

# OPTIMUS PRIME



## Pack 11

### 組裝說明

ASSEMBLING THE FUEL TANKS ON TOP OF THE LEGS

ASSEMBLING THE LEFT-SIDE WHEELS

ASSEMBLING THE RIGHT-SIDE WHEELS

ASSEMBLING THE SPINE

ASSEMBLING THE BODY

ASSEMBLING THE REMOTE CONTROL FOR LIGHTS AND VOICE

**AGORA**  
MODELS®

## 專家建議

---

**!** 請保留所有未使用的螺絲，因為它們可能在稍後的階段需要使用。

請確保不要混淆螺絲。它們看起來相似，但螺紋略有不同。使用錯誤的螺絲可能會損壞零件。

當使用多個螺絲將零件固定在一起時，請先將每個螺絲鬆開，以確保所有零件正確對齊，然後按照您放置它們的順序輕輕但不要過緊地拧紧它們。

螺絲刀可以通過用磁鐵（冰箱磁鐵等）摩擦來磁化，使其能夠吸住螺絲，從而更容易組裝。

如果螺絲在插入金屬零件時很緊，不要強行拧紧，因為可能會將螺絲頭折斷。取出它並在螺紋上塗上少量凡士林、肥皂或輕油。這將潤滑它並使它更容易安裝到位。

一些零件在組裝時可能需要少量膠水。請謹慎塗抹膠水，使用酒杯棒，以免使用過多或塗抹得太重。我們建議使用超級膠凝膠或超薄液體模型膠水。在可能的情況下，請在黏合之前將零件試裝在位。



請注意黏膠符號，並將膠水塗在圖片中指示的紅色區域上。

在整個組裝過程中，您將收到許多立即組裝的零件 - 請按照相應階段的說明操作，還將收到其他零件，應將其存放在提供的托盤中，以便在將來的組裝階段使用。

請始終保護零件的塗裝表面，方法是在工作表面上放置一塊切割墊、白紙或軟布。

左和右！在組裝您的 Optimus Prime 時，左邊或右邊是指 Optimus Prime 所看到的每一側。Optimus Prime 的左手在觀眾的右邊。



**警告：** 某些零件是使用磁鐵組裝的。如果誤食這些磁鐵，可能會導致嚴重傷害。請遠離兒童。如果懷疑磁鐵被誤食，請立即尋求醫療協助。

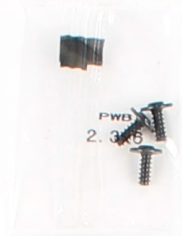
# Pack 11 Parts

## TRAY 1 SCREWS

**M 3x8mm x16**



**PWB 2.3x6mm x3**



**TR-11-92 x4**



**PM 3x8mm x20**



**PB 2.3x6mm x34**



**TR-11-86 x11**



**PWM 2x6mm x11**



**PWB 2.6x8mm x5**



**TR-11-87 x7**



**PWB 2.6x6mm x3**



**PB 2.6x8mm x28**

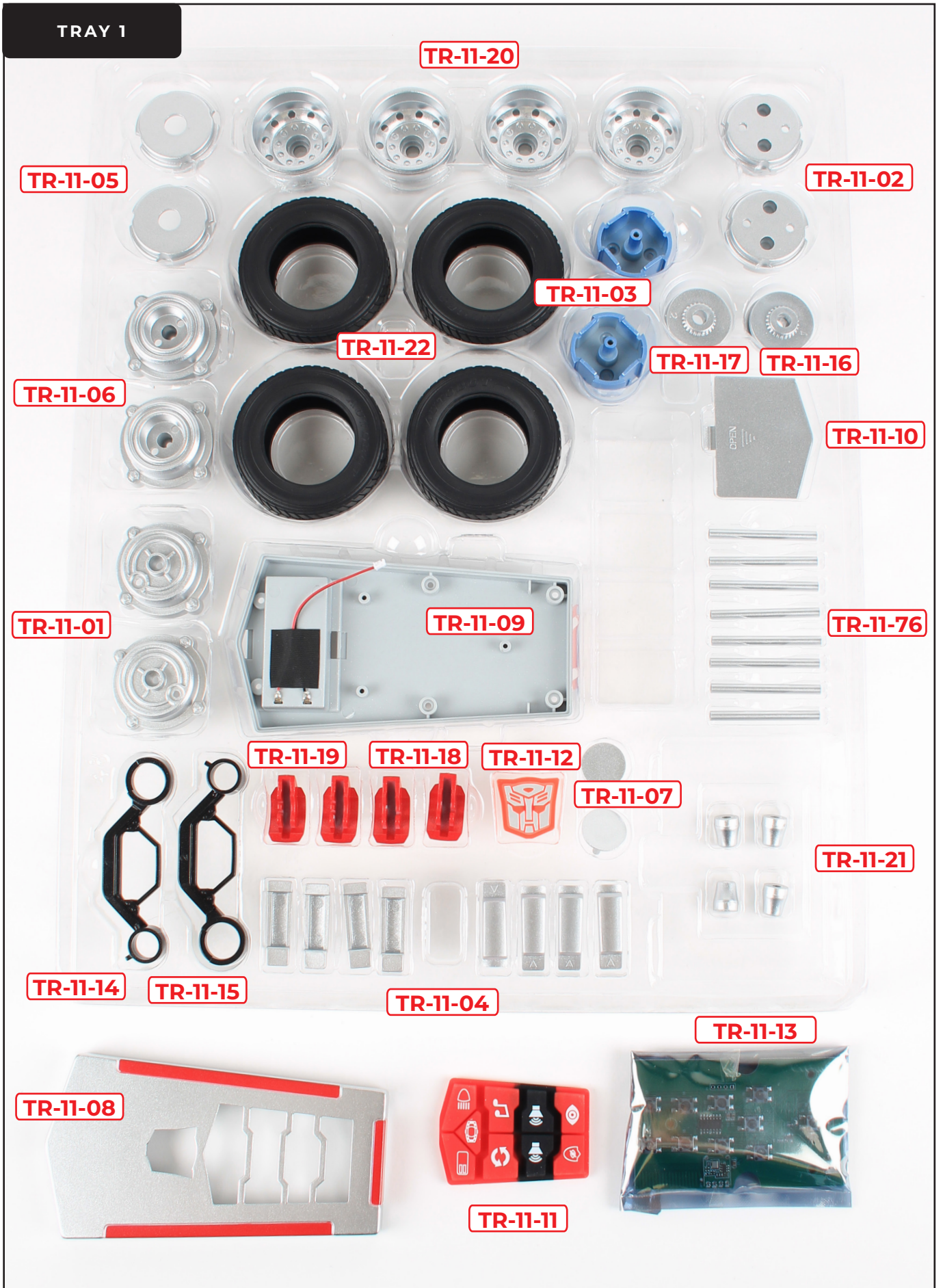


**TR-11-88 x5**



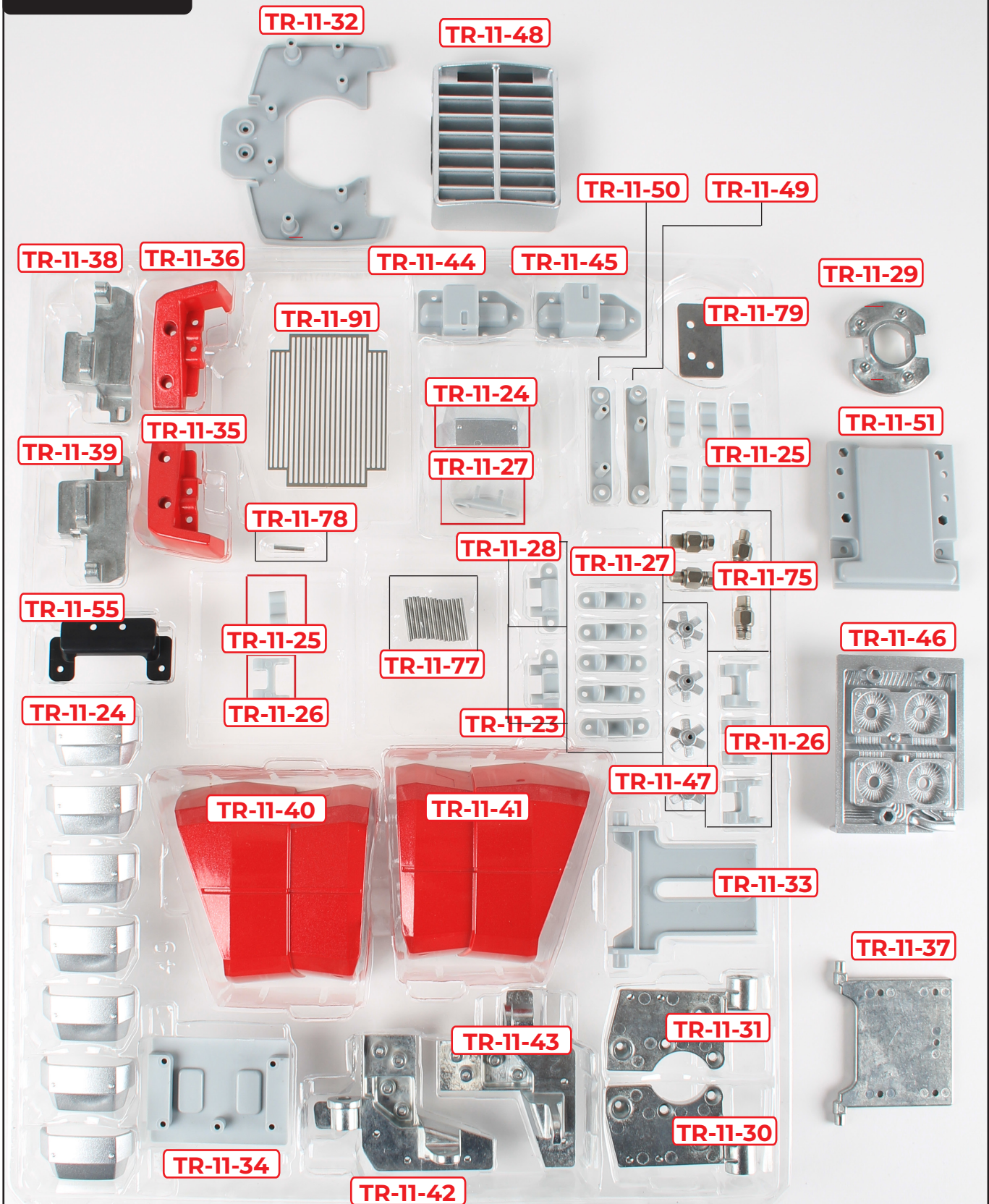
# Pack 11 Parts

TRAY 1



# Pack 11 Parts

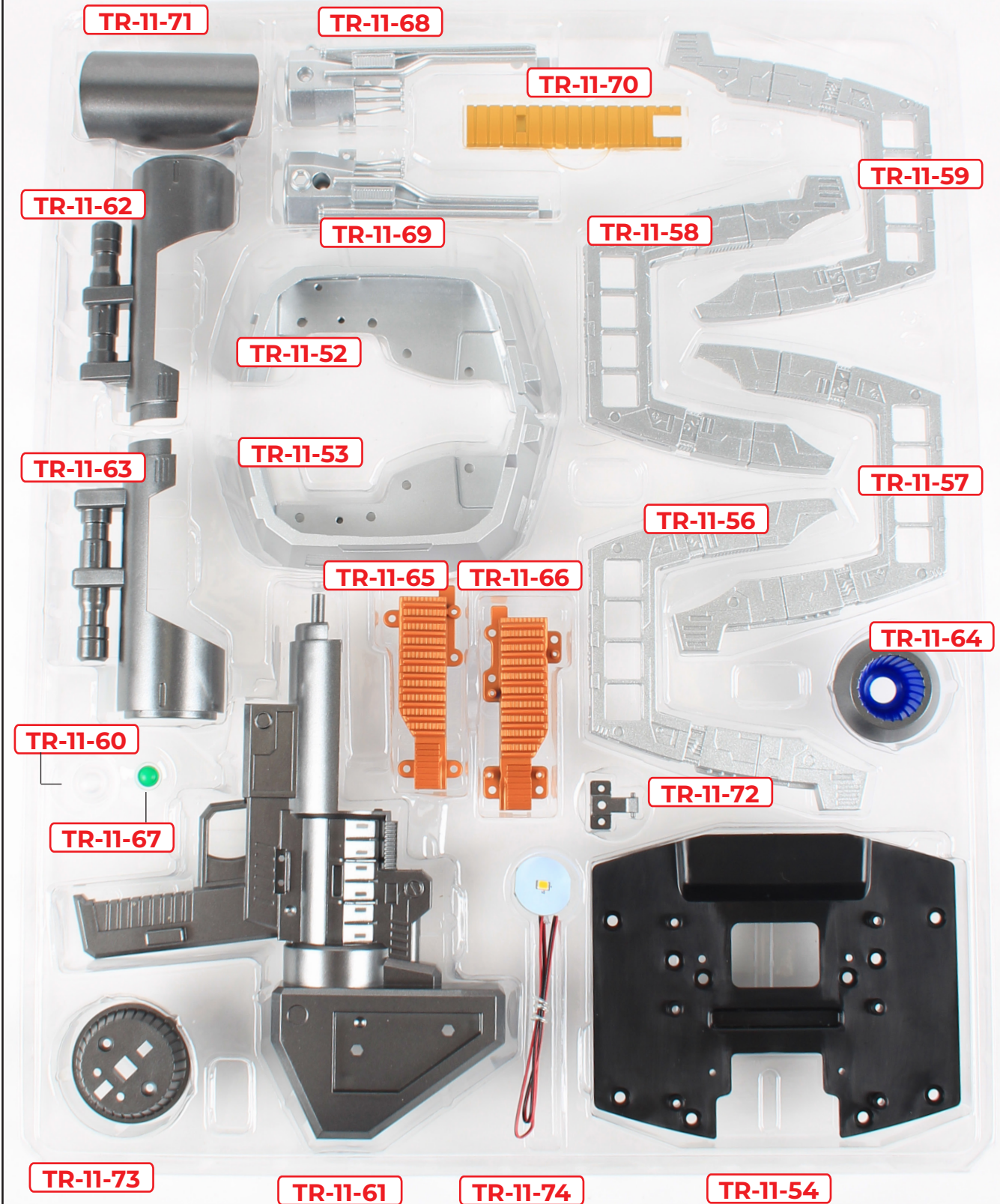
TRAY 2



注意：請檢查零件 TR-11-48 和 TR-11-46 的下面，以找到 1x TR-11-25、1x TR-11-26、1x TR-11-24 和 1x TR-11-27。這些額外的零件與具有相同編號的其餘零件分開存放。

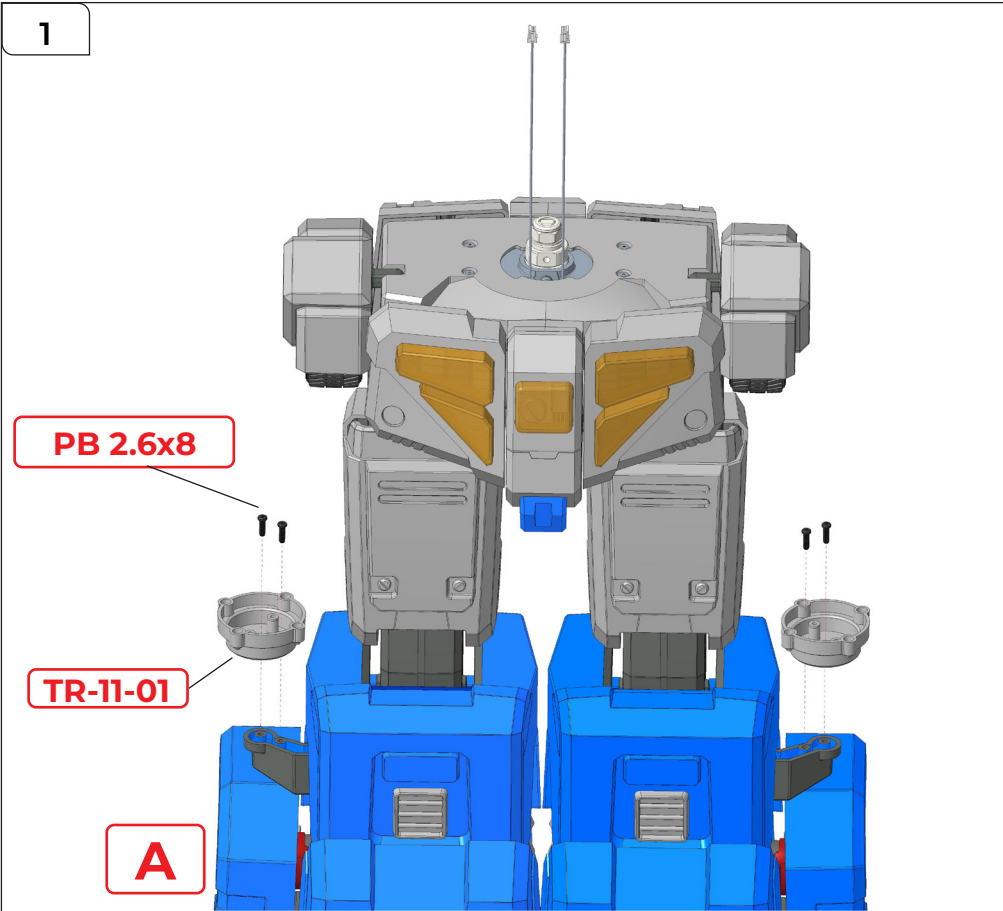
# Pack 11 Parts

TRAY 3



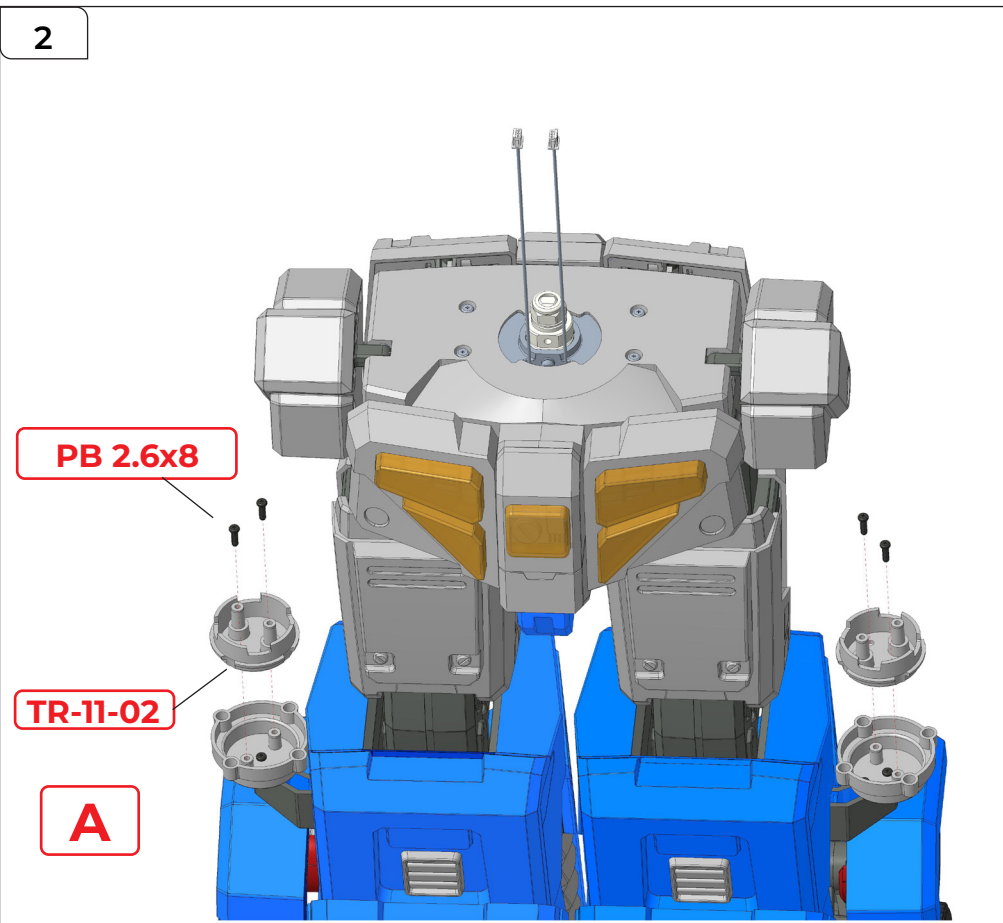
這個托盤中提供的大部分零件都用於組裝原能矩陣和blaster。有關此部分的組裝指示將在 Pack 12中給出，所以現在請將它們安全存放好。

