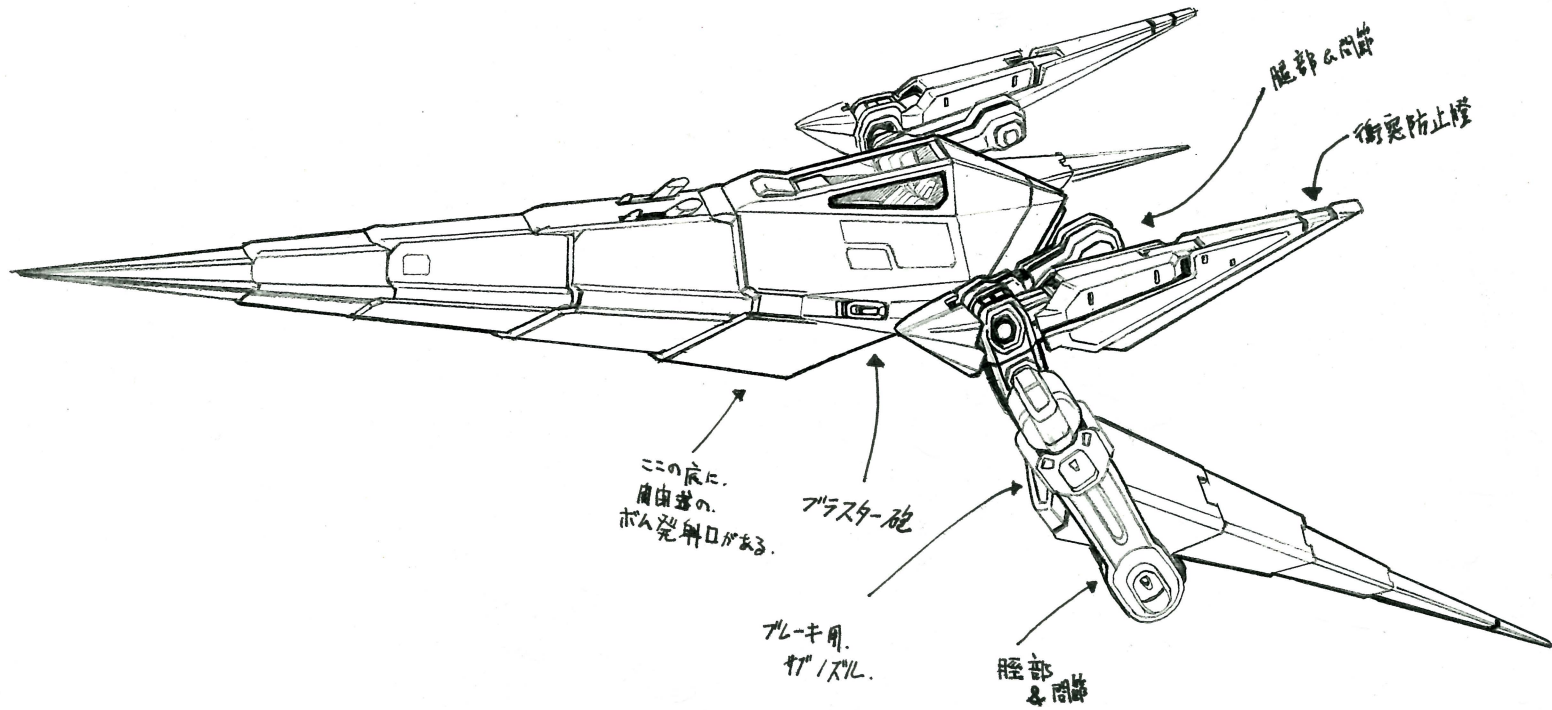
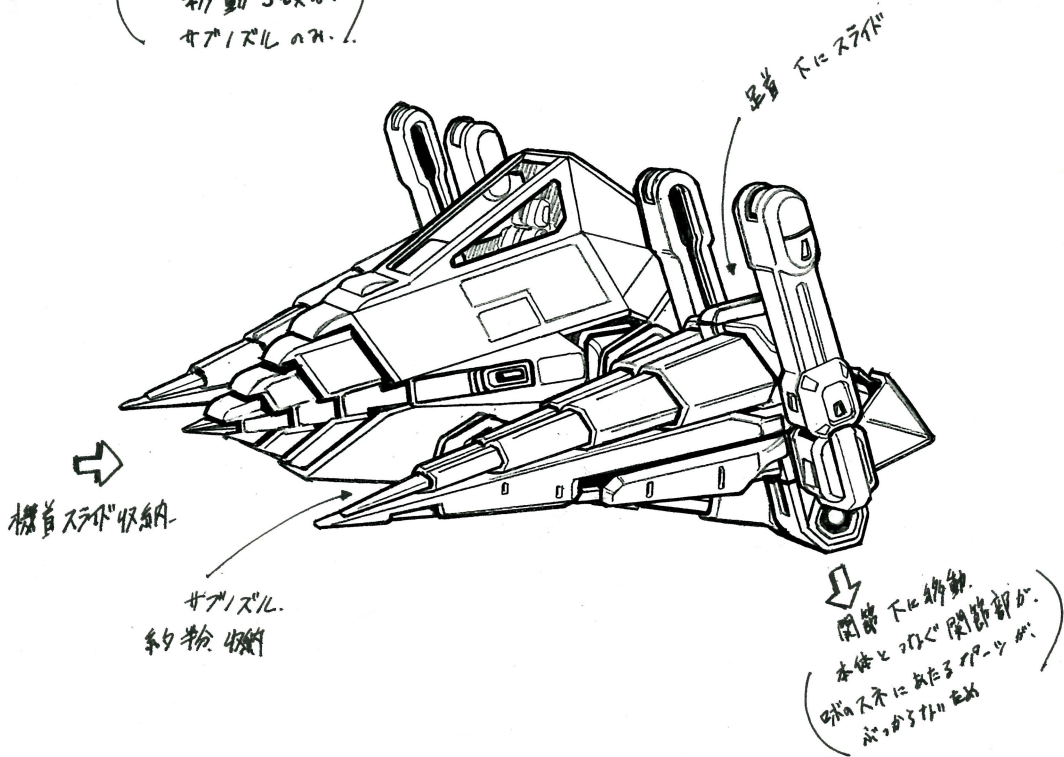


