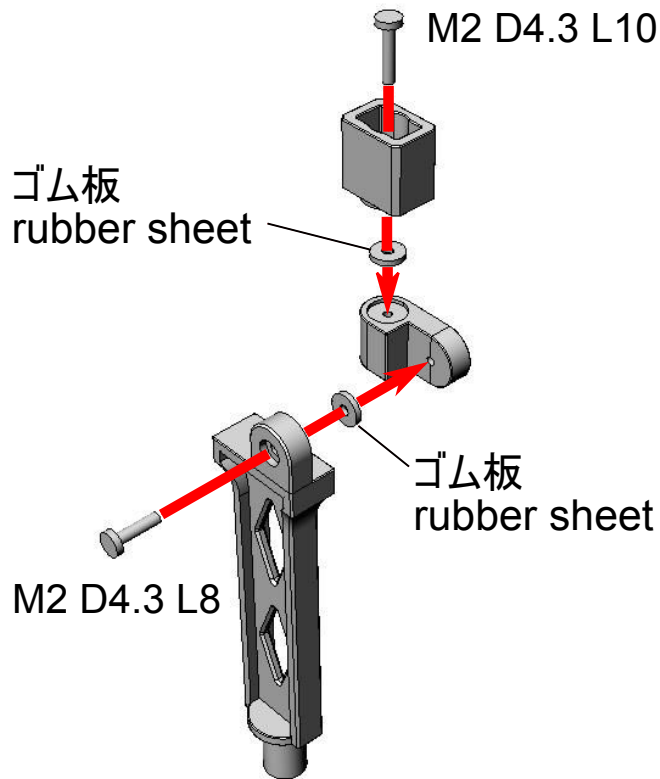
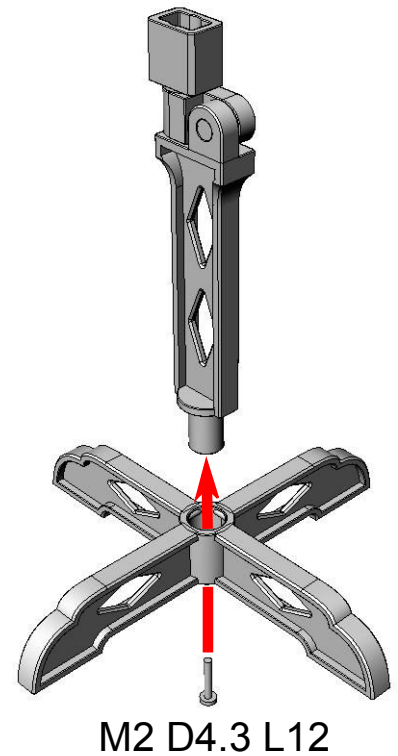
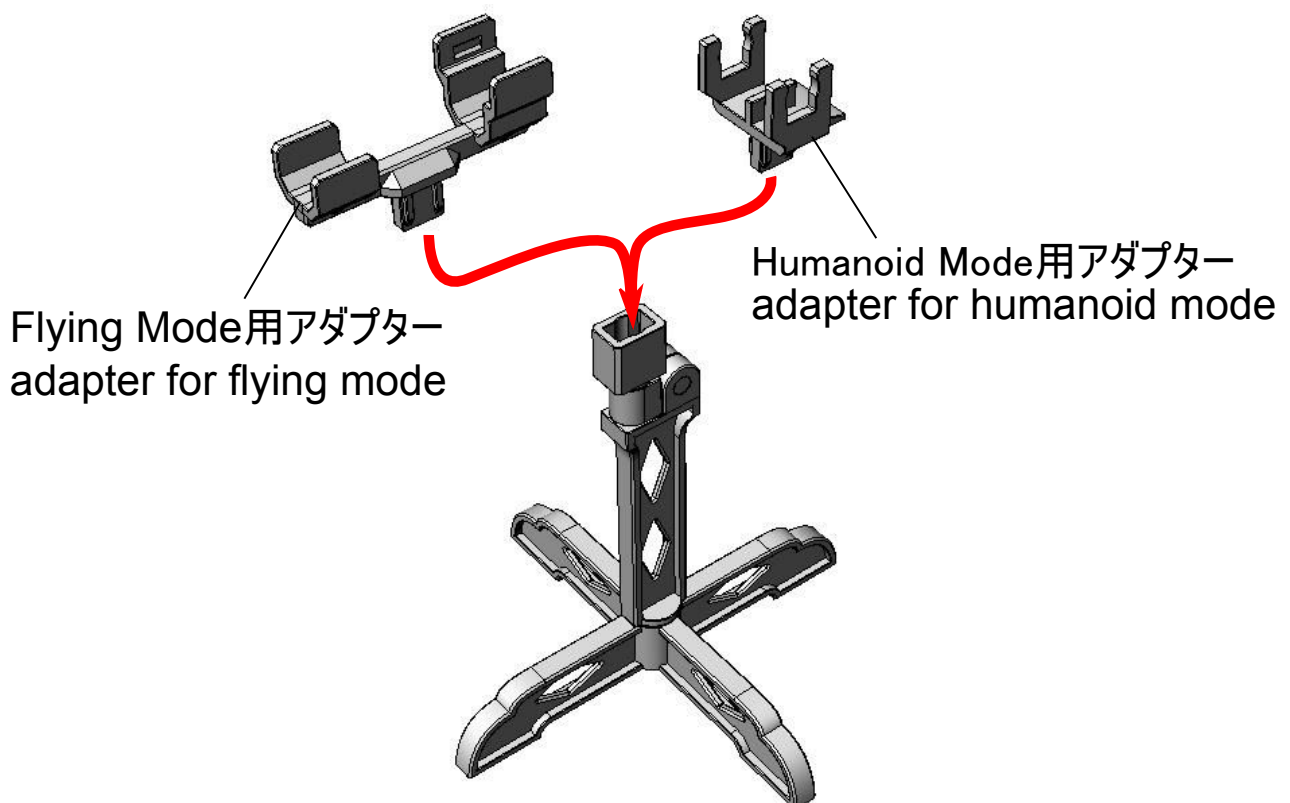
Note: Image shows the main body upside down.