# 組裝腿部頂部的燃料箱



## STEP 1

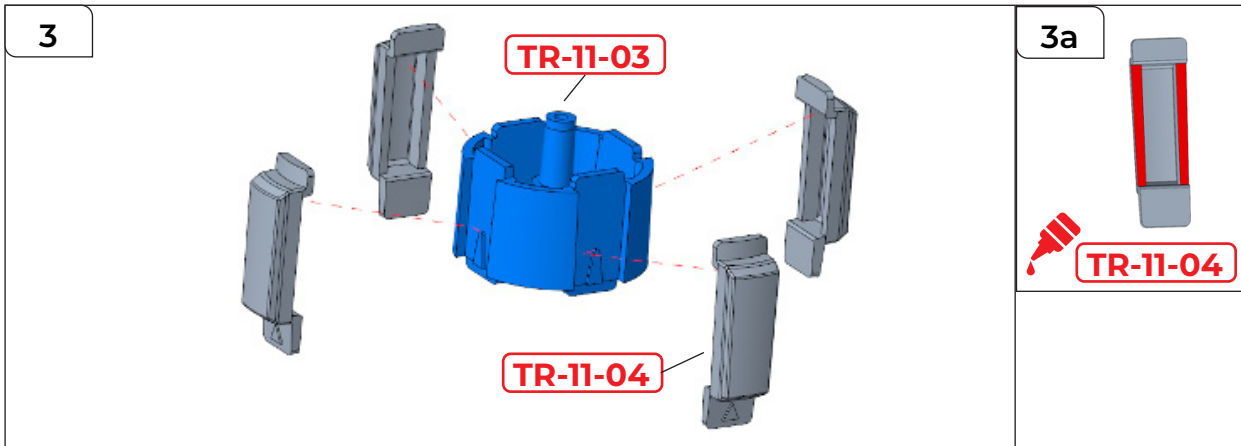
將2x TR-11-01按照所示推入A。使用2x PB 2.6x8 mm螺絲固定每個部分。



## STEP 2

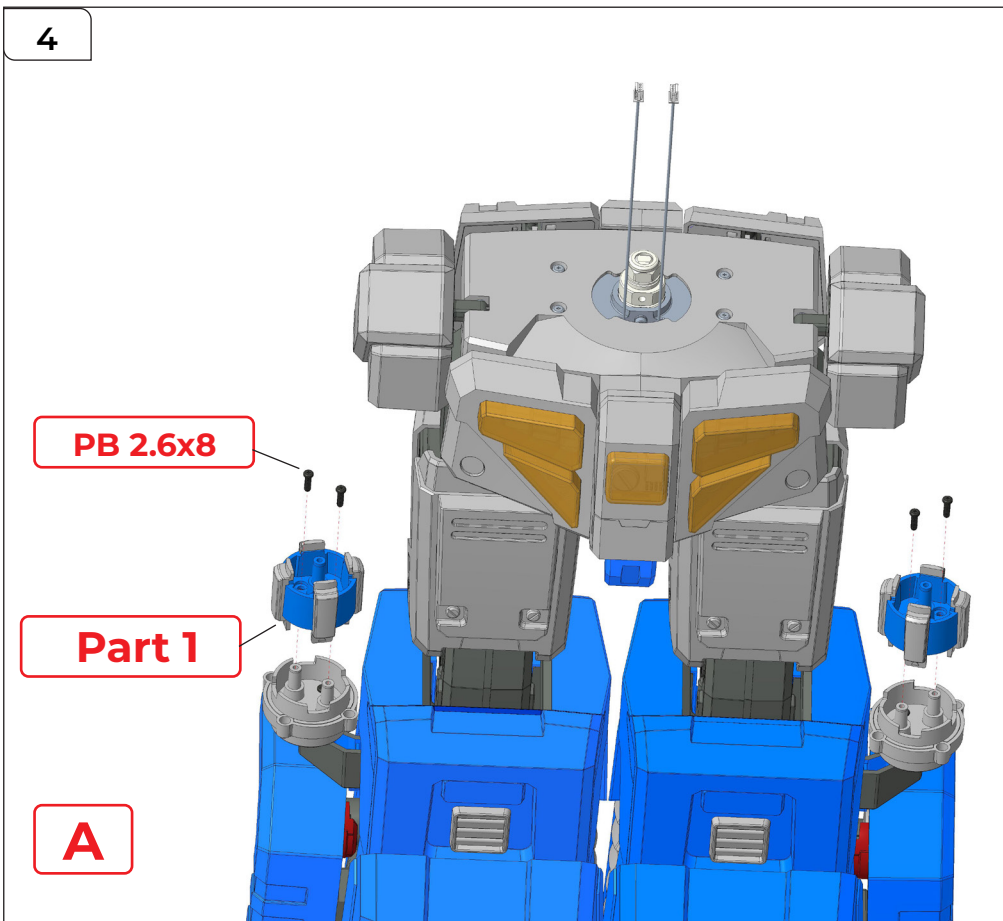
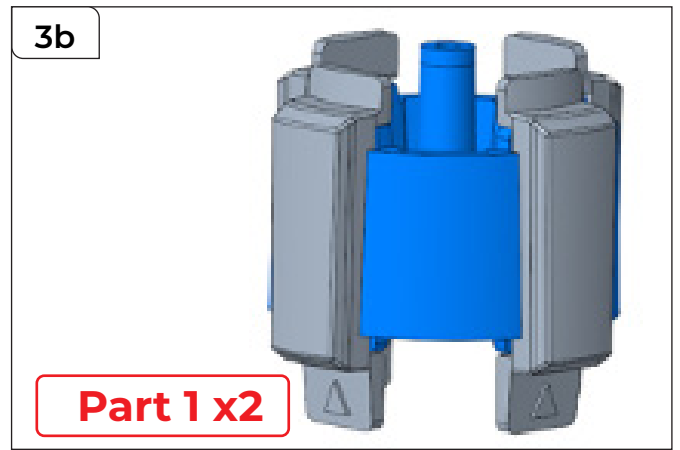
將TR-11-02放在頂部，每邊使用2x PB 2.6x8 mm螺絲固定它們。