ア-ワレン A-TYPE
《戦闘機》



T-FAL A-TYPE.
 << UFO >>

(X2 スリル停止.
 物動台段は.
 サブスルのみ.)

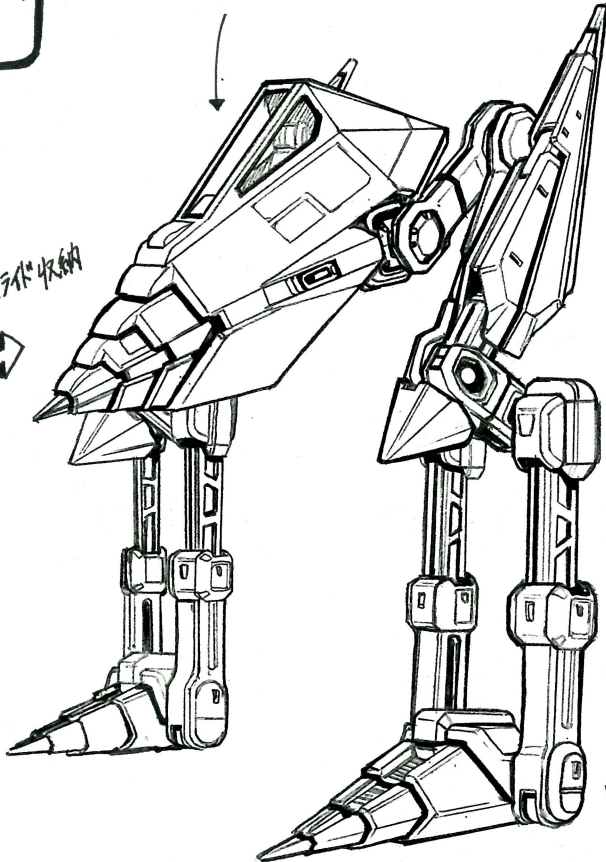


アサルト A-TYPE
 《ウォーカー》

本体30°回転
 コクピットは内蔵で
 回転。

Xイン&サ
 /ズル停止。
 伸縮手段は
 足でやる。

機首スライド収納
 →



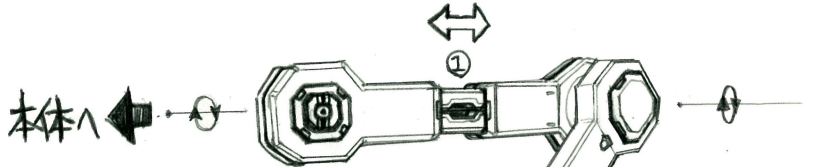
↓ 腰部スライド
 (コクピット内)