22

本体の完成
main body completed



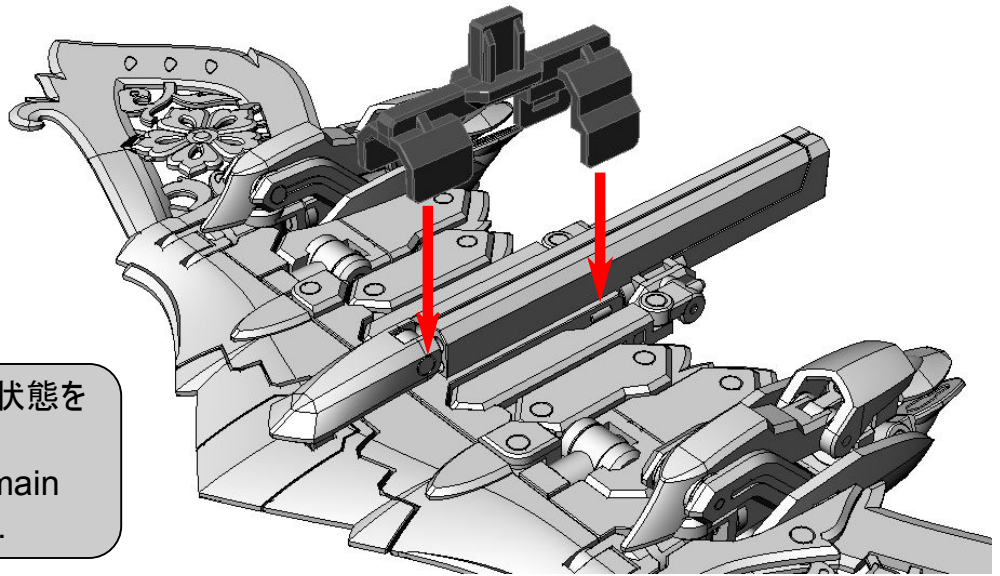
23 台座の組立
assembly of pedestal**24** 台座の組立
assembly of pedestal**25** アダプターの取付け
adapters for 2 modes

26

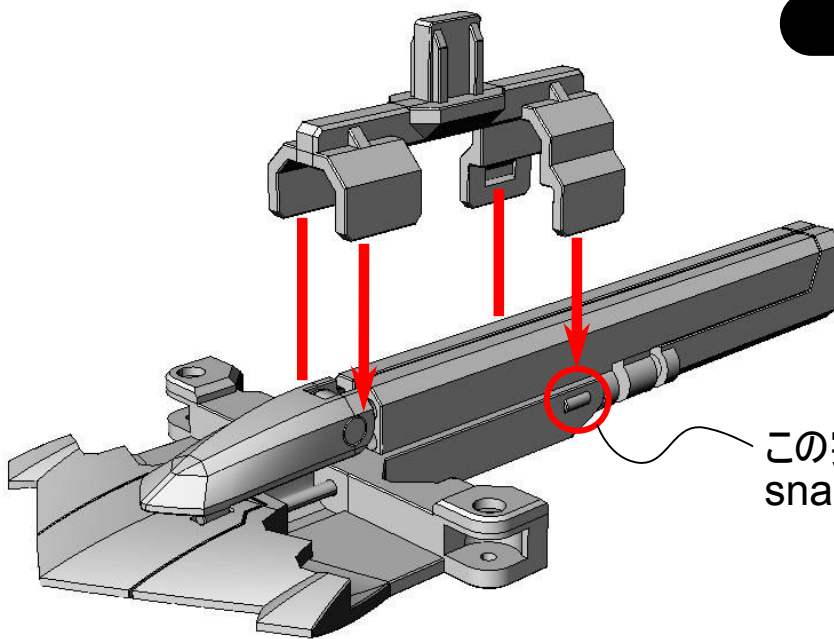
アダプターの取付け (Flying Mode)
attaching the adapter (Flying Mode)

※ 図は本体を裏返した状態を示しています。

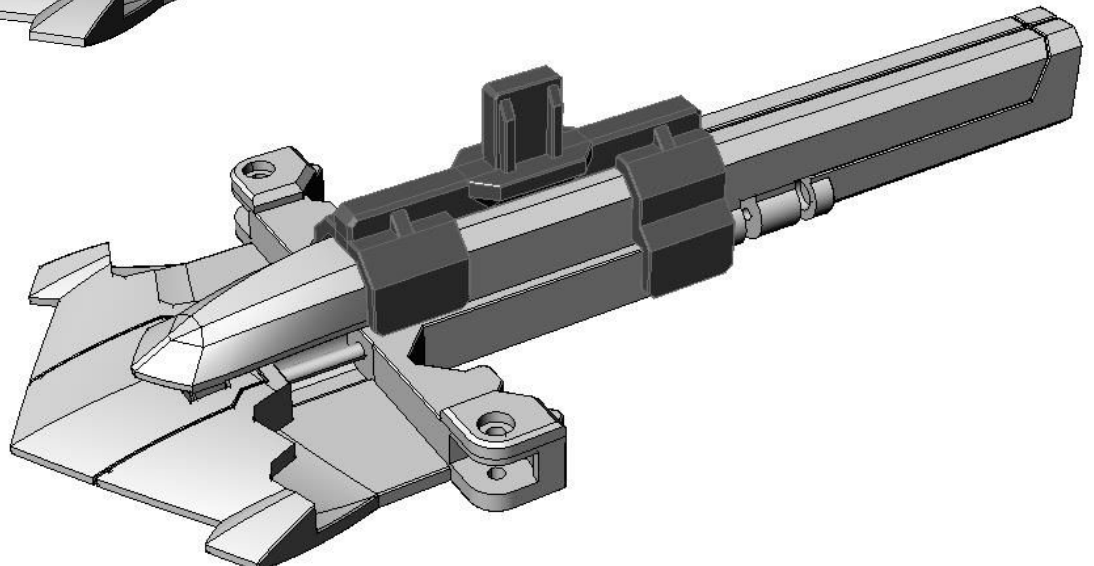
Note: Image shows the main body upside down.