# 組裝腿部頂部的燃料箱



## STEP 3

取4個TR-11-04。在紅色區域（3a）塗上少量膠水，並固定到TR-11-03上。製作兩個這樣的部件。



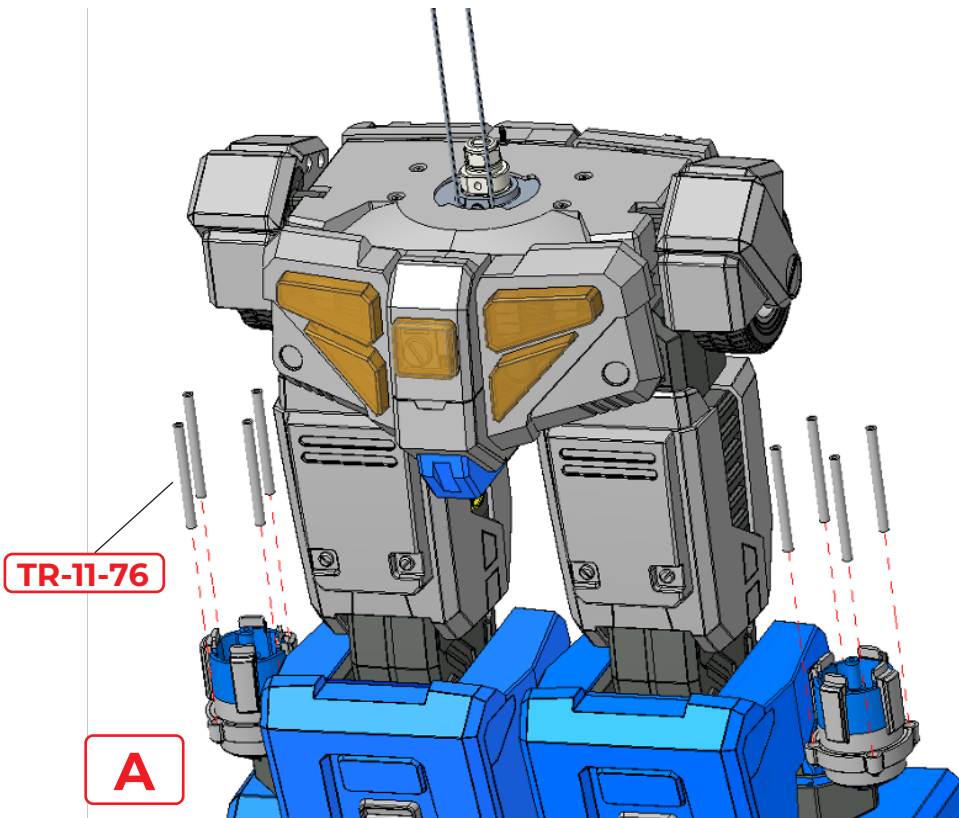
## STEP 4

將Part 1組件附著在A的兩側，使用2x PB 2.6x8 mm螺絲固定。



## 組裝腿部頂部的燃料箱

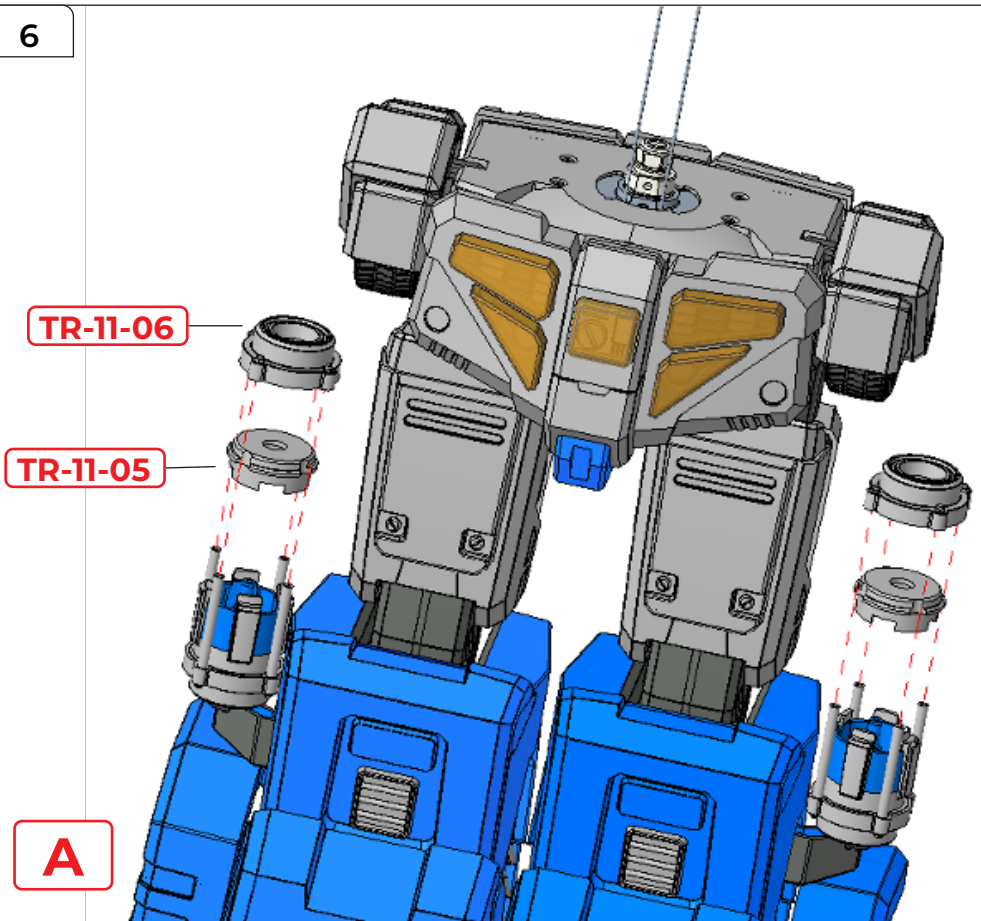
5



### STEP 5

取8x TR-11-76，並將它們  
推入位置 - 每側4x。

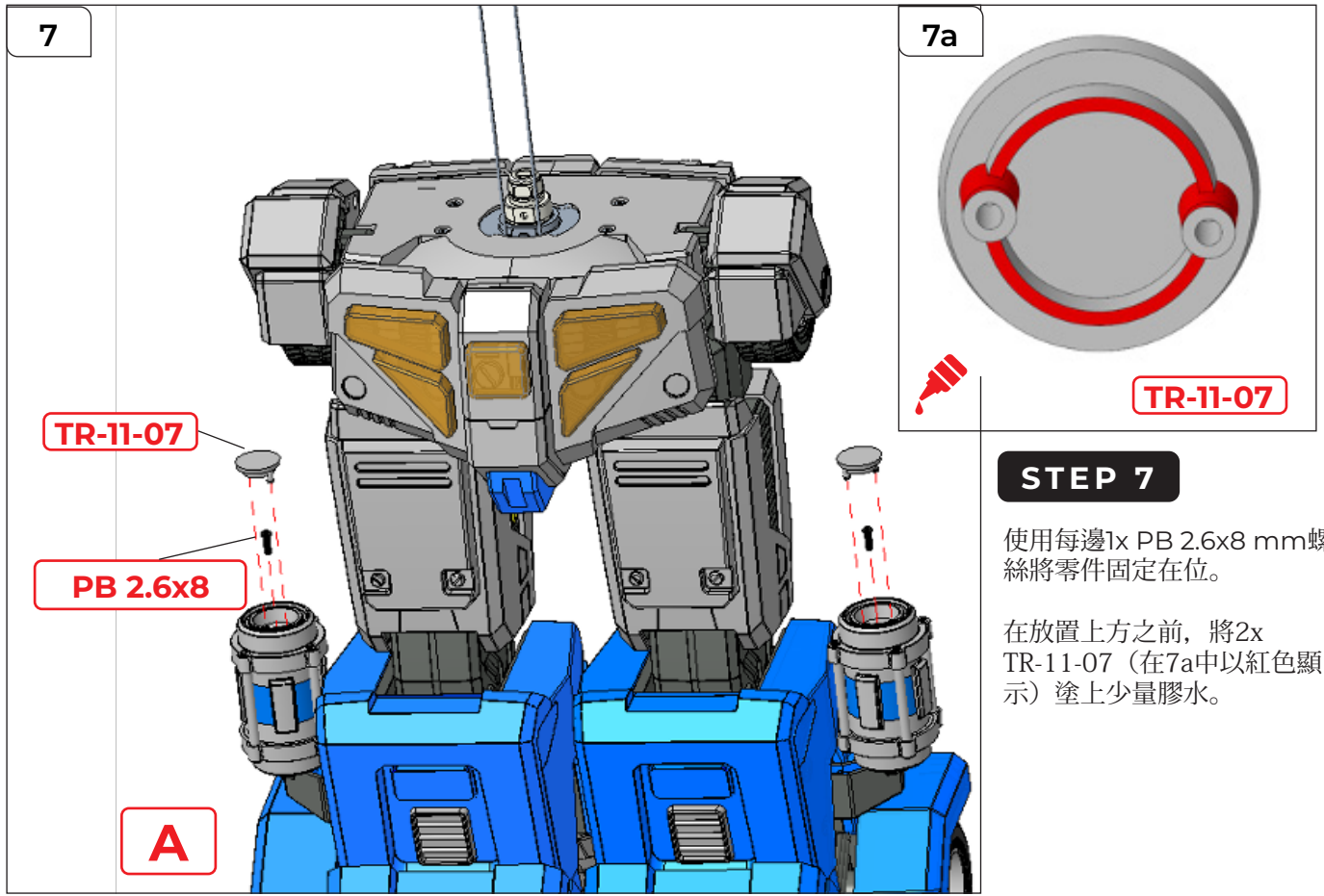
6



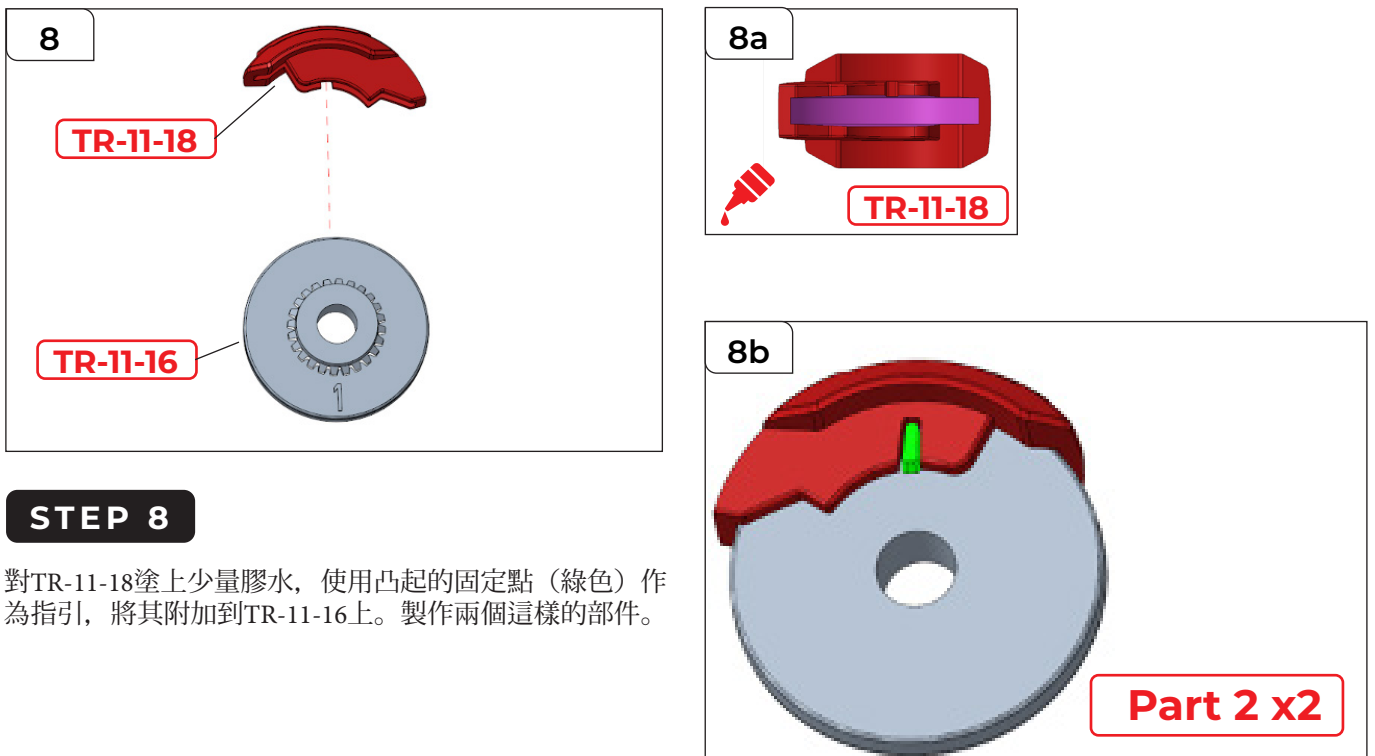
### STEP 6

將TR-11-05，然後  
TR-11-06推入TR-11-76的  
末端。

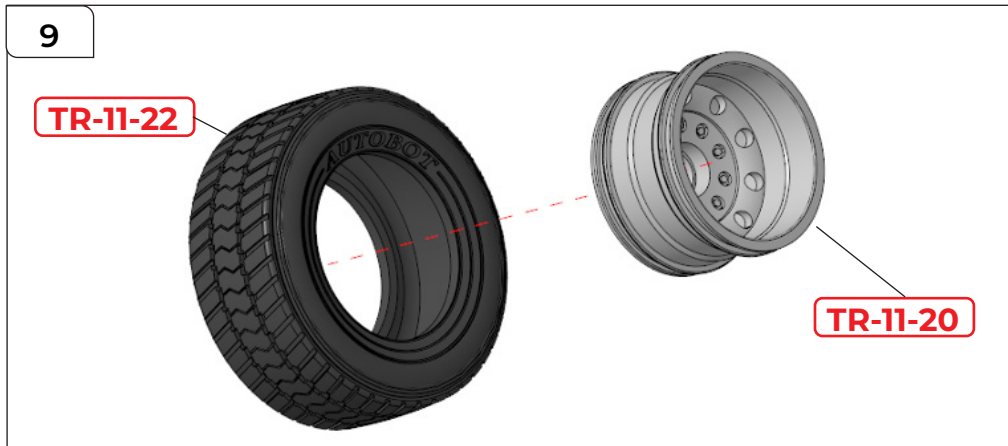
## 組裝腿部頂部的燃料箱



## 組裝左側輪胎

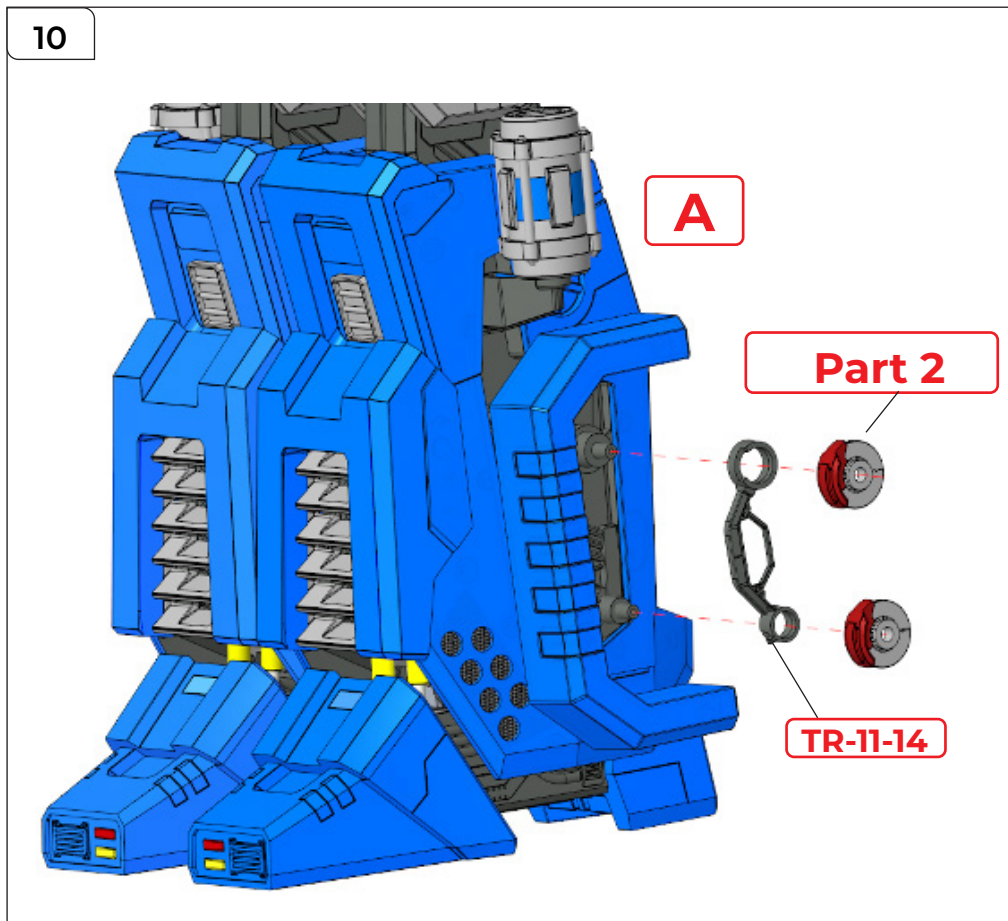


# 組裝左側輪胎



## STEP 9

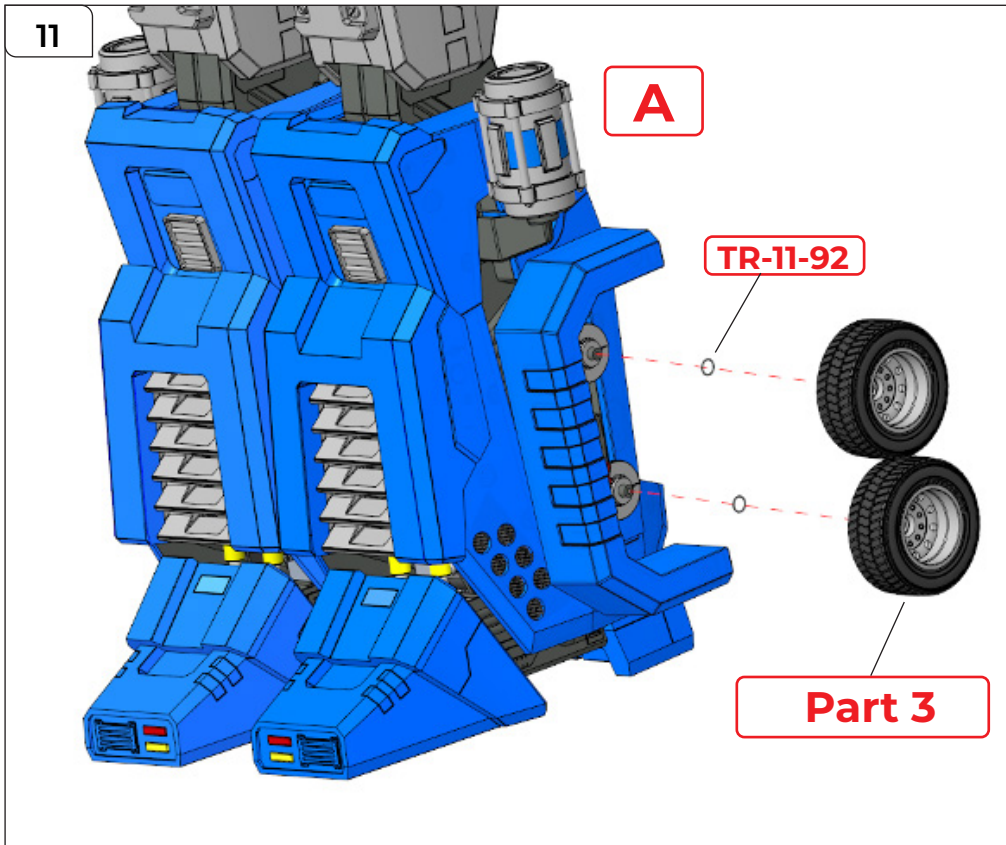
將輪子TR-11-20推入輪胎TR-11-22。製作四個這樣的部件。  
注意：請確保“AUTOBOT”標誌朝外。



## STEP 10

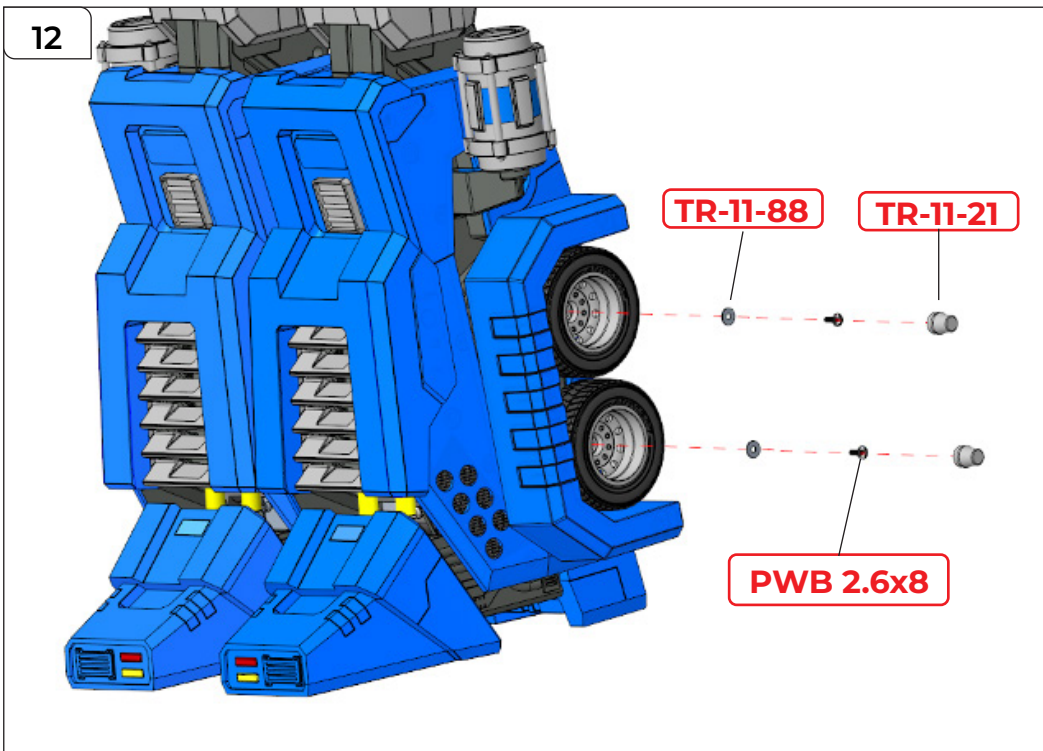
按照示例將TR-11-14附加到A，然後在頂部附加2x Part 2（Step8）。

# 組裝左側輪胎

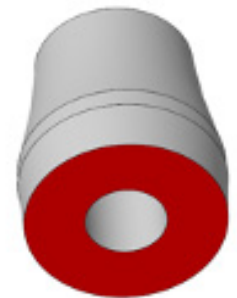


## STEP 11

將TR-11-92按照所示放置，然後在頂部放置2x Part3的輪子。



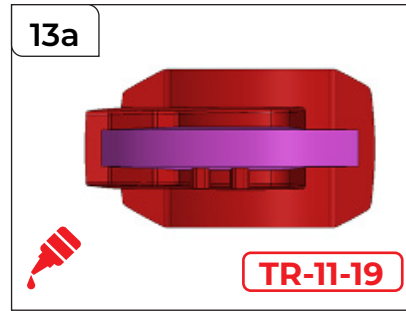
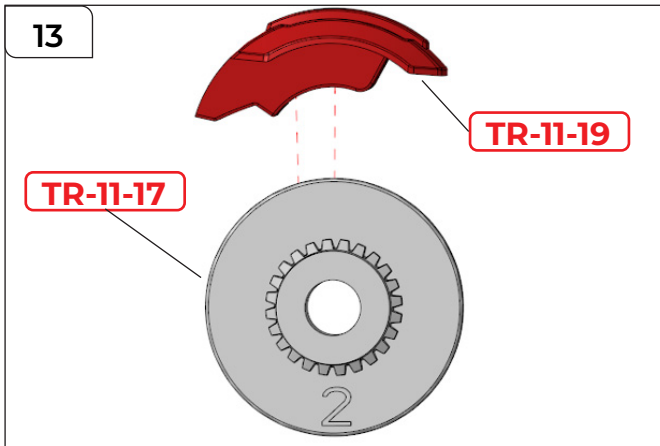
## 12a



## STEP 12

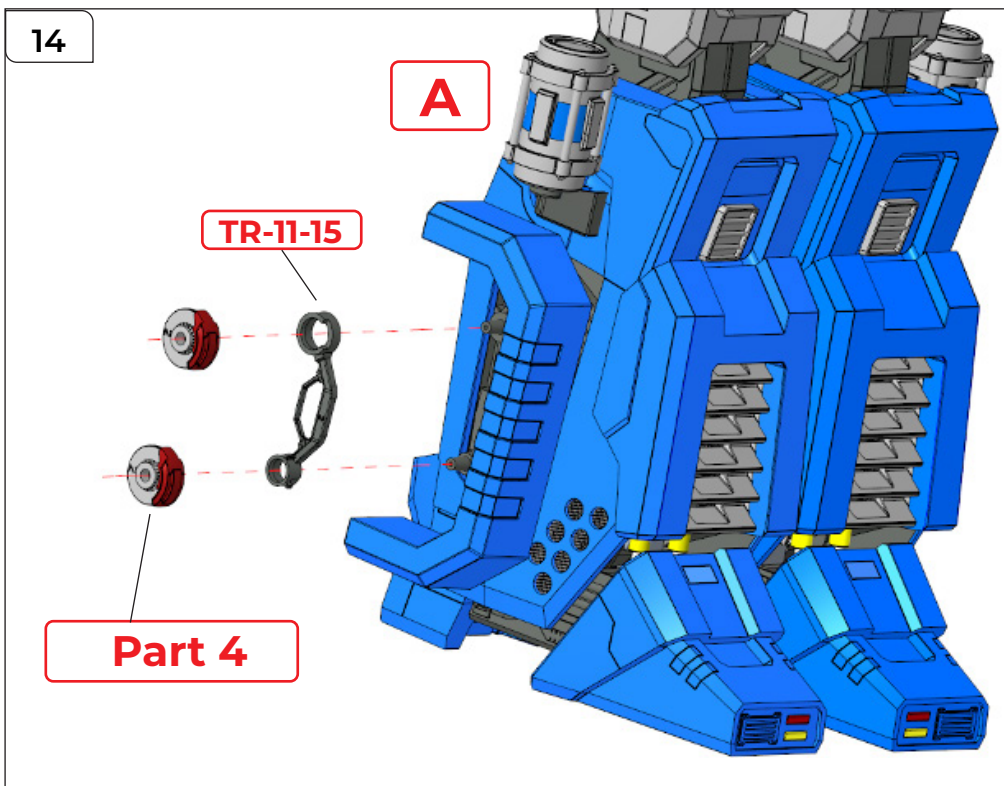
將TR-11-88穿過一顆PWB 2.6x8 mm螺絲，並用它固定一個輪子。重複此步驟以固定另一個輪子。在螺絲頂部塗上少量膠水後，放上2x TR-11-21（如12a所示）。