Xイン&サズル収納
 →
 足でやる。

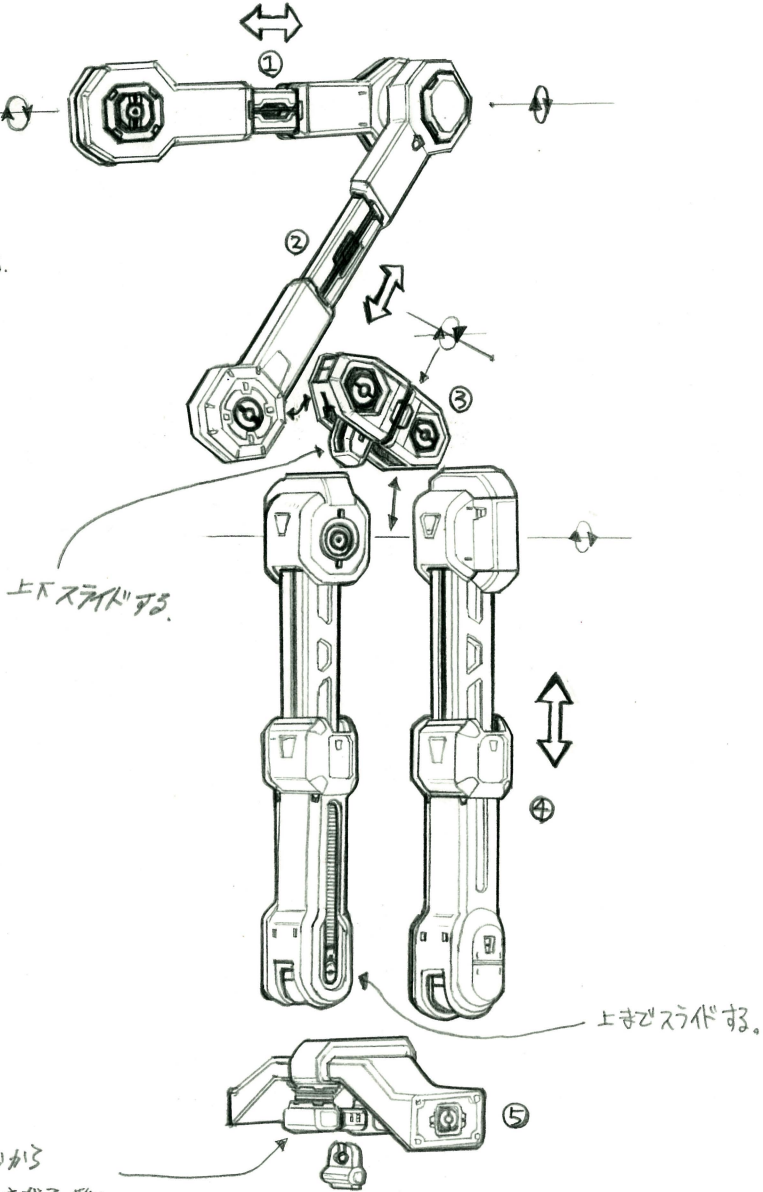
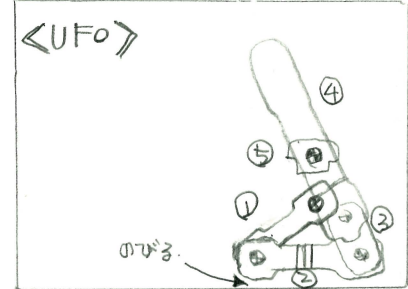
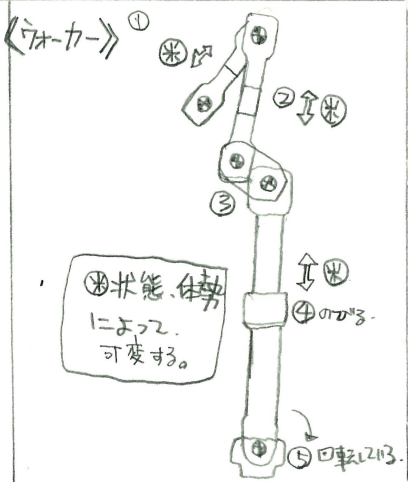
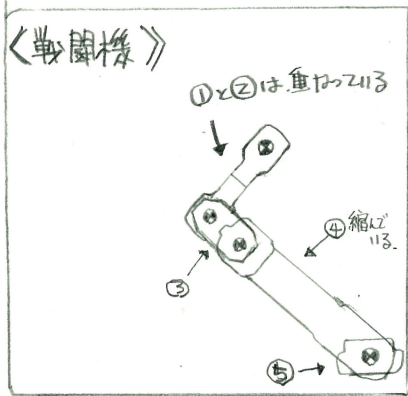
サズル
 の入口
 伸縮が出来る。

情報開発部
 -7.1.09
 渡辺

P-アーム A-TYPE
アーム (左側)