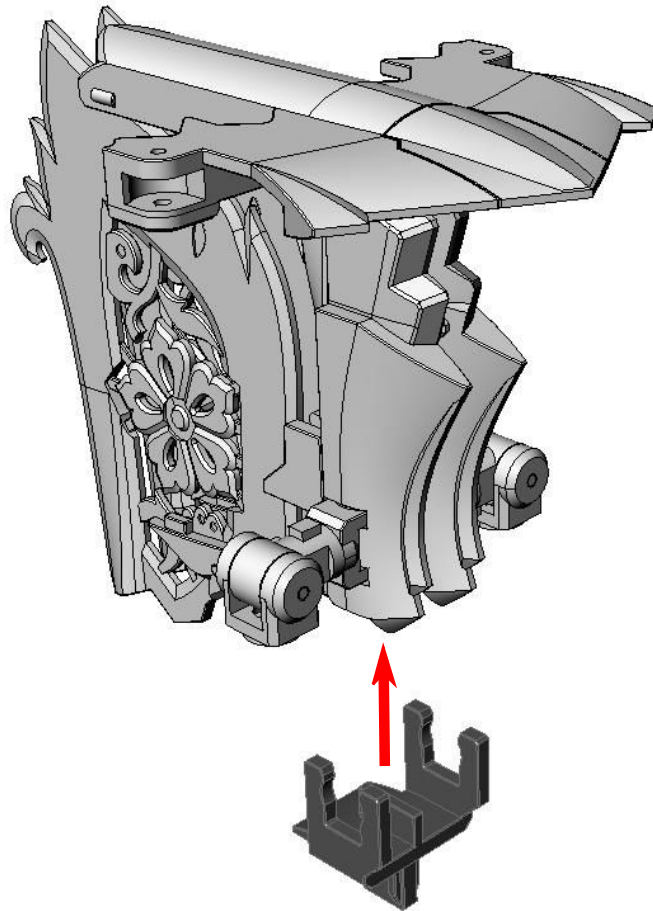
詳細図 / Detail



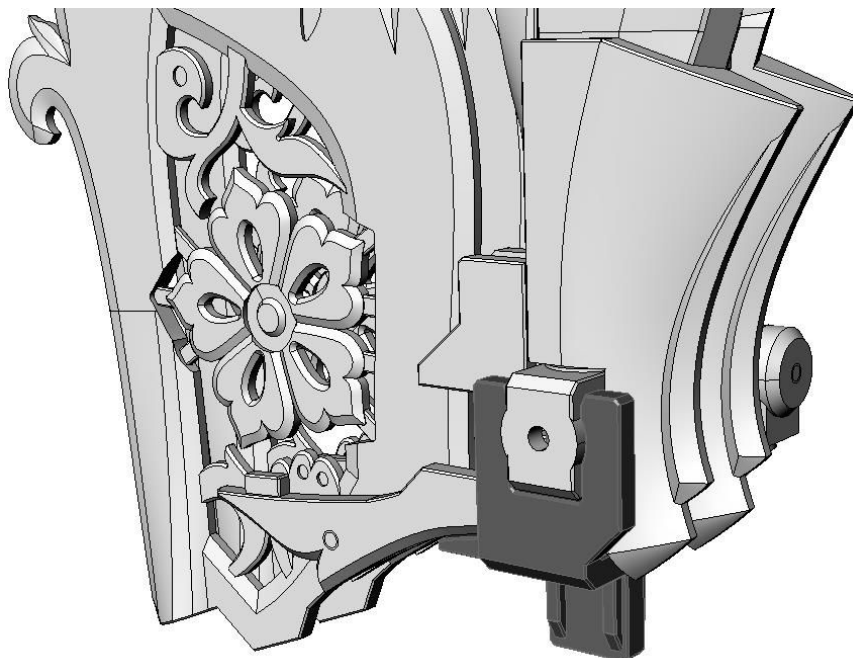
この突起にはめ込む。
snap into this projection



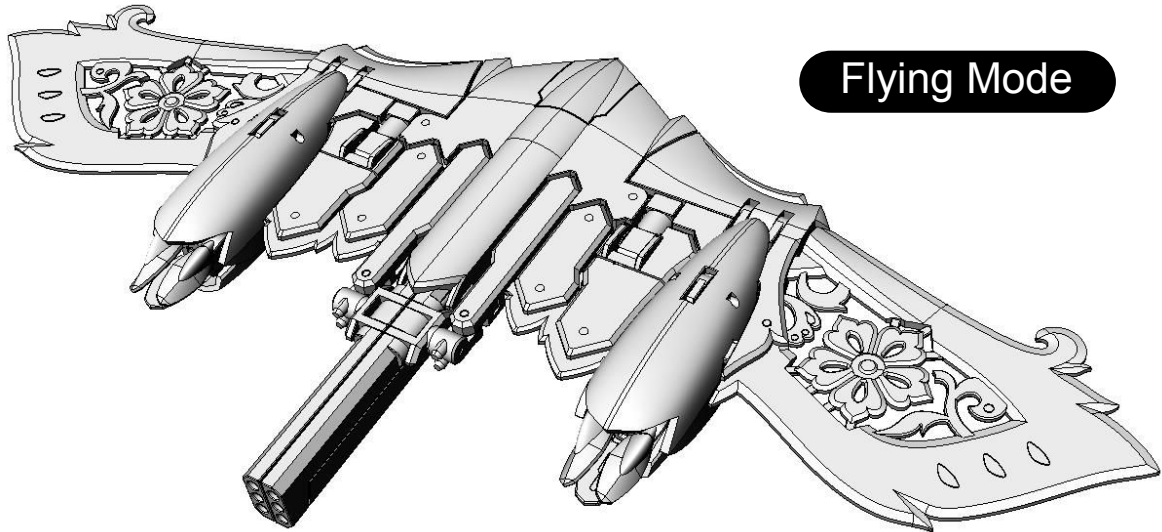
27 アダプターの取付け (Humanoid Mode) attaching the adapter (Humanoid Mode)