# 組裝右側輪胎



## STEP 13

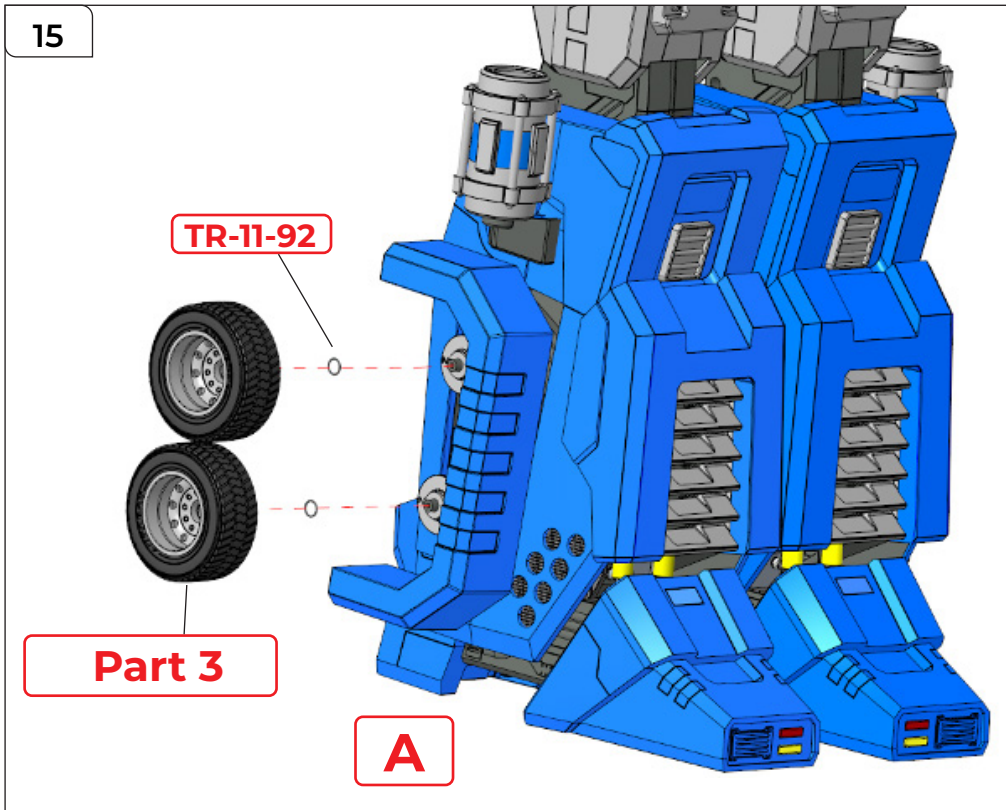
將膠水塗在TR-11-19上，然後將其附加到TR-11-17上，使用凸起的固定點（綠色標記）作為引導。製作兩個這樣的組件。



## STEP 14

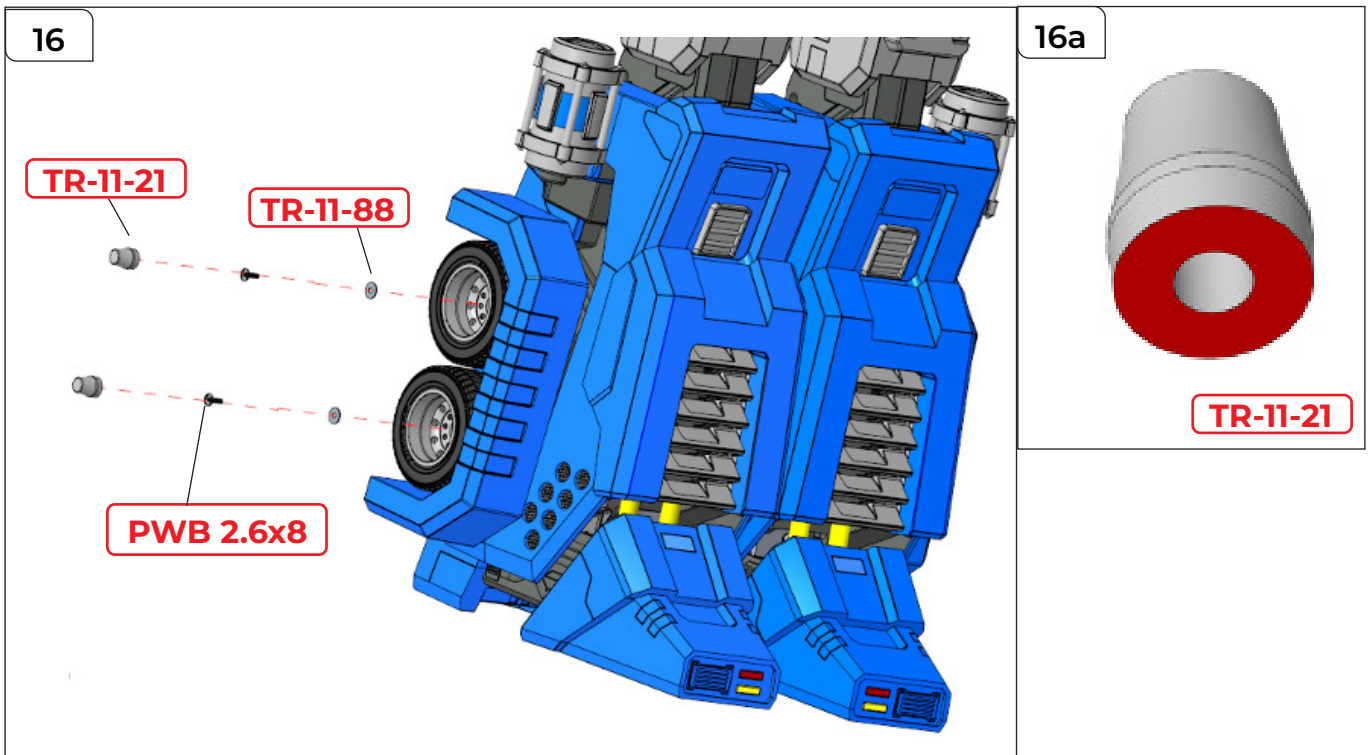
將TR-11-15附加到A上，然後在頂部放置2x Part 4。

# 組裝右側輪胎



## STEP 15

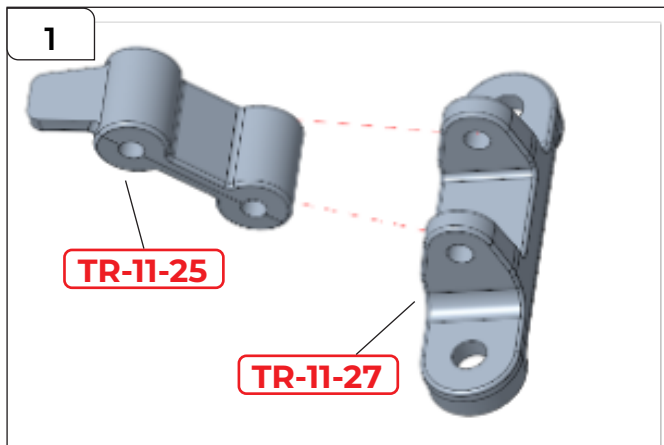
將2x TR-11-92放在頂部，然後附加另外兩個Part 3的輪子。



## STEP 16

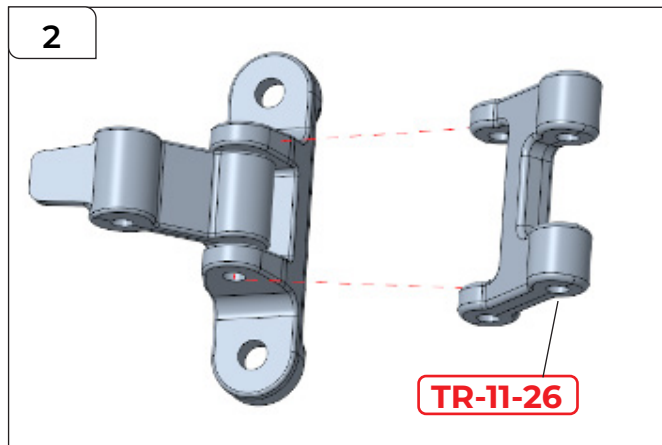
使用2x TR-11-88螺紋對2x PWB 2.6x8 mm螺絲固定輪子。將2x TR-11-21黏貼在螺絲上。

# 組裝脊柱



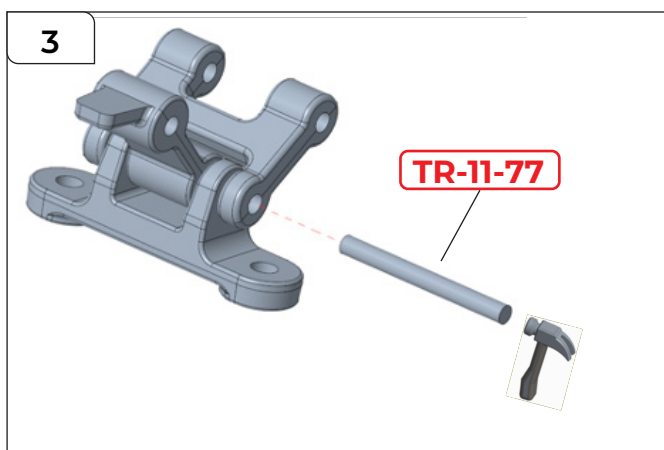
## STEP 1

將TR-11-25附加到TR-11-27...



## STEP 2

...然後附加TR-11-26...

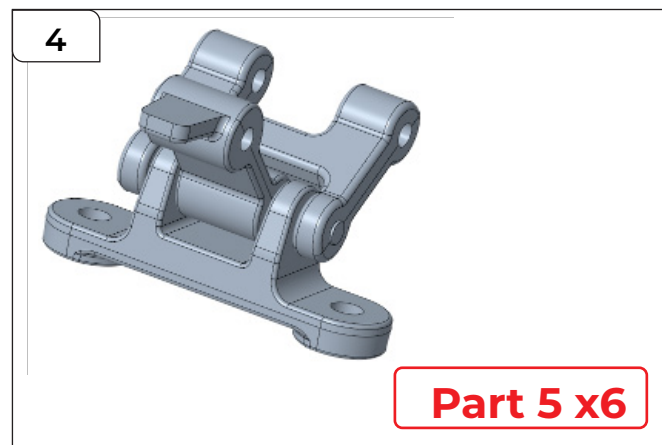


## STEP 3

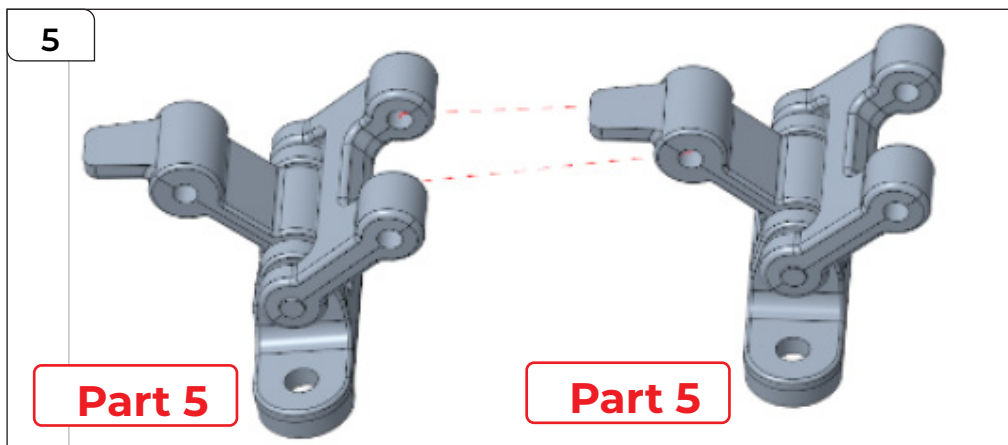
確認所有孔都對準後，將TR-11-77推穿中間固定所有部件。您可能需要使用小錘子來完成此步驟。

## STEP 4

重複進行，製作6個Part 5。

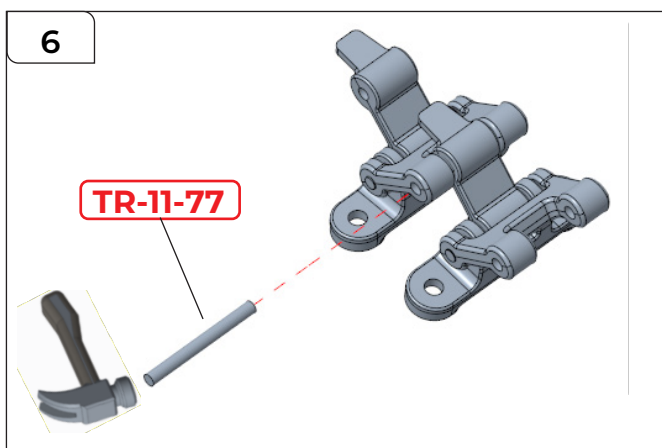


# 組裝脊柱



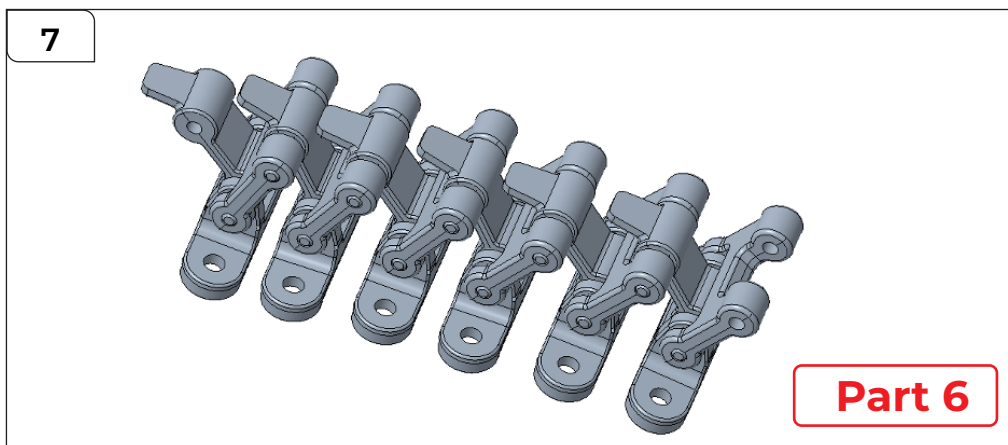
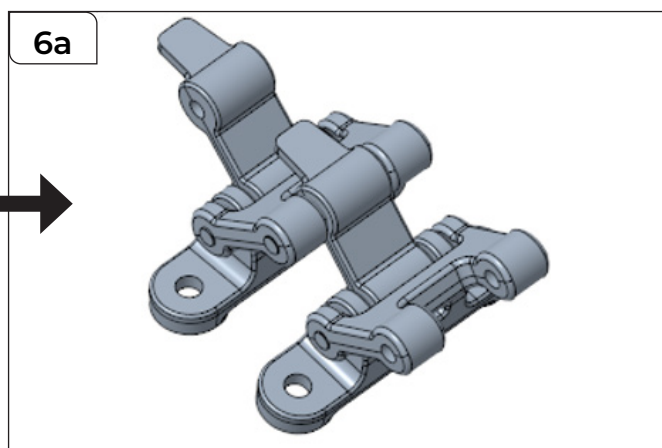
## STEP 5

取2個Part 5件，按照  
所示連接它們。



## STEP 6

將TR-11-77穿過接頭固定它們在一起。

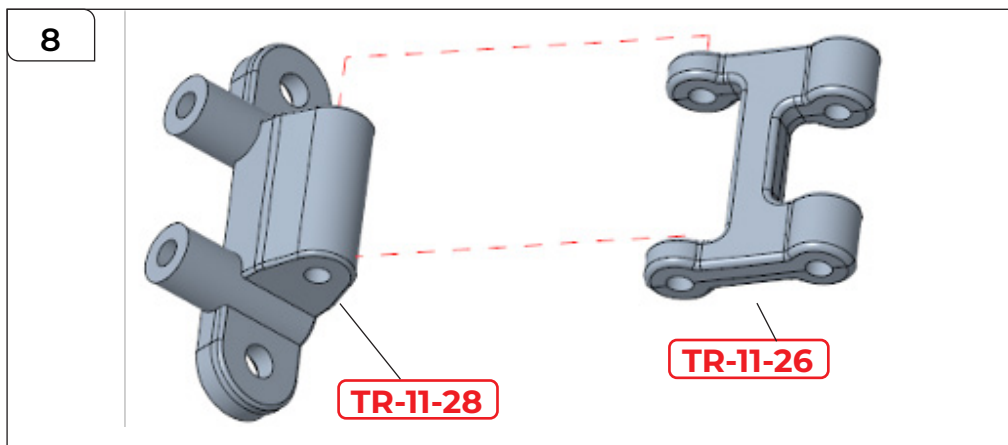


## STEP 7

將另外4個Part 5件連接起  
來，形成6個Part 5的鏈  
條，現在形成Part 6。

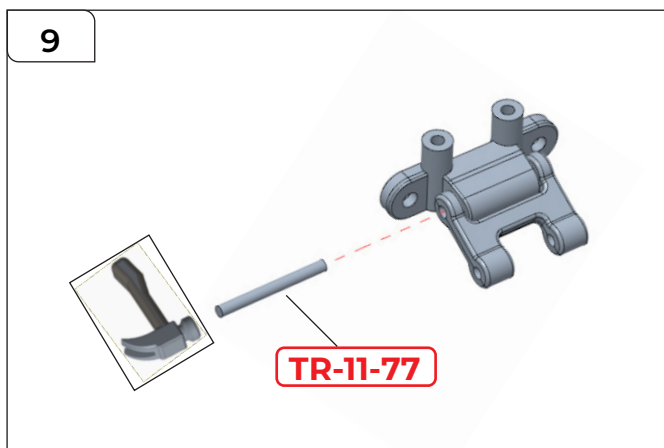
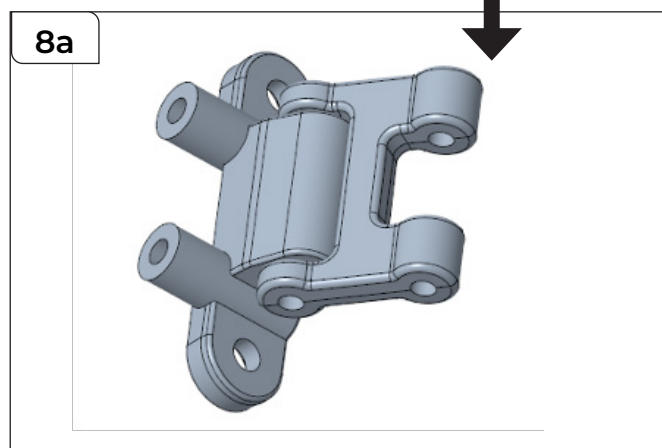