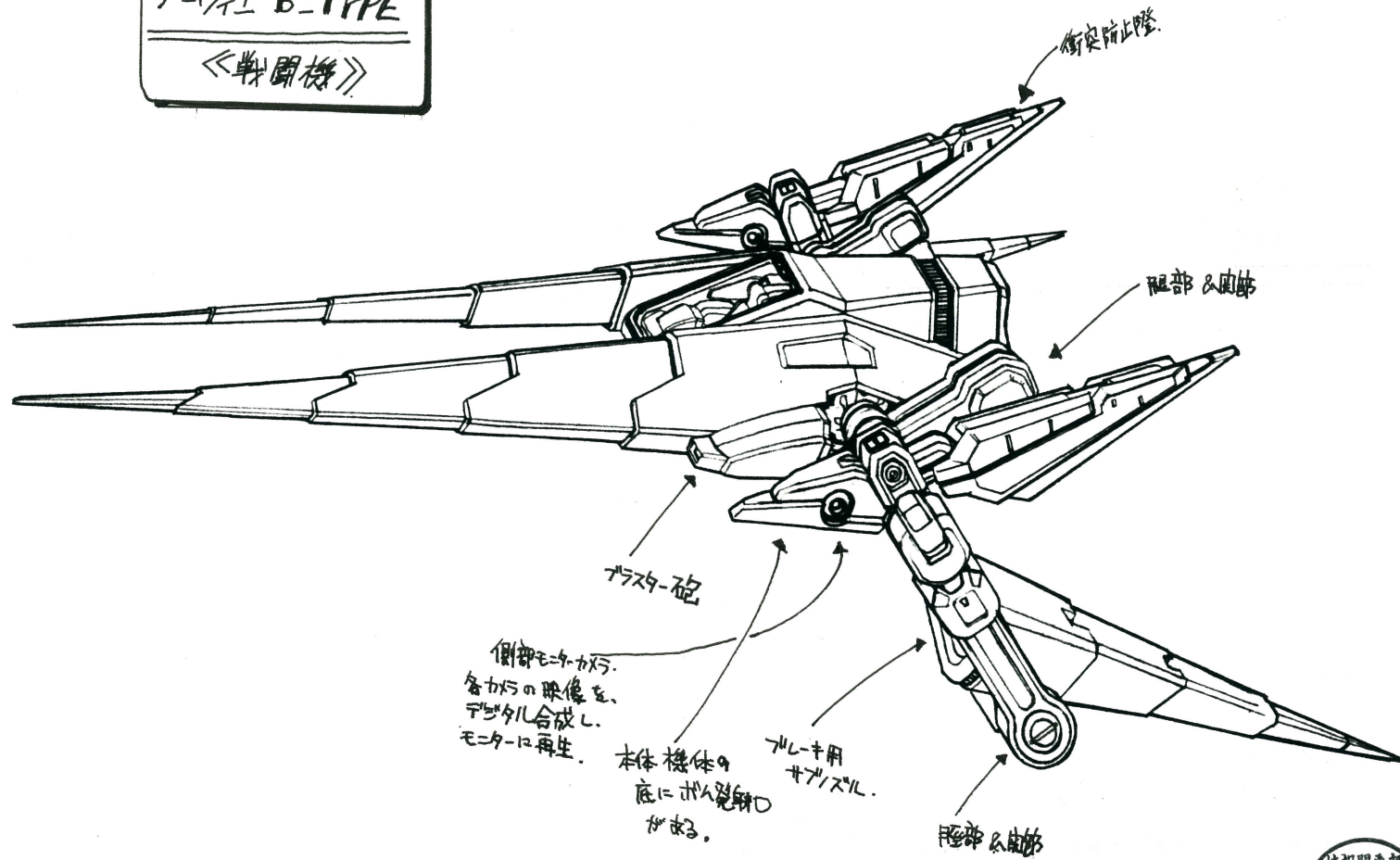
本体とアームとは、
ボールジョイント状の
関節でつながれている。



中心から
スライドする形に
なっている。油圧で制御され
変形時と歩行時に
足首に自由な動きをあたえる。

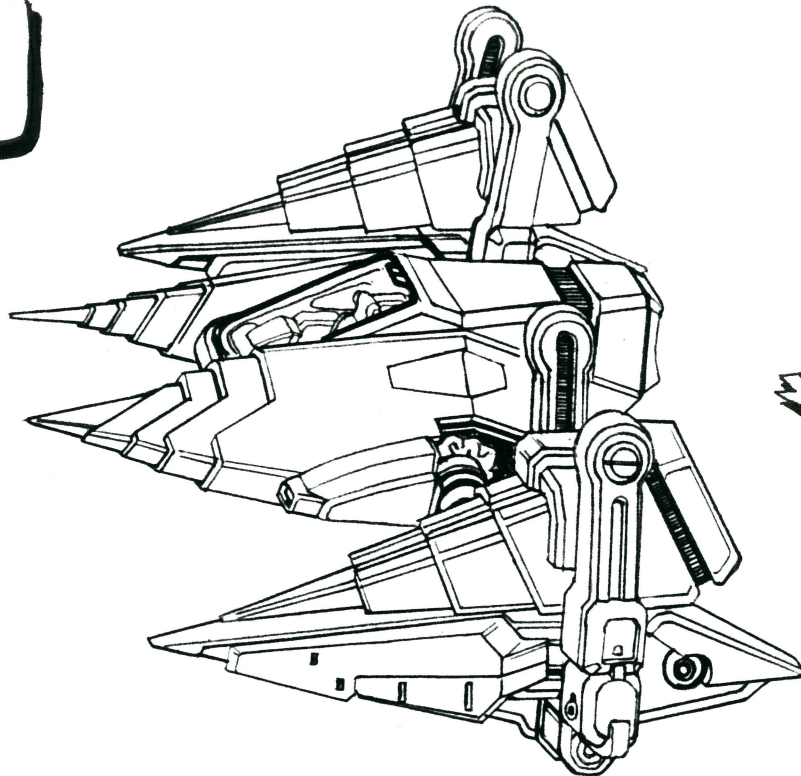
足首へ

ア-ワイル B-TYPE
 <<戦闘機>>



情報開発部
 -7.1.17
 渡辺

ア-タイプ B-TYPE
《UFO》



↑
「機首スライド」
収納

↑ (足関節「付根」
「本体より」
「スライド」)