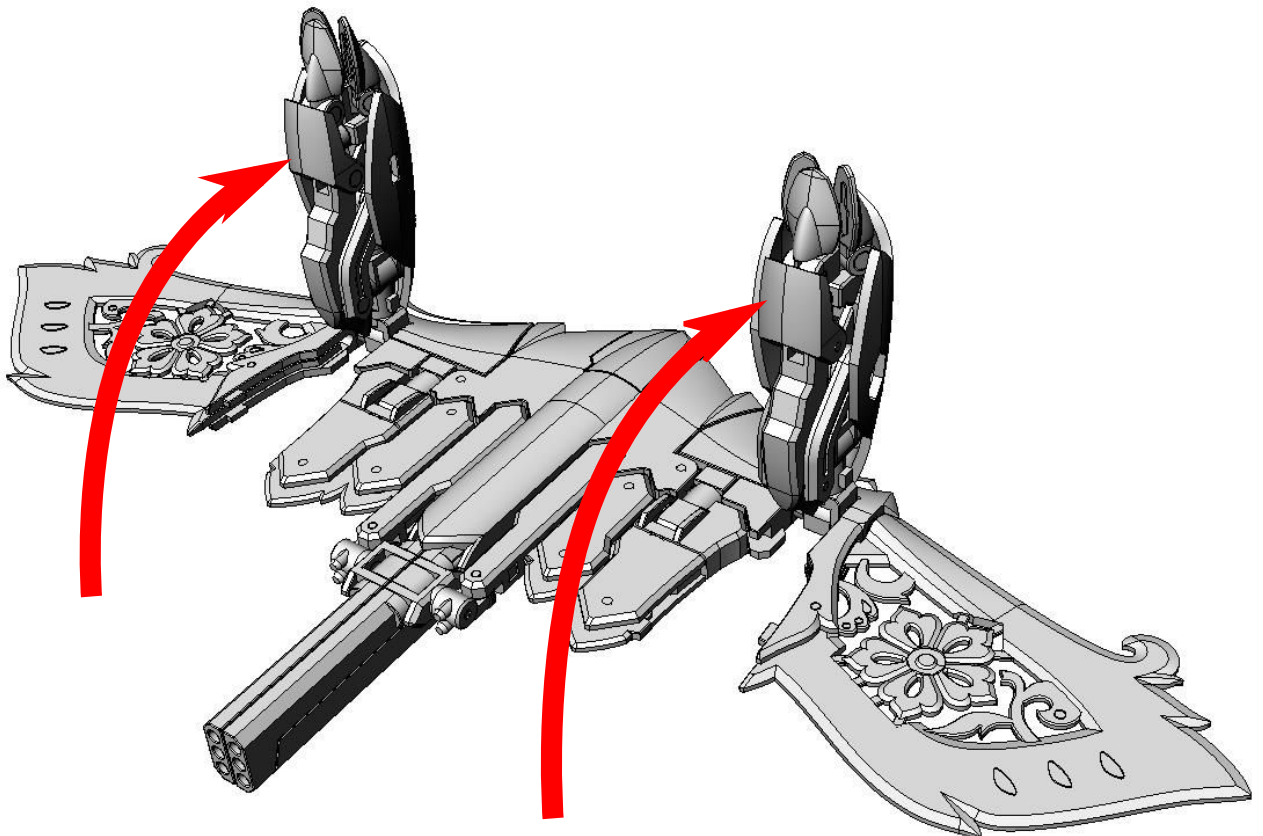
詳細図 / Detail



ここでは、Flying Mode から Humanoid Mode への変形プロセスを説明します。
In this chapter, the transformation process from Flying Mode to Humanoid Mode is instructed.

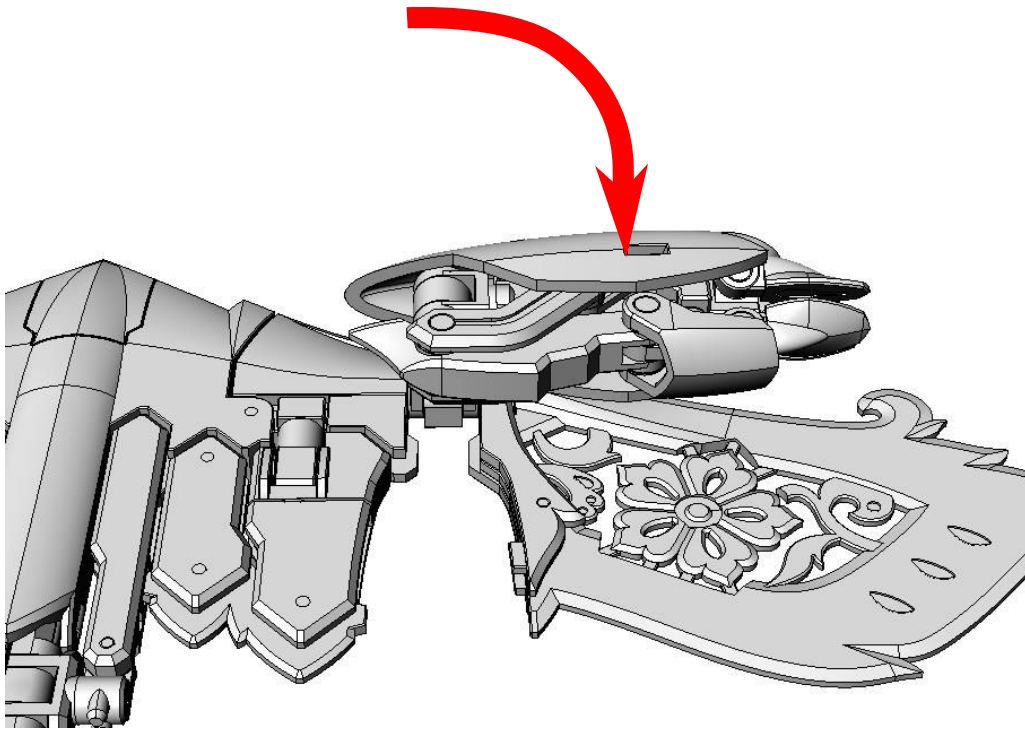
**1**

脚部を90° 上に回転します。
Rotate the legs upward 90 degrees.

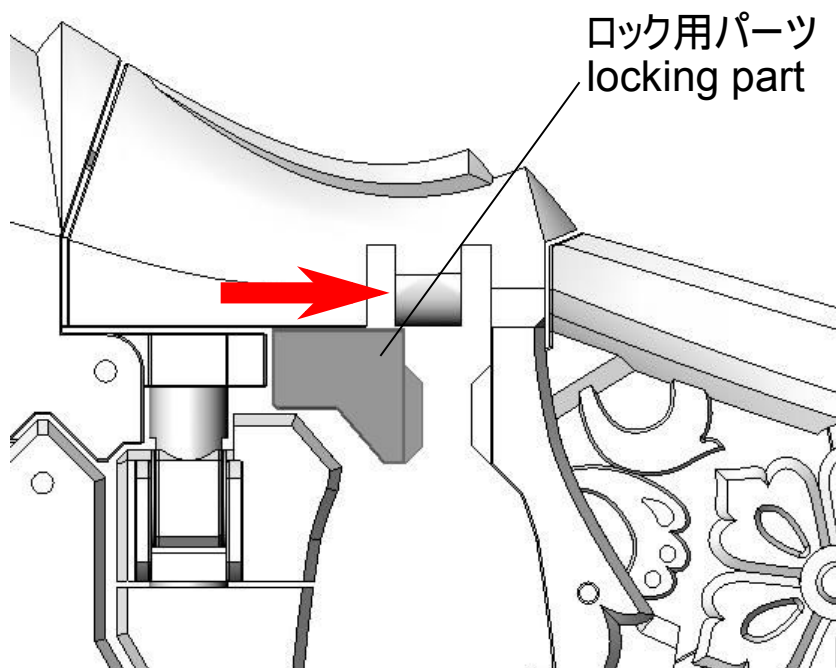


2

脚部を90° 外側に回転します。
Rotate the legs 90 degrees outward.