# 組裝脊柱



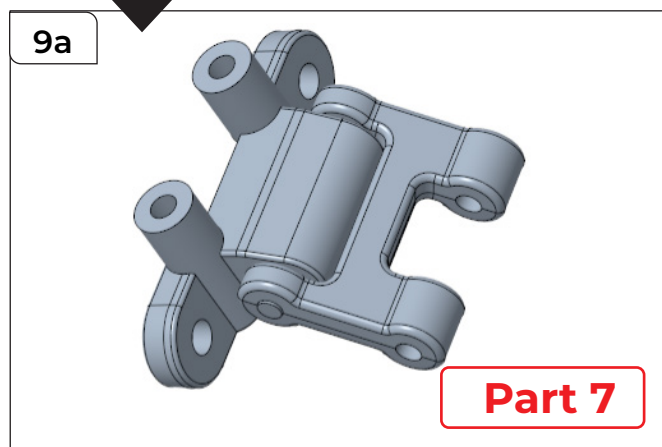
## STEP 8

將TR-11-28和TR-11-26按照所示連接在一起。

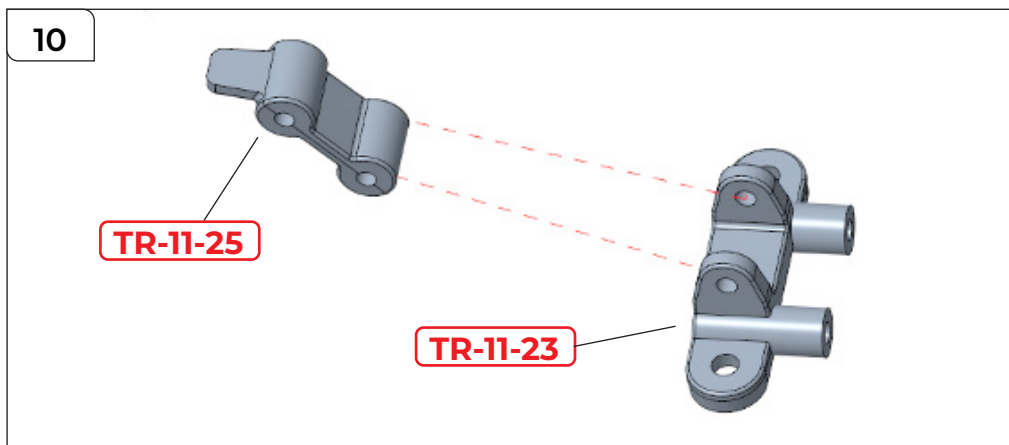


## STEP 9

將TR-11-77推入接合處以固定它們在一起。

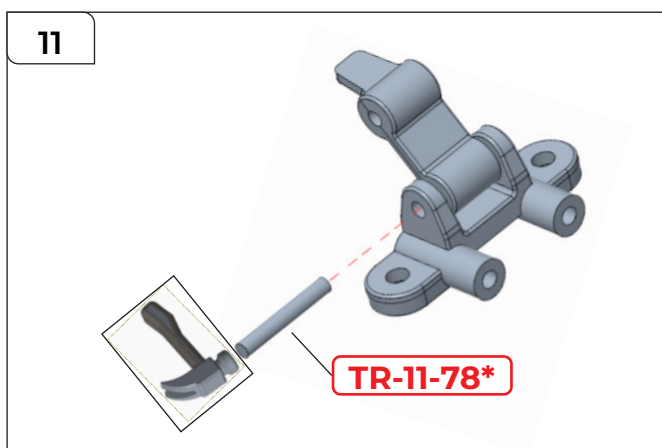
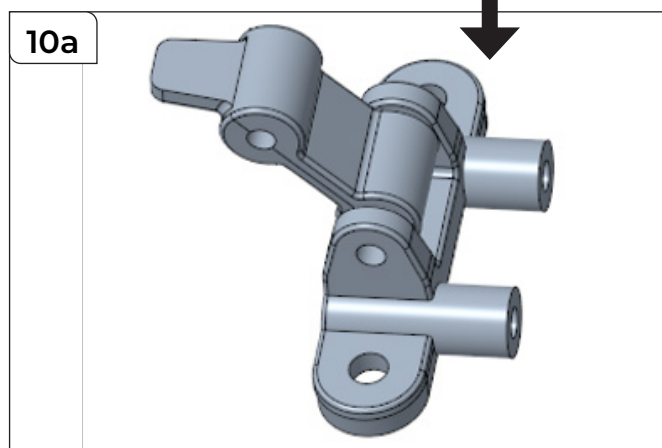


# 組裝脊柱



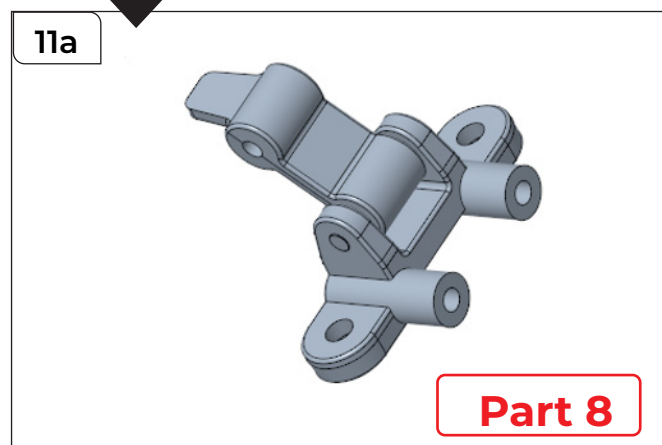
## STEP 10

將TR-11-25和TR-11-23按照示例連接在一起。

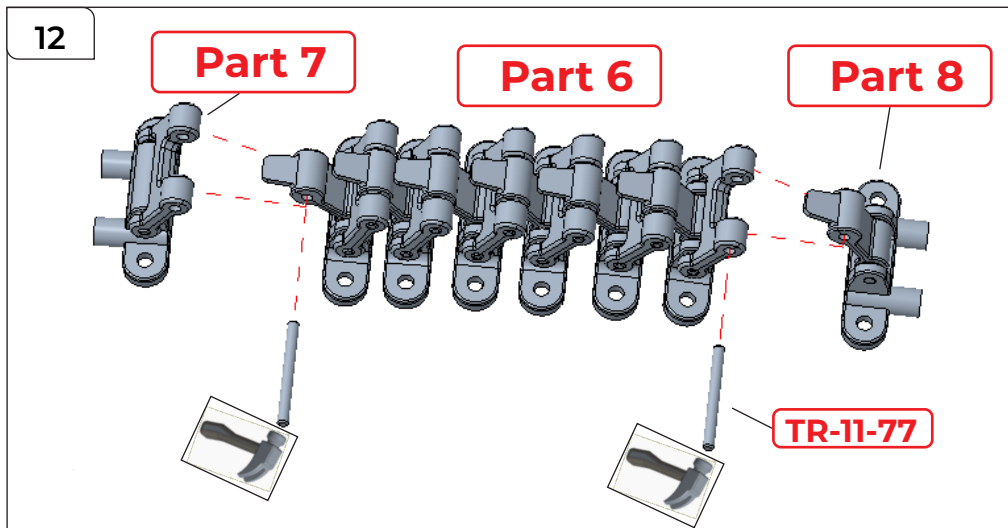


## STEP 11

將TR-11-78穿過接頭以固定它們在一起。  
\*注意 - 使用TR-11-78 (而不是TR-11-77)。

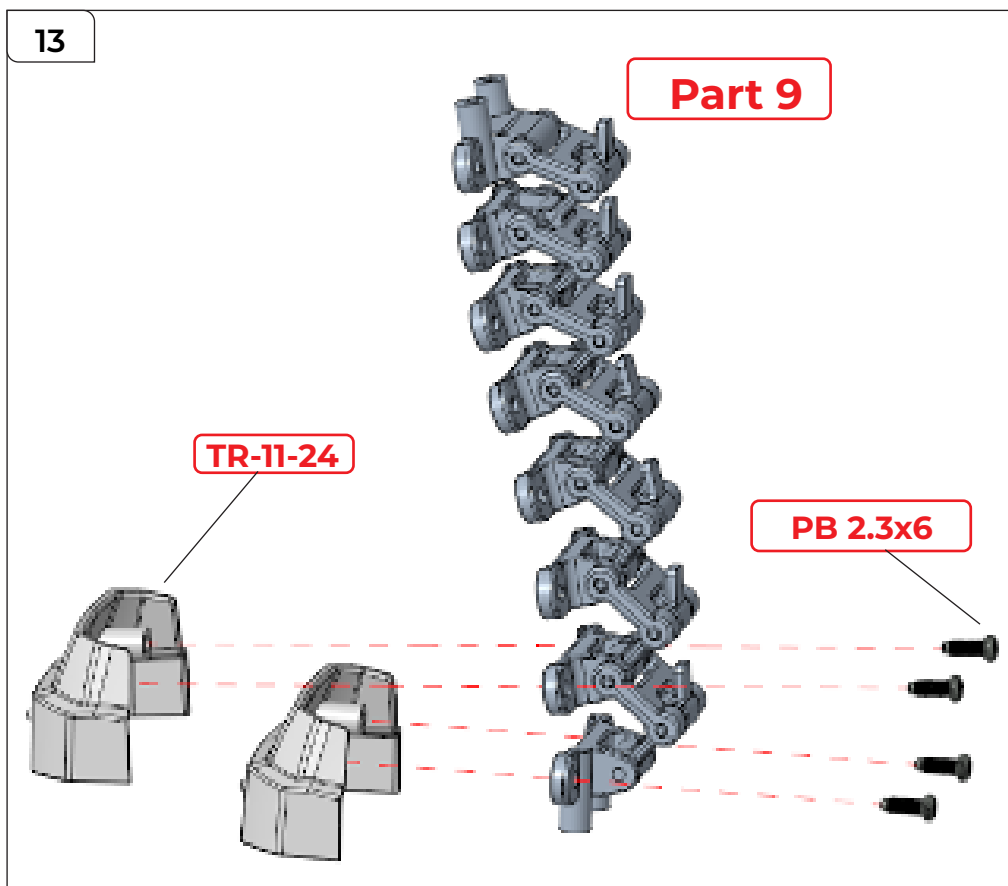
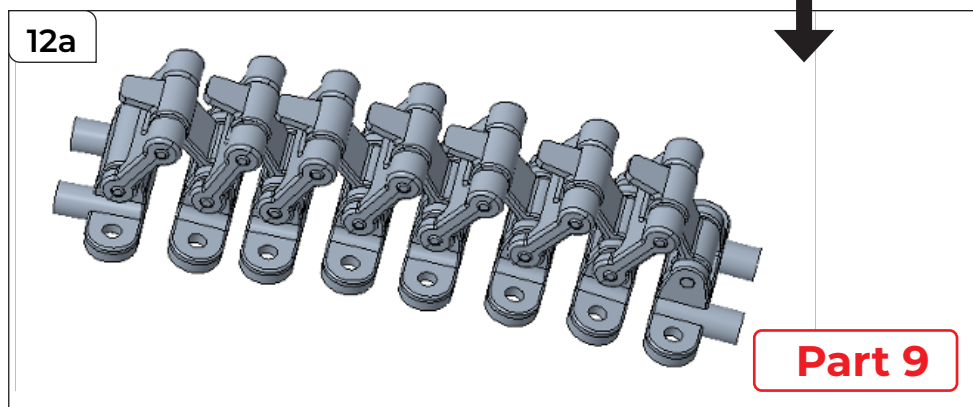


# 組裝脊柱



## STEP 12

將Part 7和Part 8連接到Part 6的末端，並使用TR-11-77固定它們。



## STEP 13

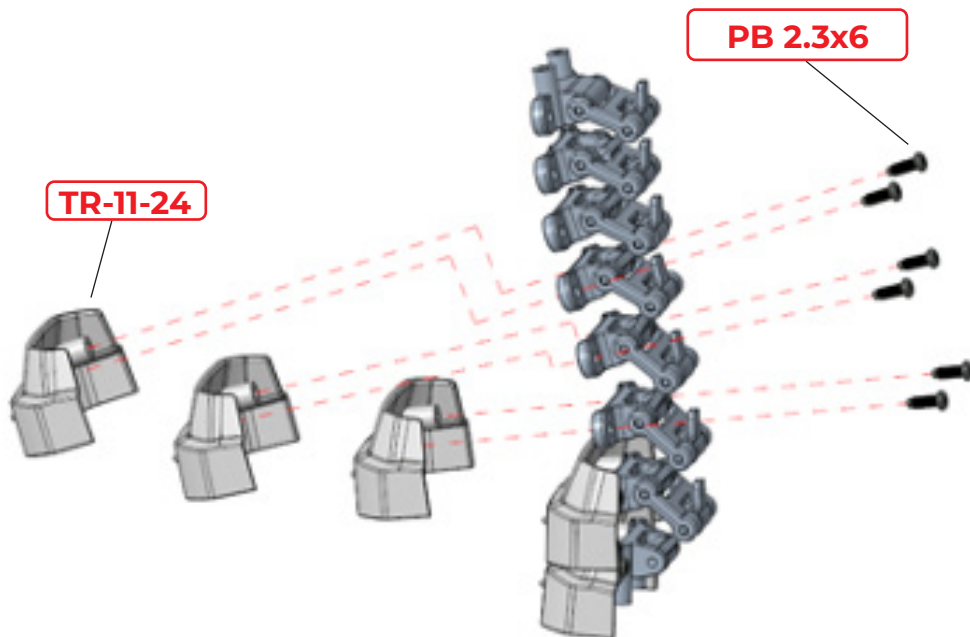
將TR-11-24連接到Part 9，並使用2x PB 2.3x6 mm螺絲固定每個部分。