↑ 「関節下ヒスライド」
「本体より」
「関節部」
「足」
「ヒスライド」
「付根」

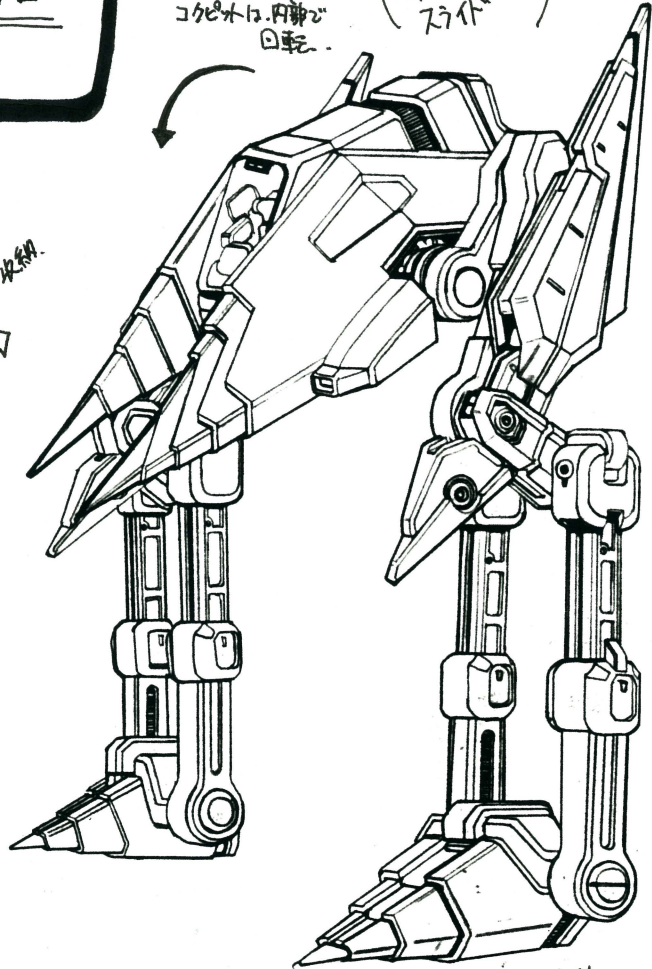
情報開発部
-7.1.17
渡辺

P-ワイル B-TYPE
 <<ワーカー>>

本体30°回転.
 コレクタは円筒が
 回転.
 (足関節が根
 本体より
 スライド) →

(Xとサブ
 ノズル停止
 移動手段は
 足のみ)

機首が回転
 ⇨



↓ 膝部スライド
 (コネクタがV-18)

スライドとサブノズル収納
 ⇨ 足のみ

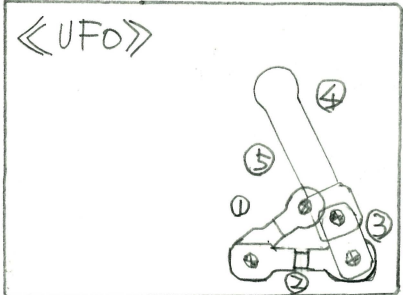
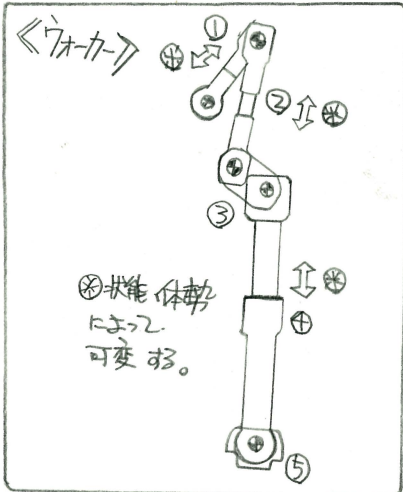
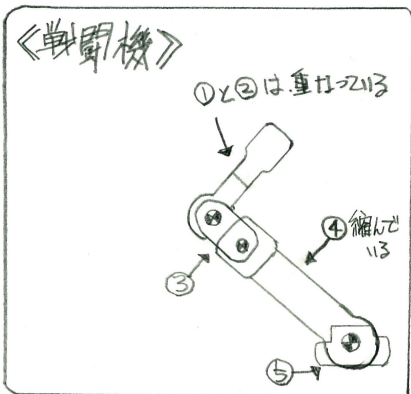
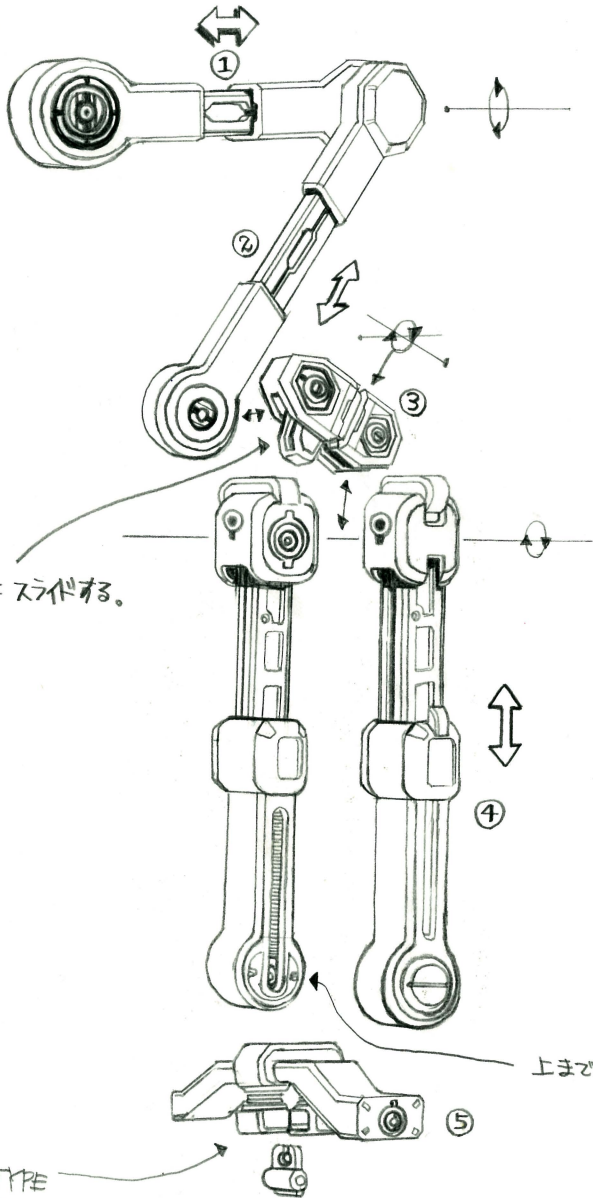
情報開発部
 - 7.1.17
 渡辺

P-ウイング B-TYPE
 P-4 (左側)

(基本的に
 A. B. TYPE は
 同じ変型構造である。)