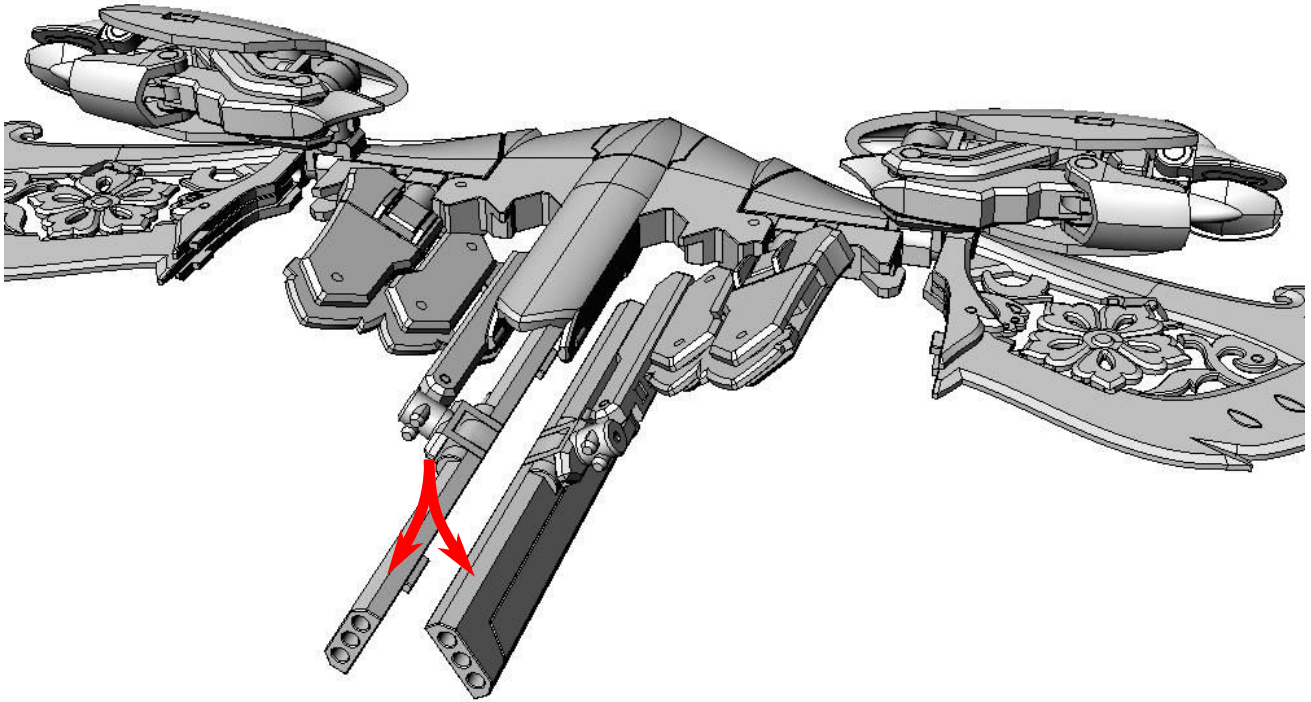
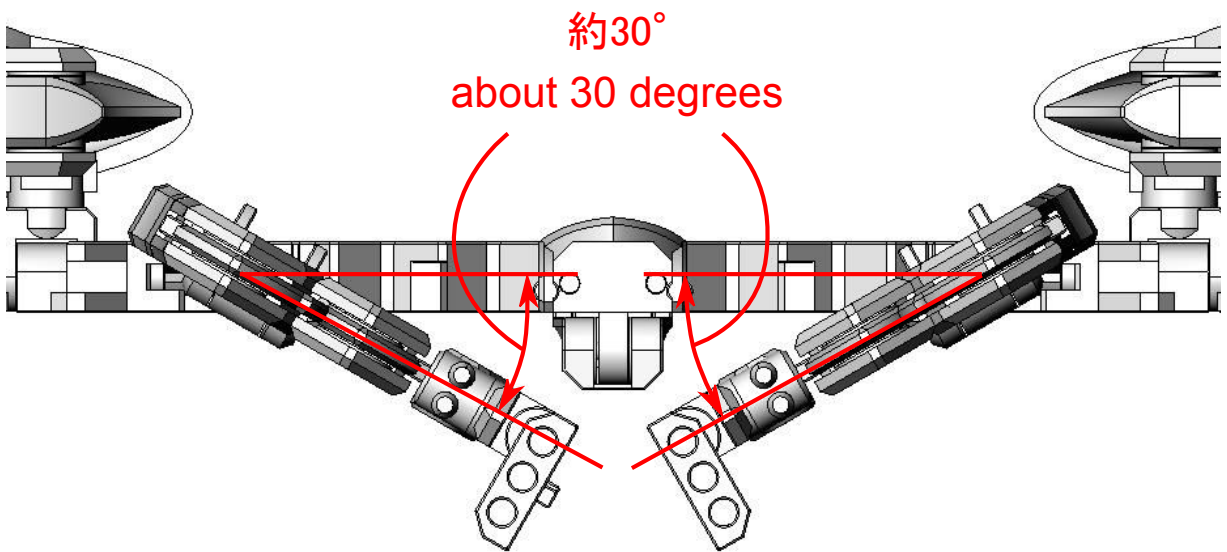
**3**

ロック用パーツを矢印の方向にスライドします。
Slide a locking part to the direction of arrow.



4

腕部を下方に回転します。
Rotate the arms downward.

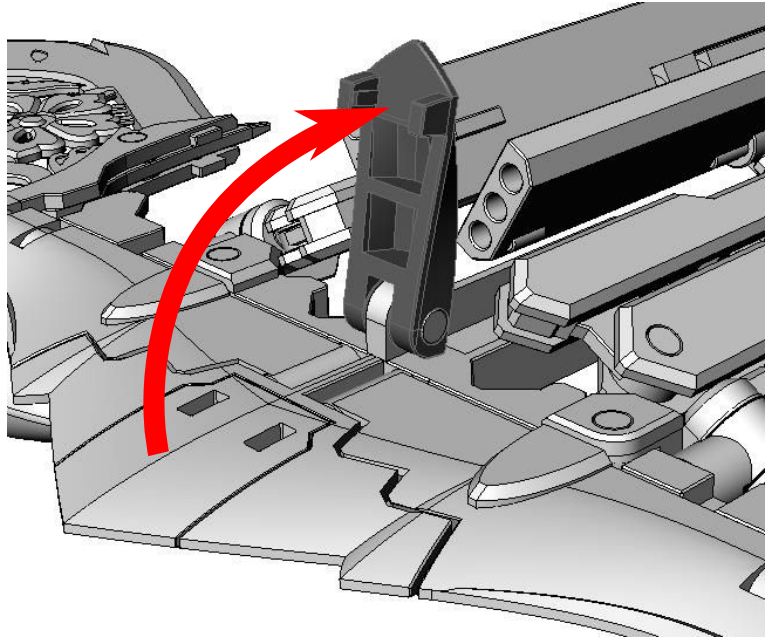
**詳細図 / Detail**

5

ロックパーツを回転します。
Rotate a locking part.