# 組裝脊柱

14

**STEP 14**

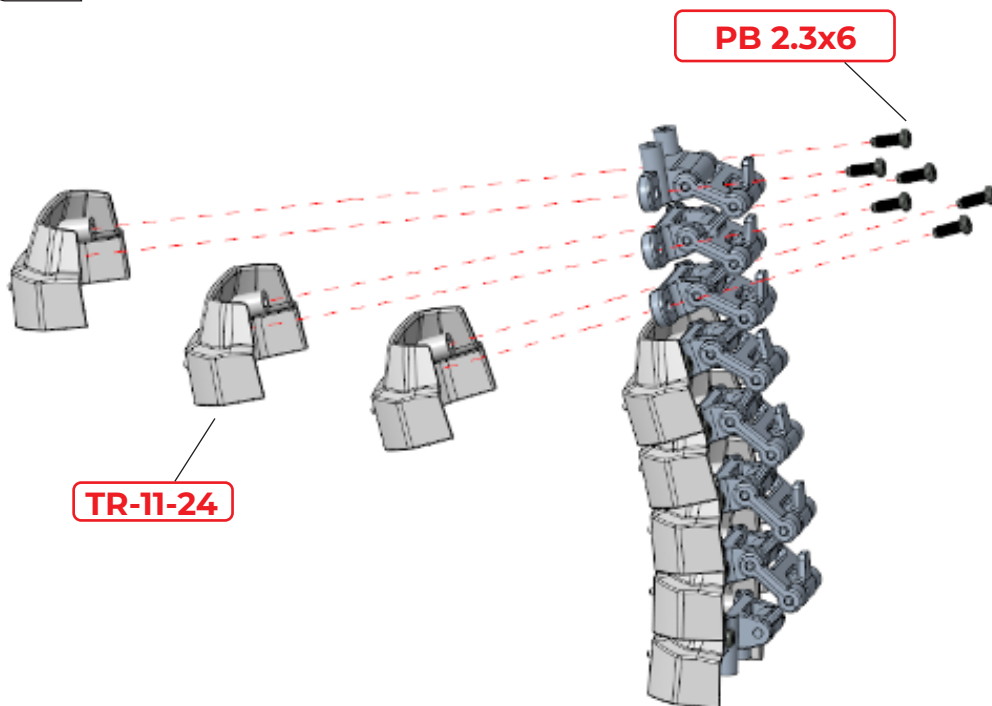
以相同的方式連接另外3個TR-11-24部分。



15

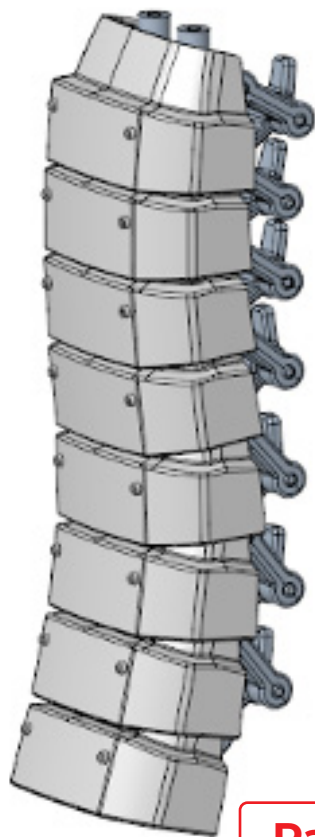
**STEP 15**

然後連接剩下的3個TR-11-24部分。



# 組裝脊柱

15a

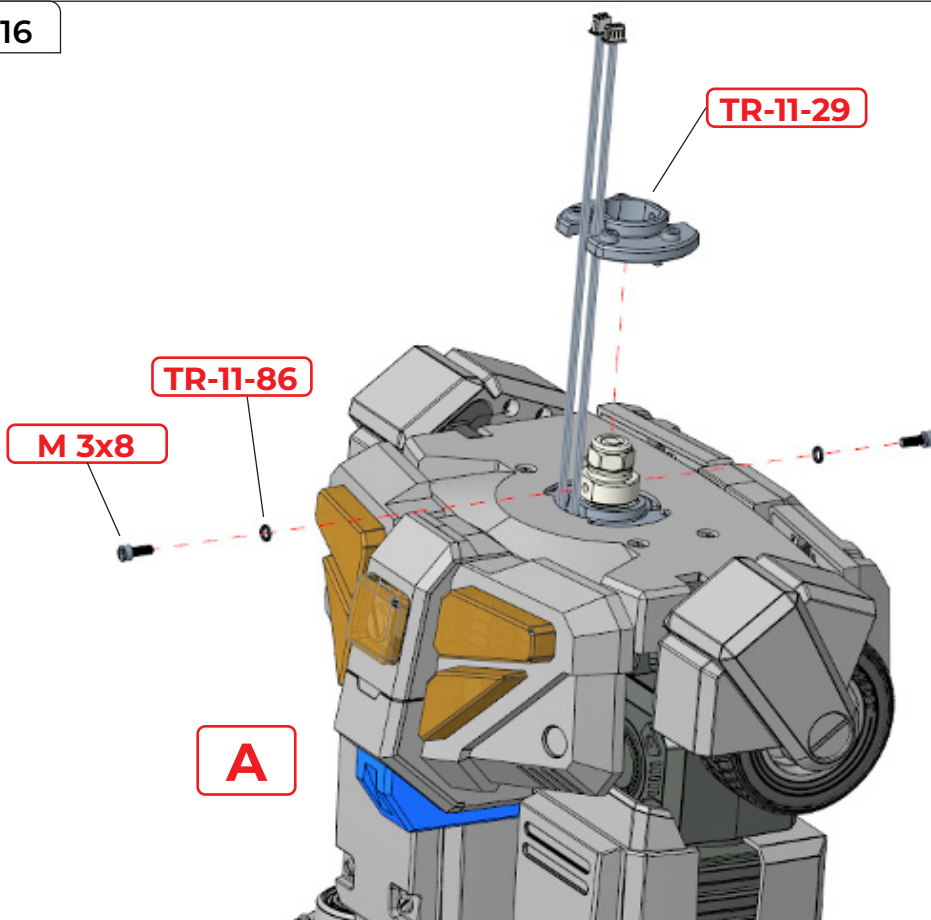


Part 10

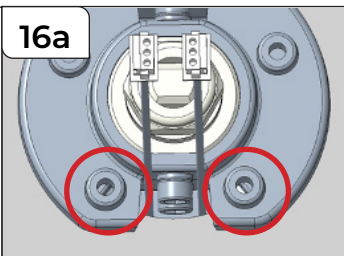
## STEP 15 cont...

脊柱現在完成了，共有8個連接的部分。

16



16a

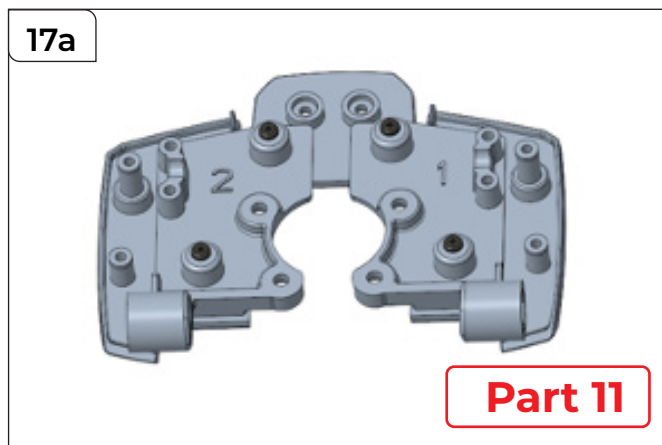
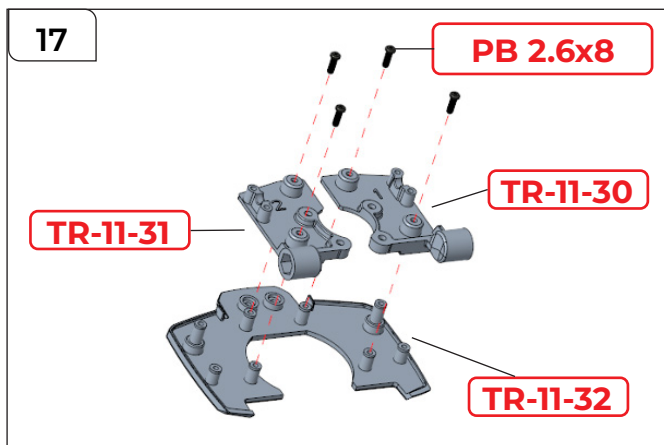