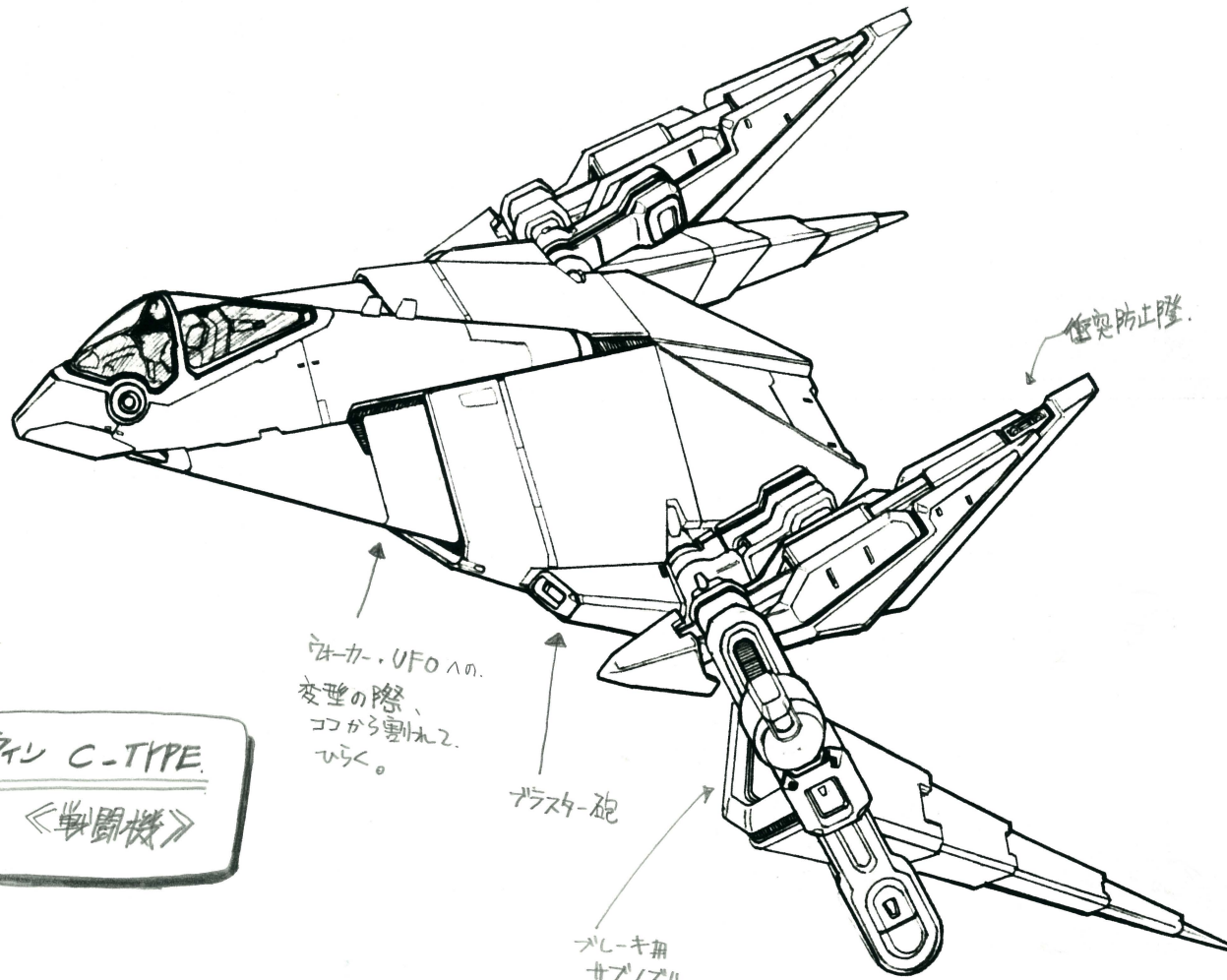
本体へ

A-TYPEと同じ
 本体とP-4とは
 ホールジョイント状の
 関節でつながっている。



A-TYPE
 と同じく油圧制御
 変型時と歩行時
 足首に自由な重圧を
 与える。

足首へ



A-WING C-TYPE
《戦闘機》

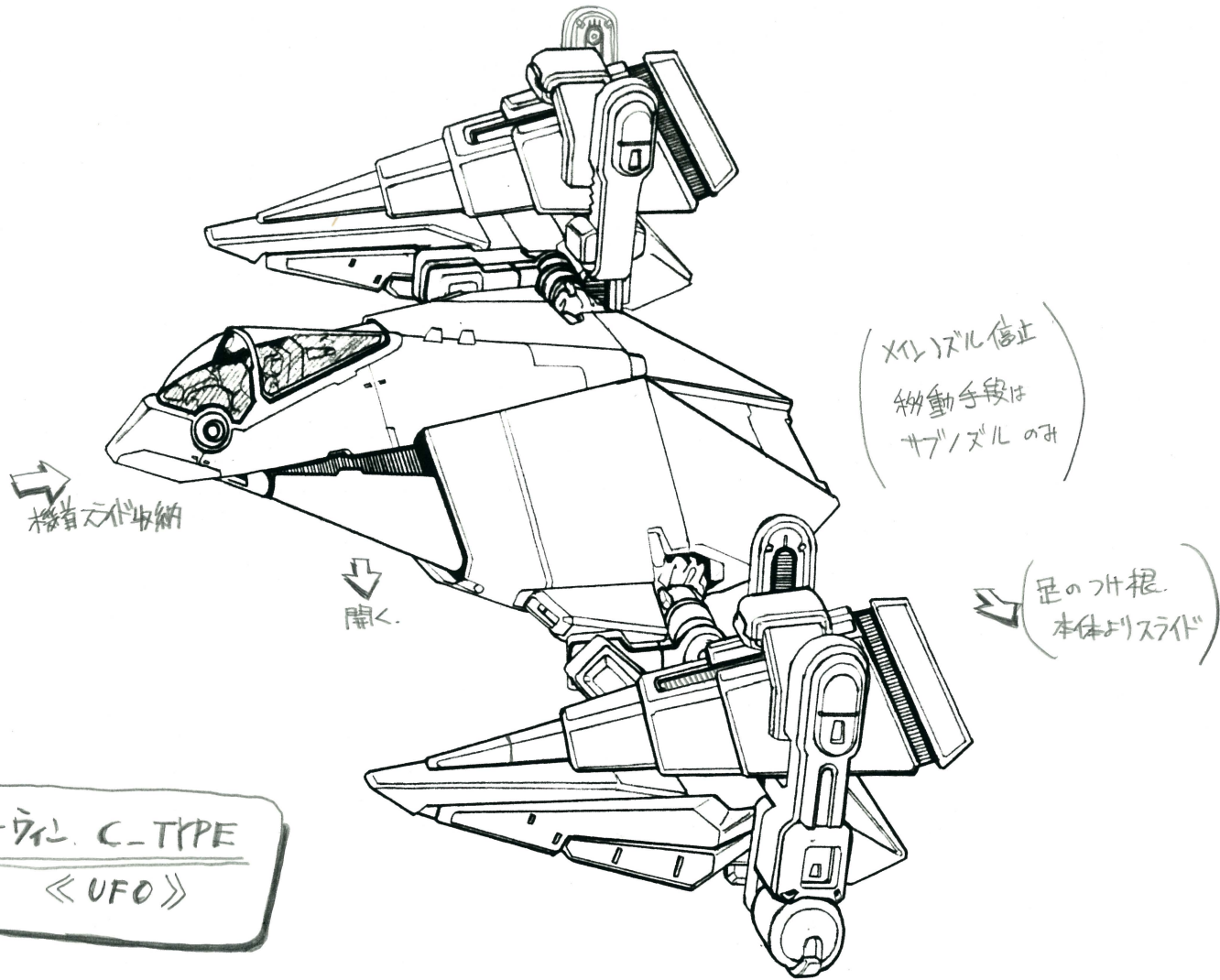
機体・UFOへの
変型の際、
コックピットから脱出する。