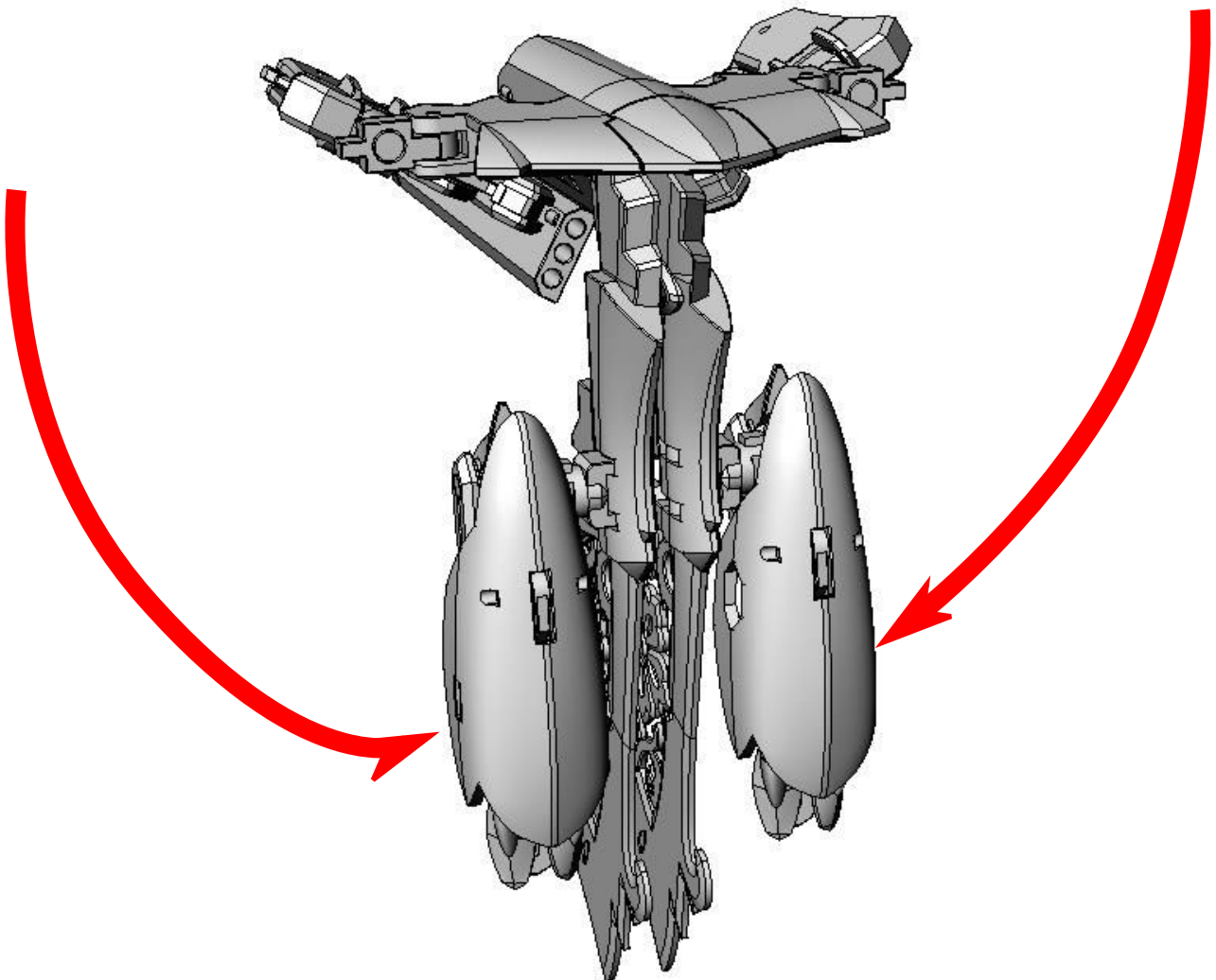
※ 図は本体を裏返した状態を示しています。

Note: Image shows the main body upside down.



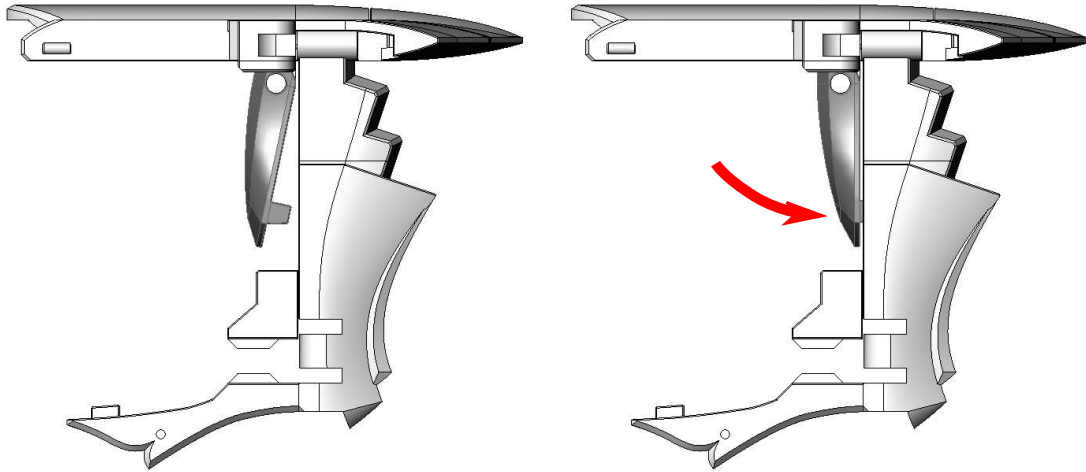
6

右半身と左半身を下方に90° 回転します。
Rotate the R/L side of the body 90 degrees underward.