## STEP 16

將TR-11-29按照16a所示的方向放在A上。兩個距離較近的孔應面向前方（圈出來的），位於電纜的兩側。

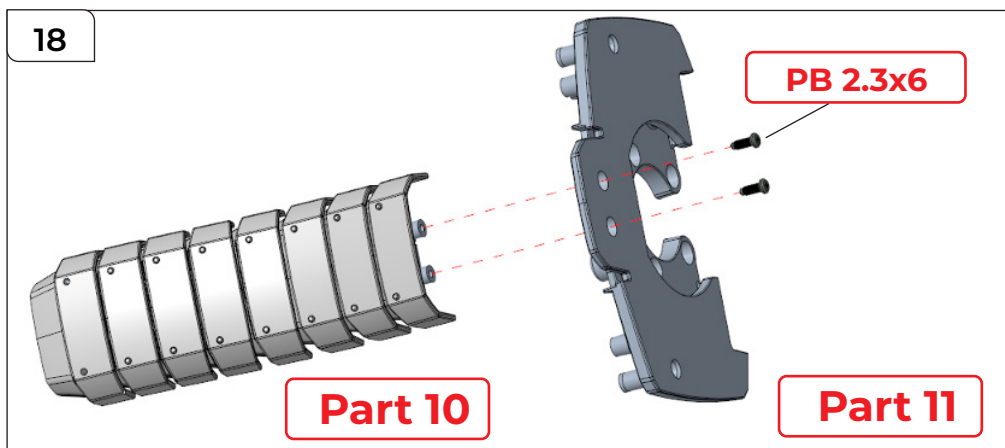
將TR-11-86螺帽螺在M 3x8 mm螺絲上，並用它來固定部件。

# 組裝脊柱



## STEP 17

將TR-11-30和TR-11-31附在TR-11-32上，使用4x PB 2.6x8 mm螺絲將它們固定在一起。

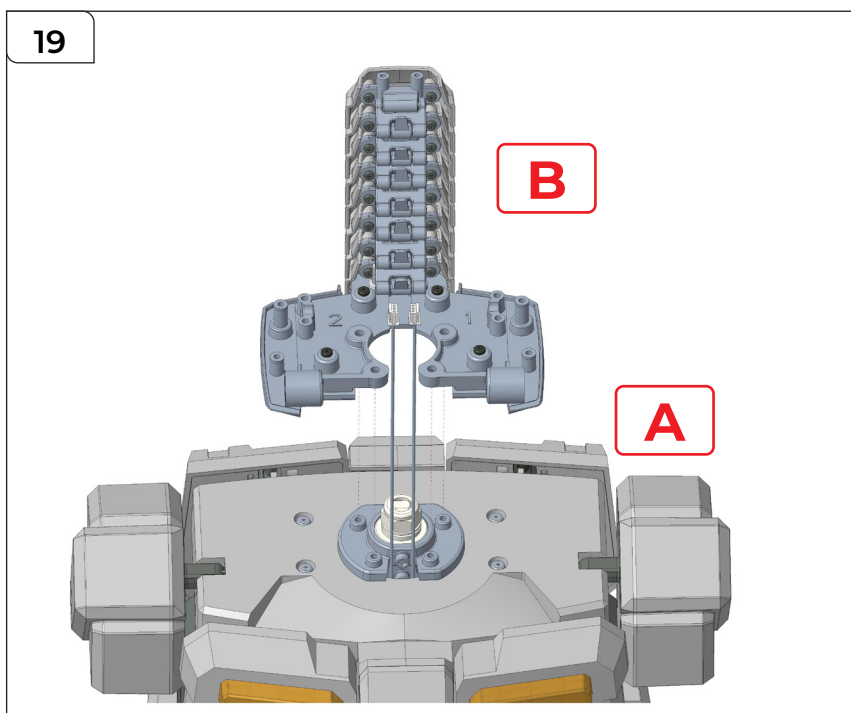


## STEP 18

將Part 10附在Part 11上，使用2x PB 2.3x6 mm螺絲將它們固定在一起。

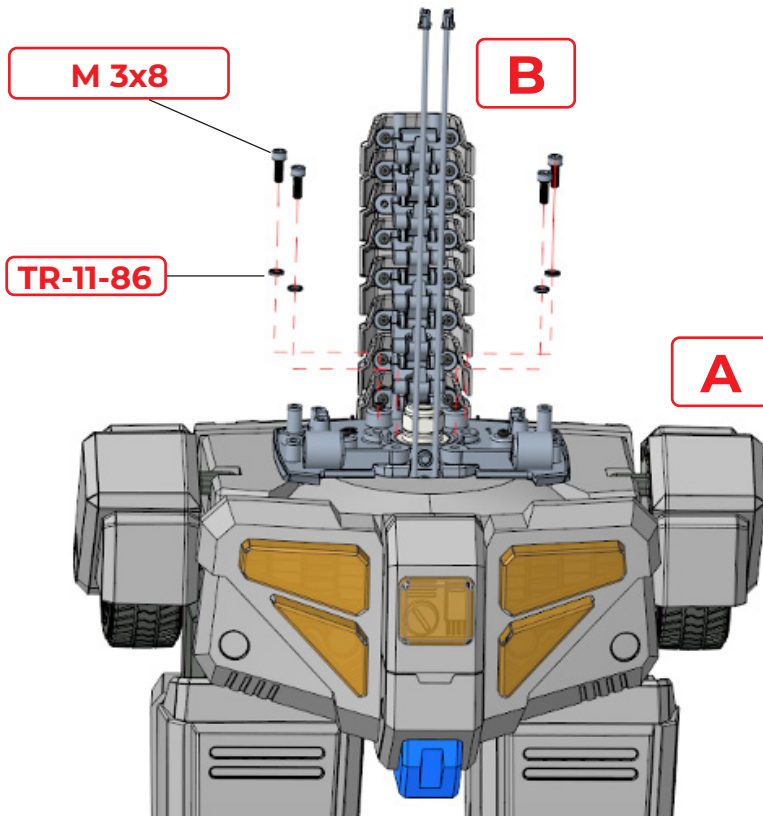
## STEP 19

將B放在A上。



# 組裝脊柱

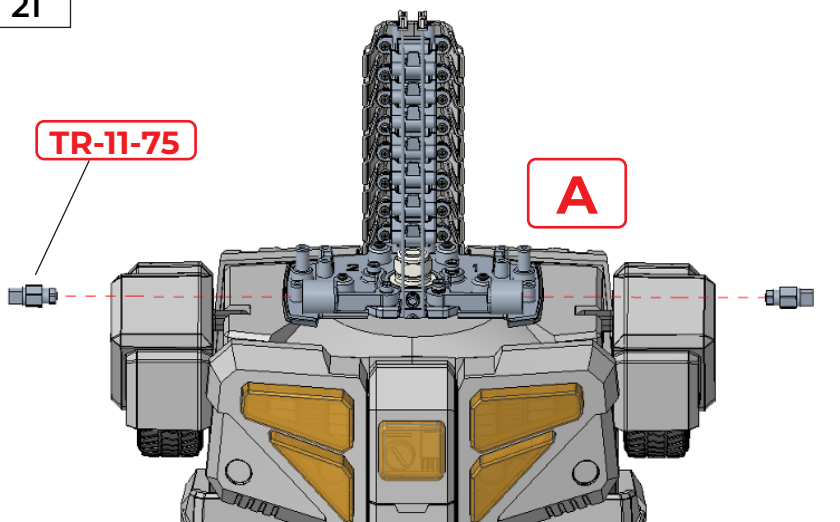
20



## STEP 20

將4x TR-11-86穿過4x M 3x8 mm螺絲並使用它們將B固定在位。

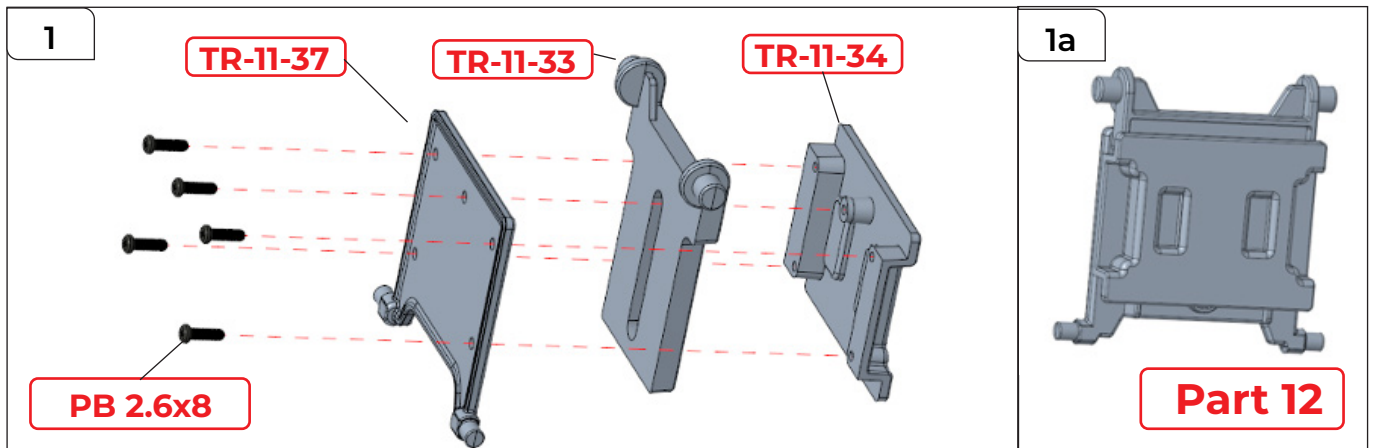
21



## STEP 21

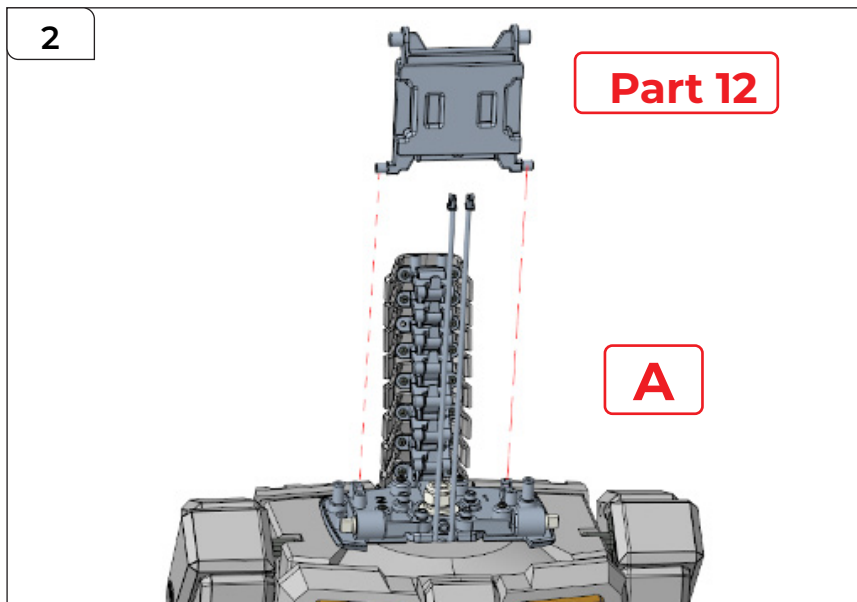
取2x TR-11-75並按照所示放置。

# 組裝身體



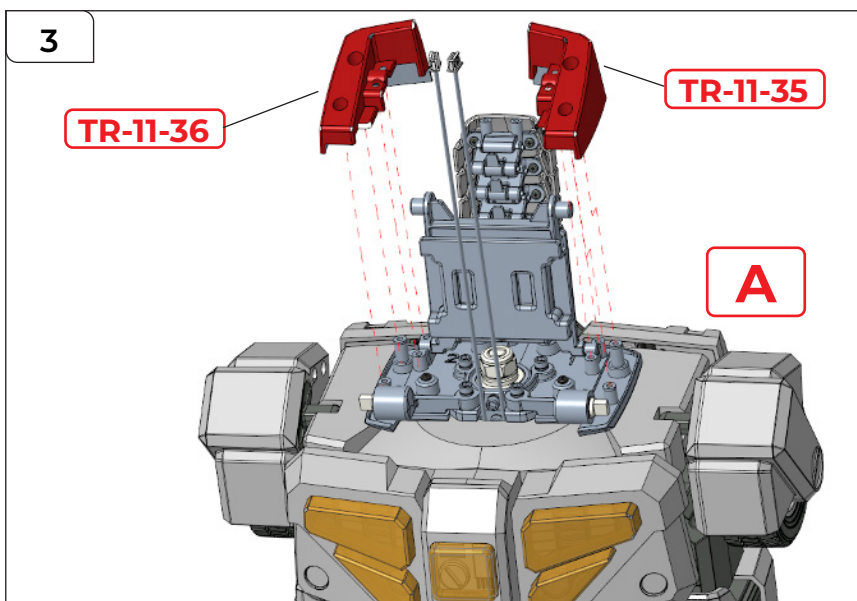
## STEP 1

取TR-11-33，附上TR-11-34，然後再加上TR-11-37，用5x PB 2.6x8mm螺絲將它們固定在一起。



## STEP 2

按照所示將Part 12放在A上的支架上。



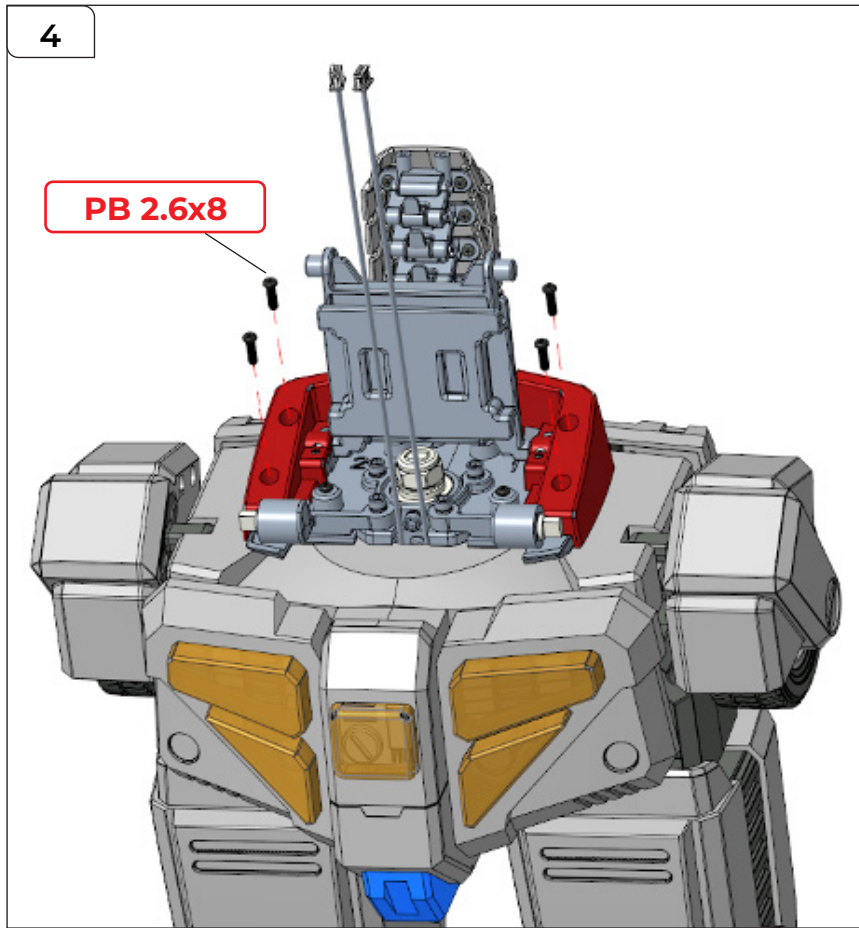
## STEP 3

將TR-11-35和TR-11-36安裝到每側的四個螺釘上。



# 組裝身體

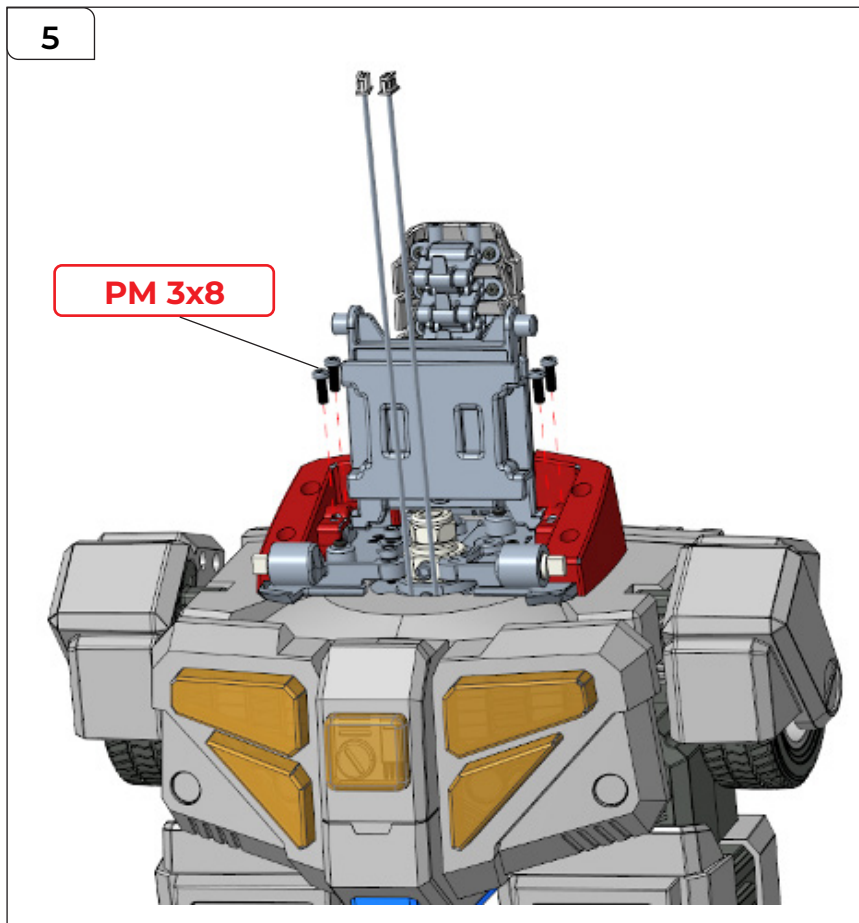
4



## STEP 4

用4x PB 2.6x8mm螺釘將它們固定在位。

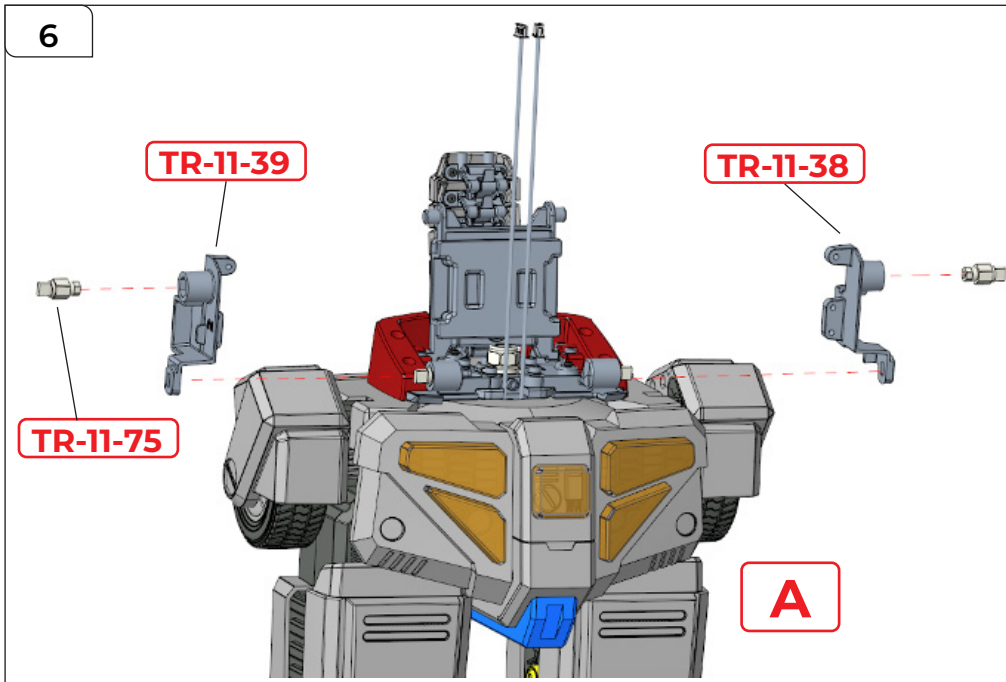
5



## STEP 5

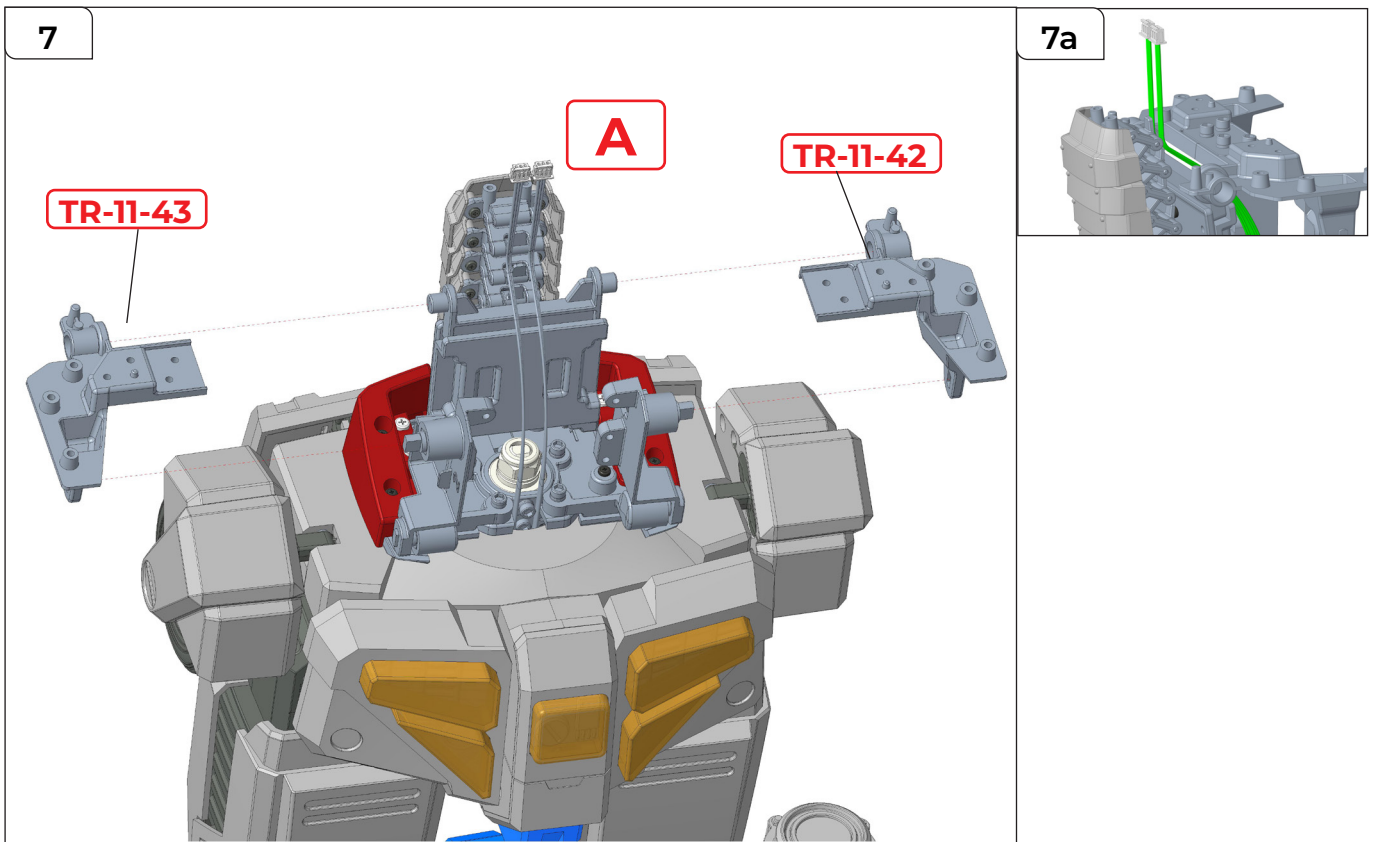
繼續使用4x PM 3x8mm螺釘將部件固定在一起。

# 組裝身體



## STEP 6

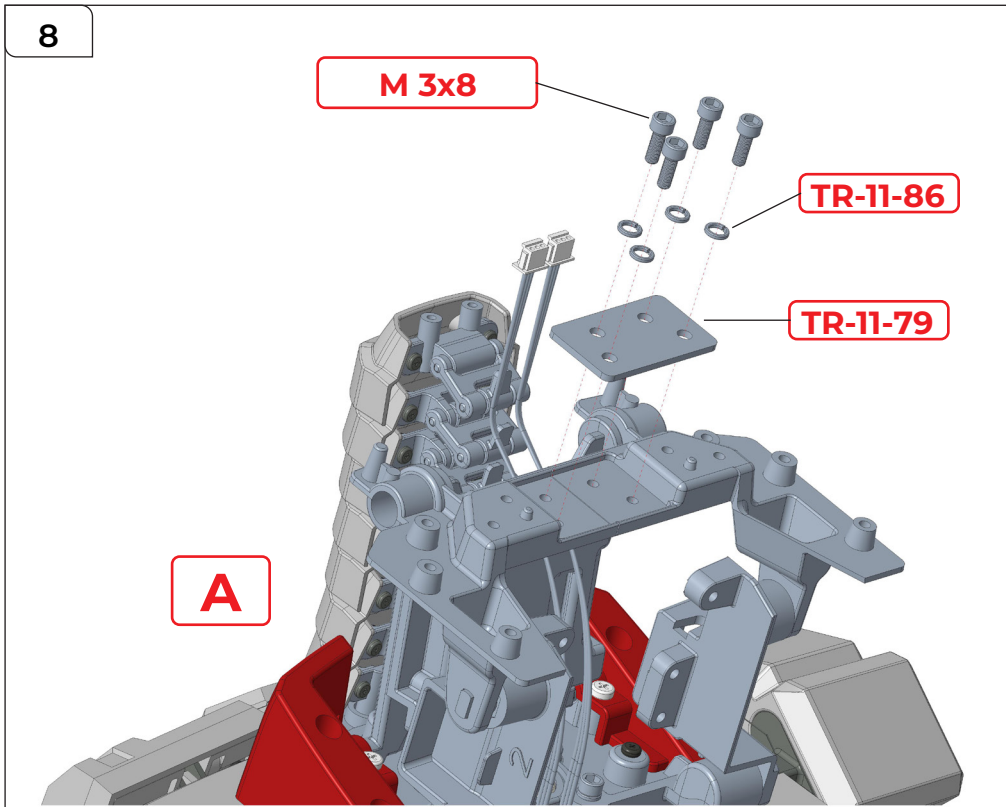
將TR-11-38和TR-11-39以及2x TR-11-75固定到A。



## STEP 7

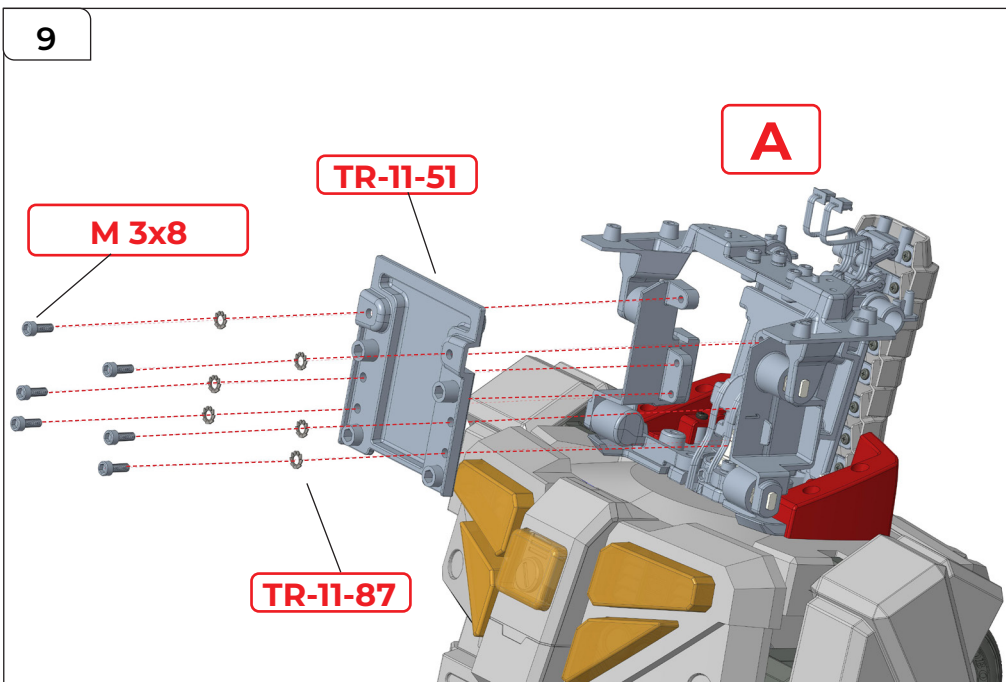
輕輕彎曲電纜，按照所示的方向放置，安裝在TR-11-42和TR-11-43的下方（也請參考7a和步驟8的指引）。  
按照所示安裝TR-11-42和TR-11-43。