ひらく。

艦突防止壁

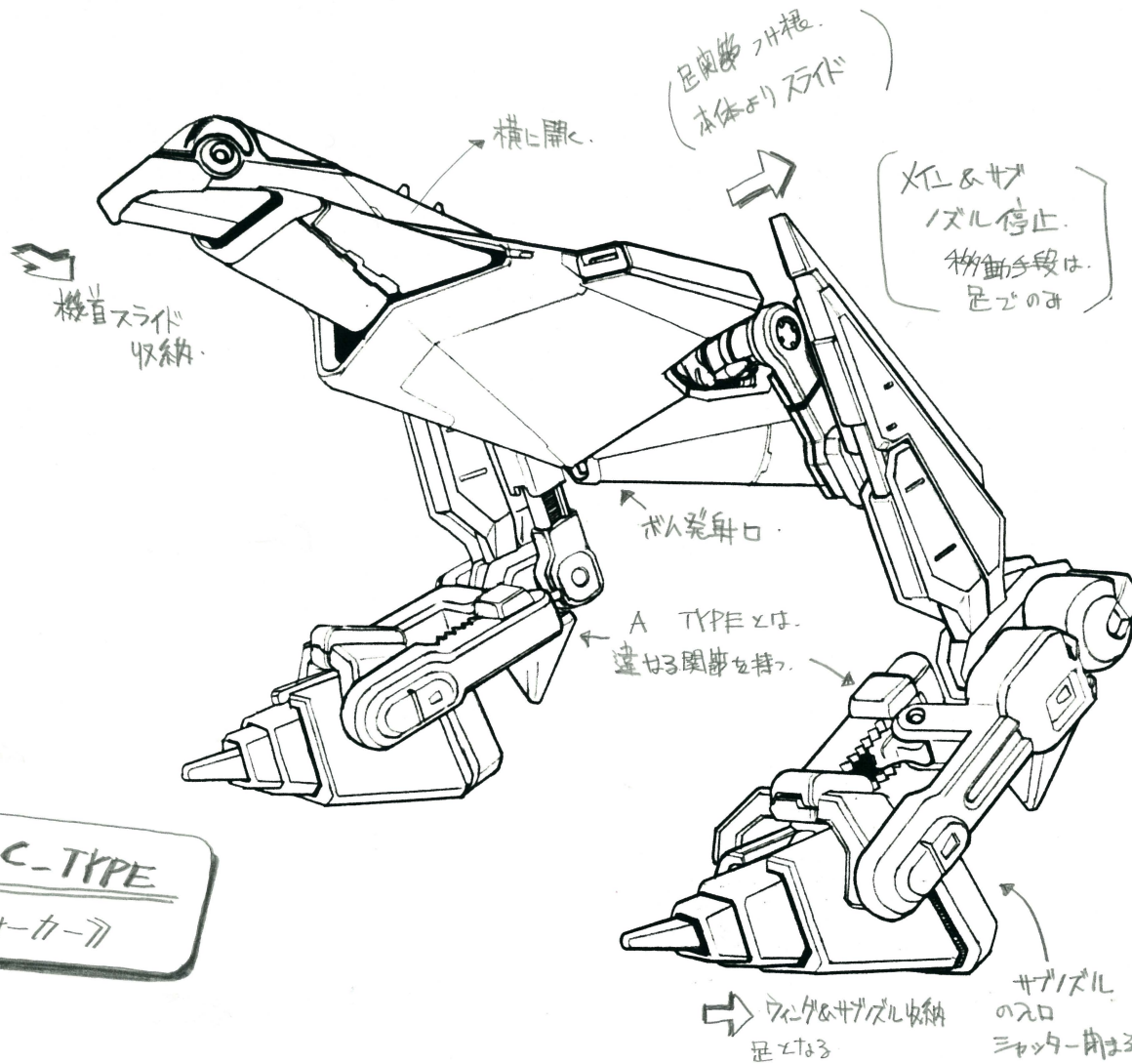
ブラスター砲

ブレーキ箱
サブノズル

情報開発部
-7.1.11
渡辺



P-ワイルド C-TYPE
 <<UFO>>



P-VAL C-TYPE
 <<バカ-カ->>

情報開発部
 -7.1.11
 渡辺

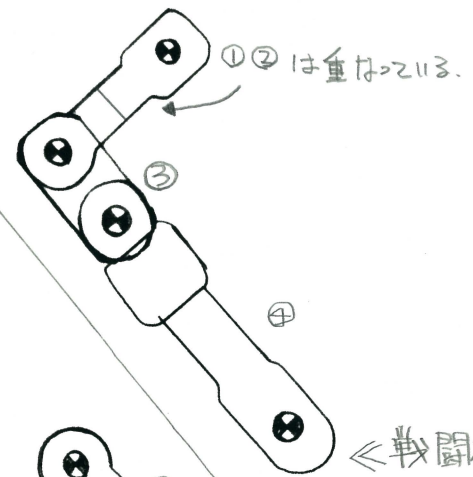