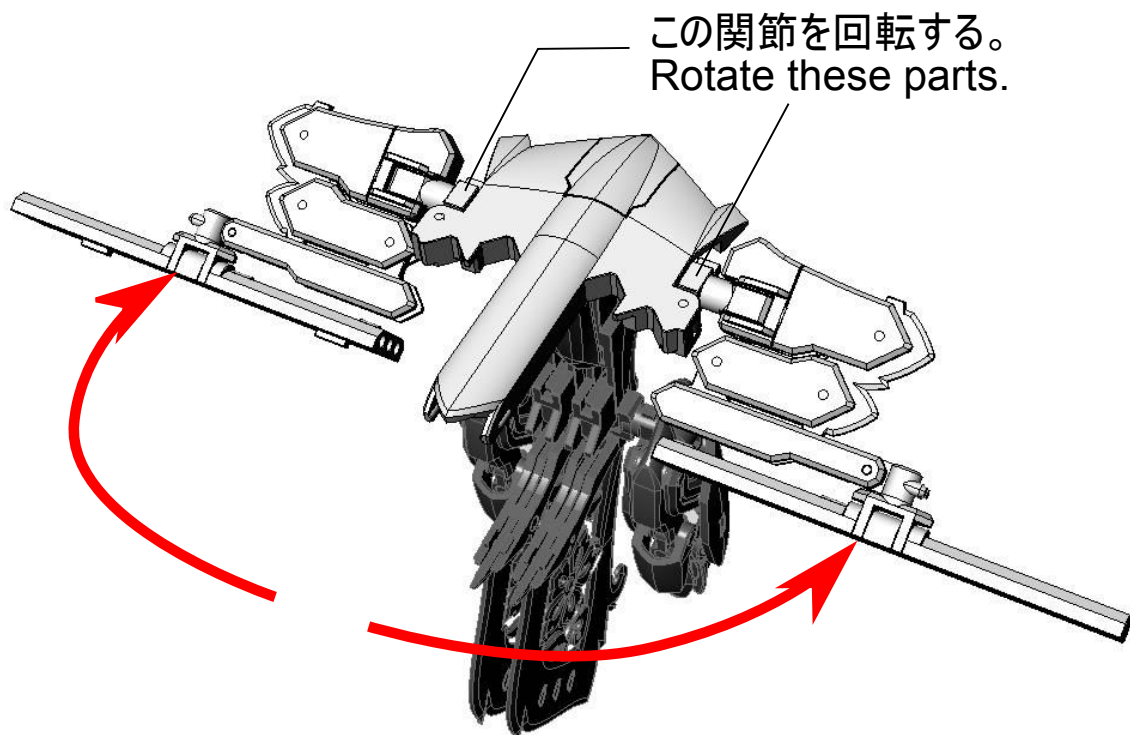
7

ロックパーツを回転し、左右半身を固定します。
Rotate a locking part to secure the R/L side of the body.

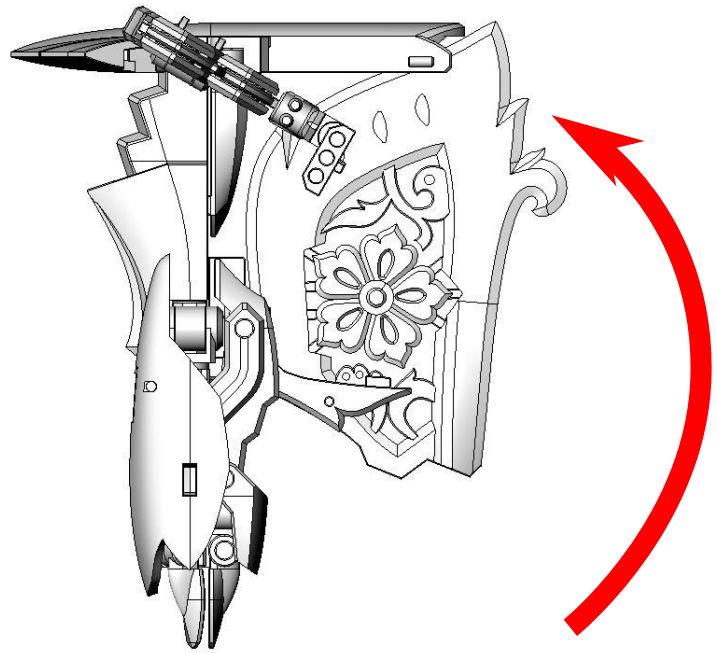


8

肩基部の関節を前方に90° 回転します。
Rotate the R/L shoulder joint 90 degrees forward.

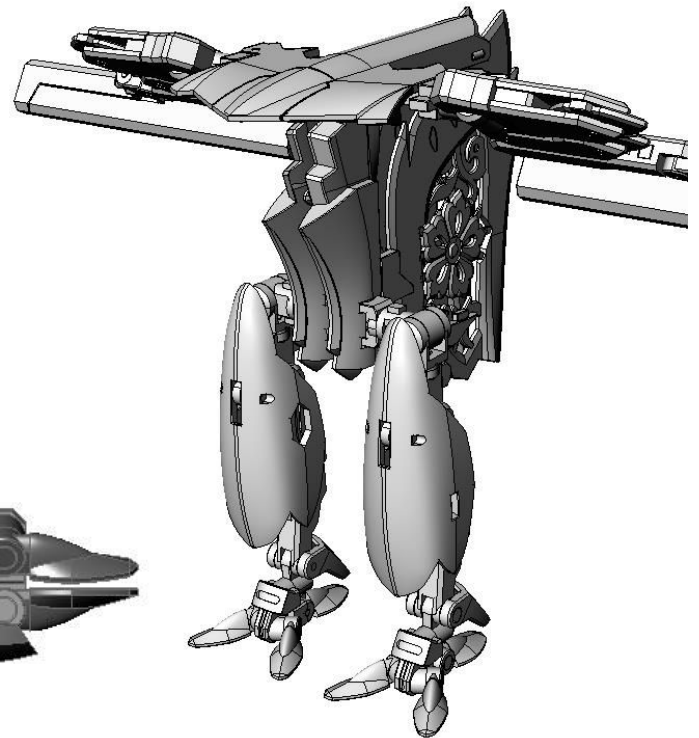
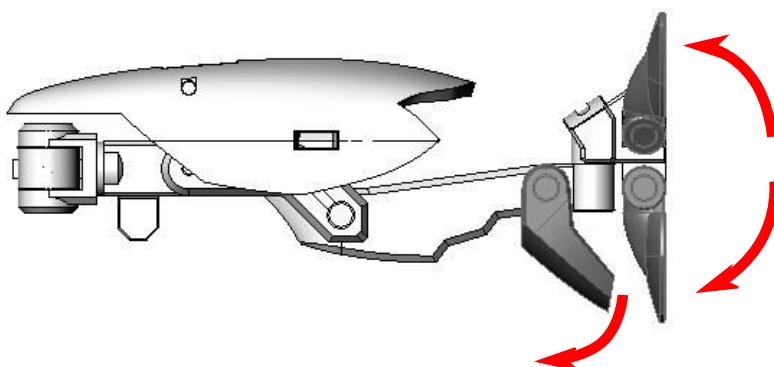
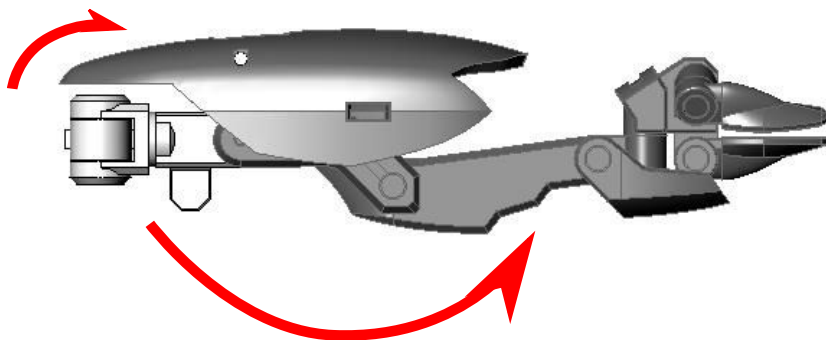
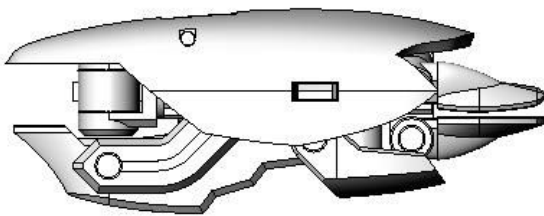


- 9** 翼を回転します。
Rotate the wing parts.



- 10** 脚部を図のように変形します。
Transform the leg parts.

変形前 / before transformation

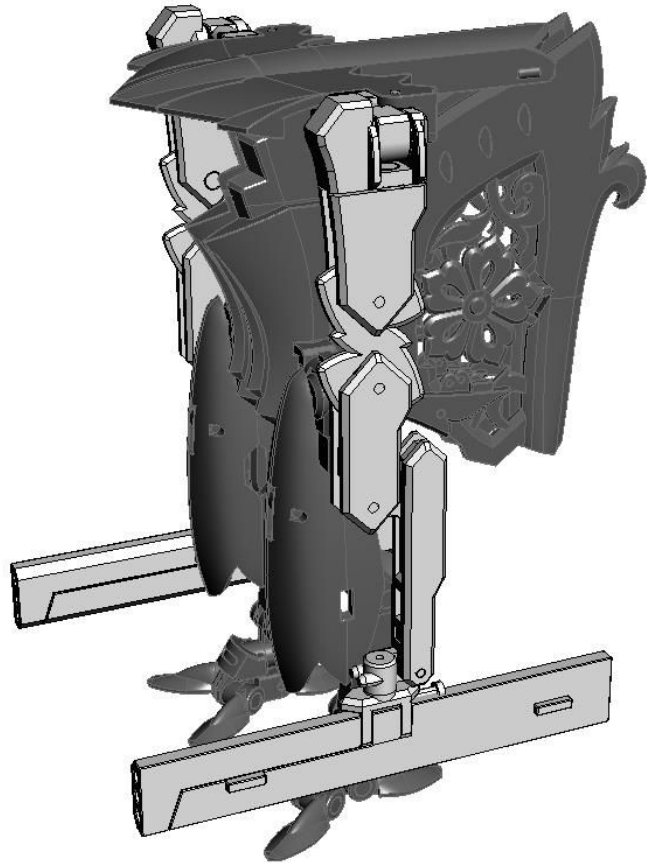


変形後
after transformation

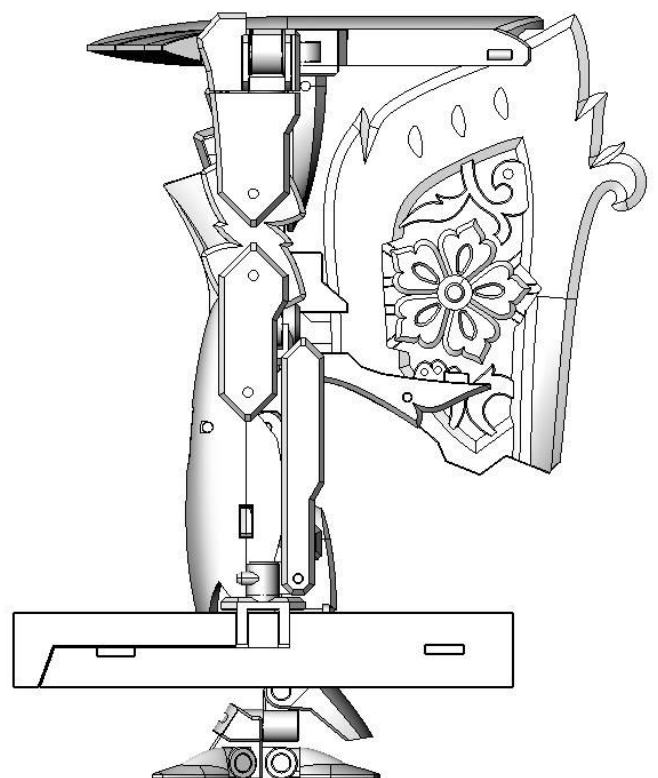
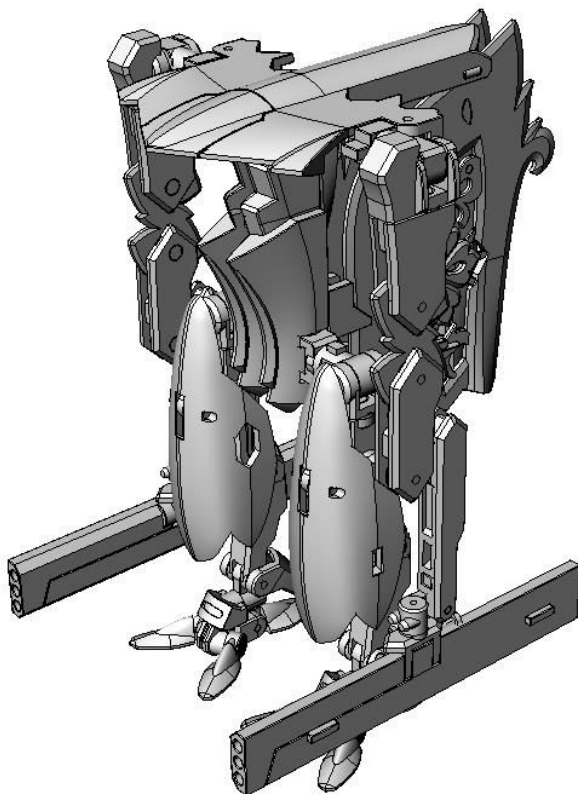
11

腕部を図のように変形します。

Transform the arms as shown
in the image.



12 変形完了
transformation completed



Humanoid Mode