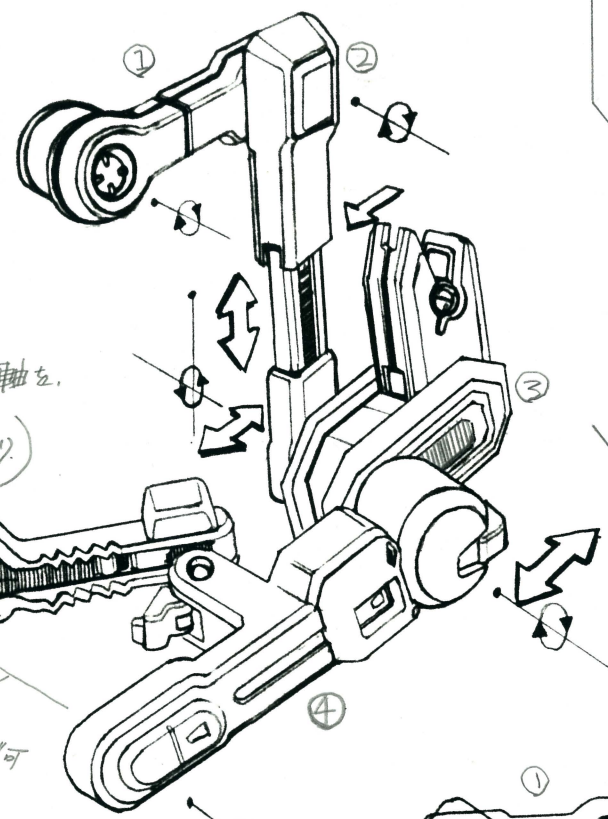
アール C-TYPE
マム(左側)

本体へ

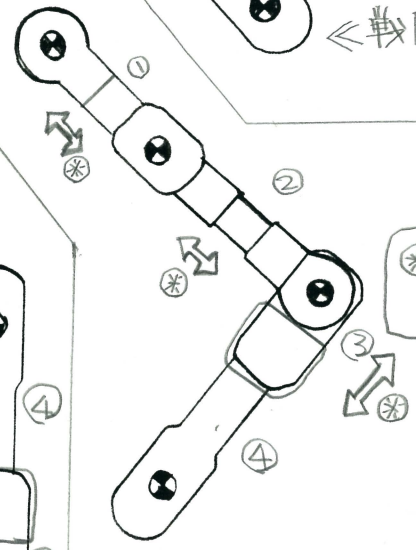
ココの可動は、反対側足首の軸を、
11°-31°して行う。
(「ワーカー形態の体勢」により)
行う

底の見所

足首へ

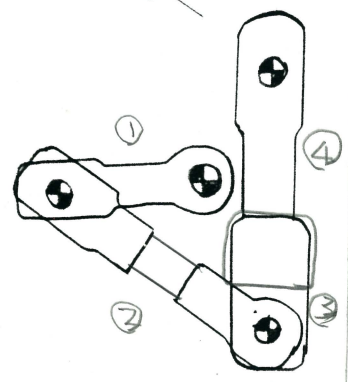


《戦闘機》



《ワーカー》

※状態体勢
により
可変する



《UFO》