# 組裝身體



## STEP 8

將TR-11-79安裝到矩形凹槽中，然後使用4x TR-11-86螺紋固定在4x M 3x8 mm螺絲上固定它們。



## STEP 9

按照所示的方向將TR-11-51安裝到A上。使用6x TR-11-87和6x M 3x8mm螺絲固定在位。

# 組裝身體

10

TR-11-40

TR-11-44

PWM 2x6

## STEP 10

使用4x PWM 2x6 mm螺絲將  
TR-11-44連接到TR-11-40。

10a

Part 13

11

TR-11-41

TR-11-45

PWM 2x6

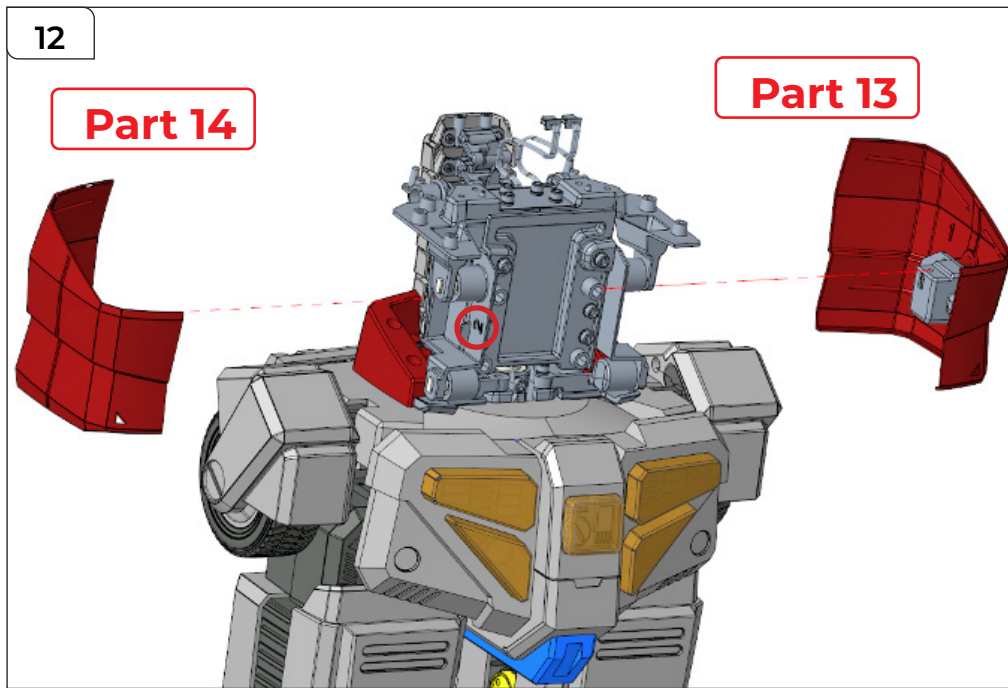
## STEP 11

使用4x PWM 2x6 mm螺絲將  
TR-11-45連接到TR-11-41。

11a

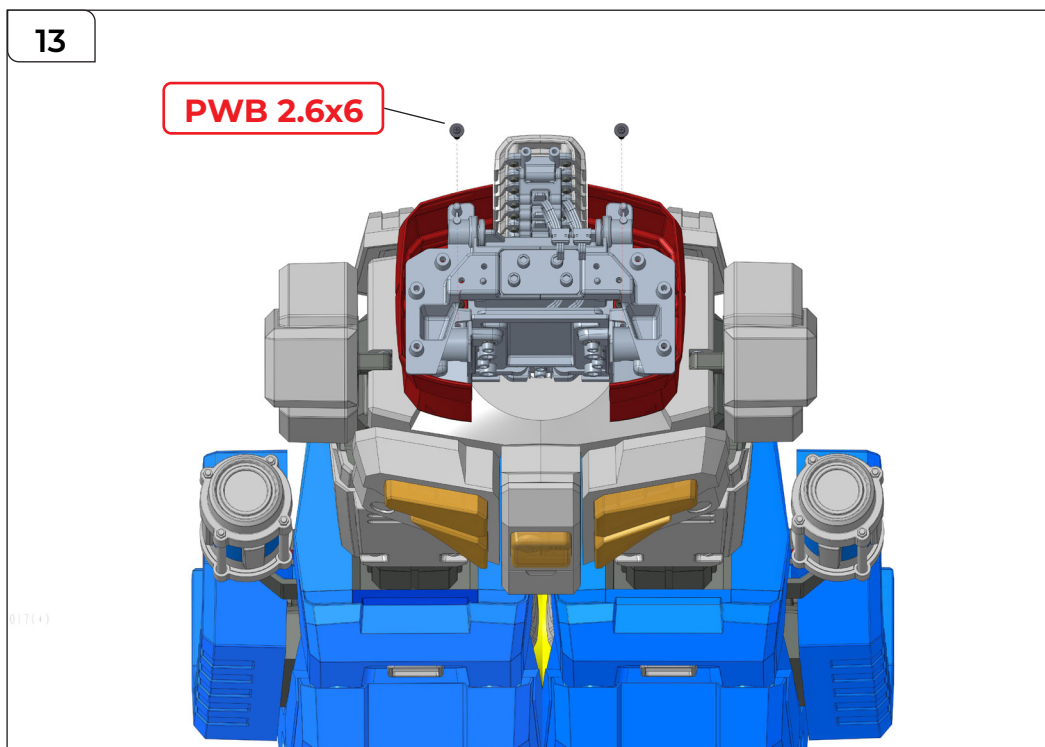
Part 14

## 組裝身體



### STEP 12

將Part 13和Part 14附加到A。注意：將Part 13和Part 14內側標有的數字‘1’和‘2’與機體側面對應的數字（圈出）相匹配。



### STEP 13

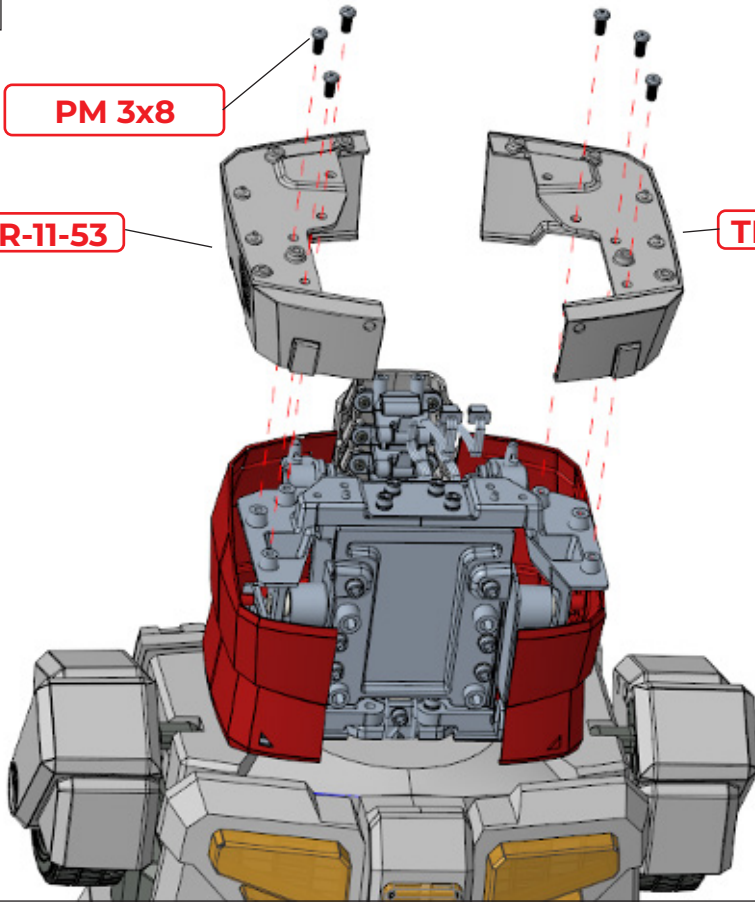
使用2x PWB 2.6x6 mm螺絲將零件固定在位。這個步驟需要您的螺絲刀有很好的磁化效果。

14

PM 3x8

TR-11-53

TR-11-52



## STEP 14

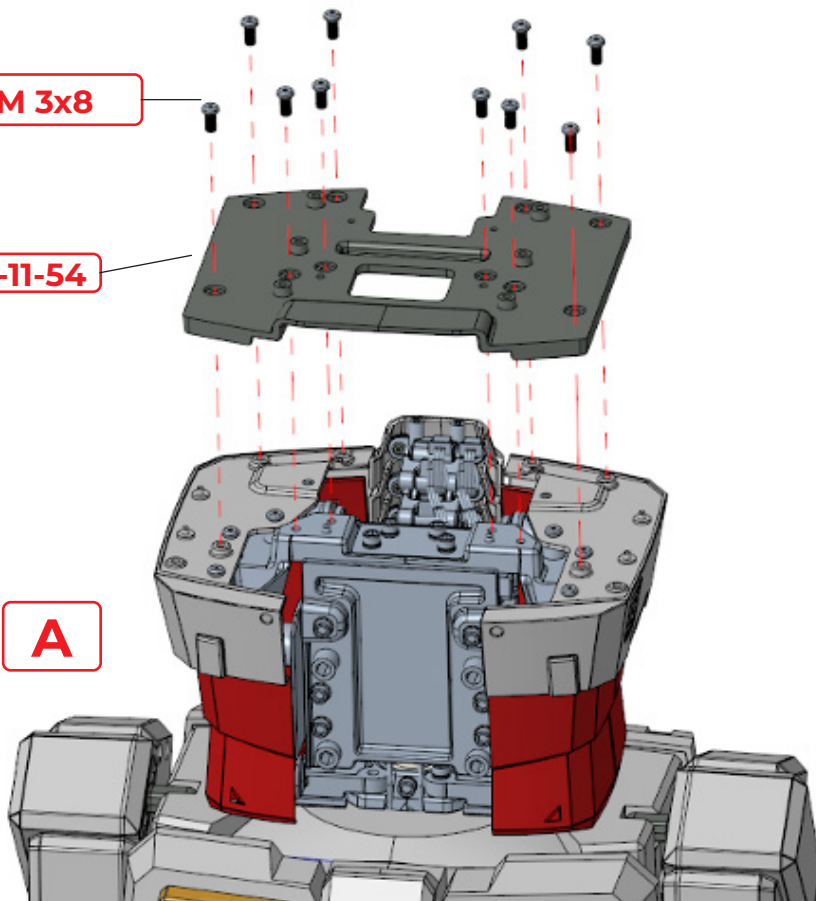
將TR-11-52和TR-11-53固定到A上，使用6x PM 3x8 mm螺絲將它們固定。

15

PM 3x8

TR-11-54

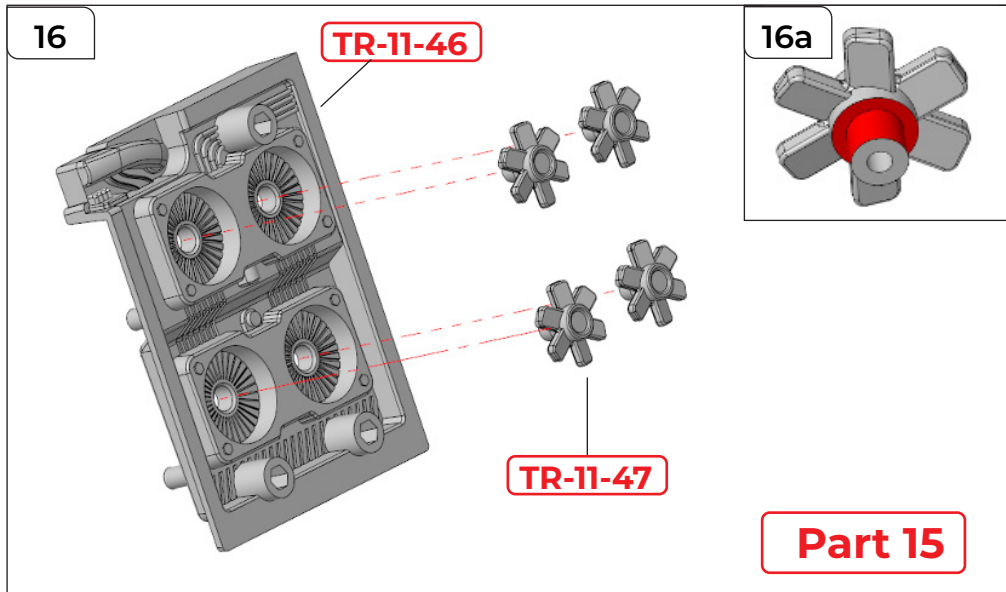
A



## STEP 15

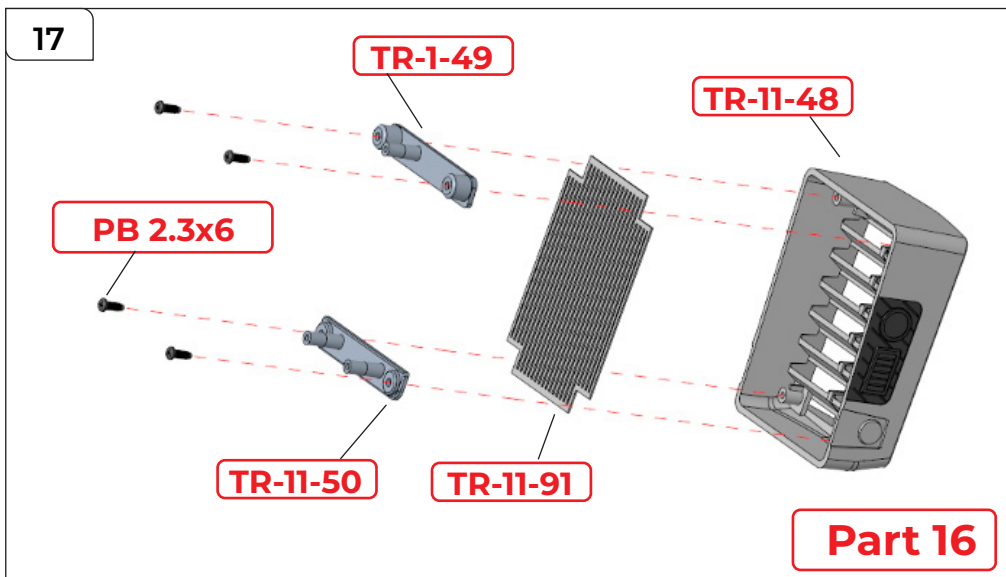
將TR-11-54固定到A上，通過中間的孔將電纜引出。使用10x PM 3x8 mm螺絲將其固定在位。

# 組裝身體



## STEP 16

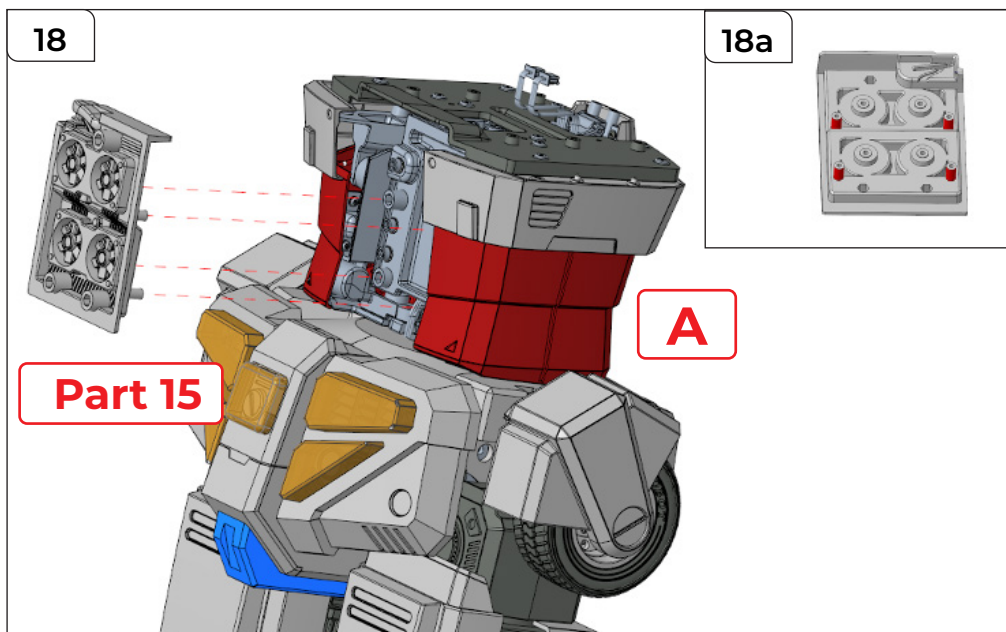
取4x TR-11-47，塗上少量的膠水（16a），並將其壓入TR-11-46的位置。



## STEP 17

將TR-11-91放在TR-11-48上，然後放置TR-11-49和TR-11-50在頂部。注意：TR-11-49和50是不同的。查看圖片以確保它們的方向正確。

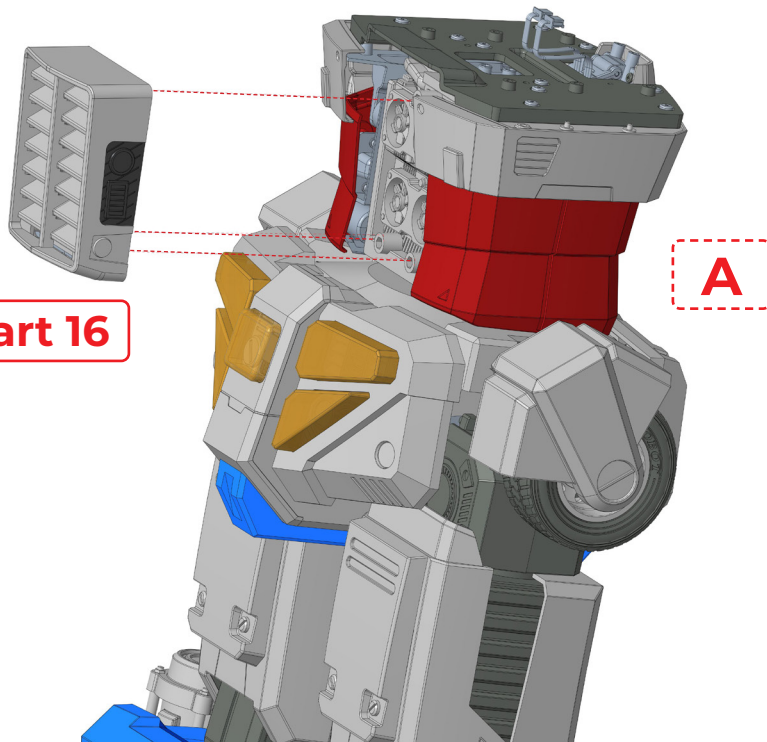
使用4x PB2.3x6 mm螺絲將零件固定在一起。



## STEP 18

在18a中如圖所示在Part 15上塗上少量的膠水，然後將其附加到A上。

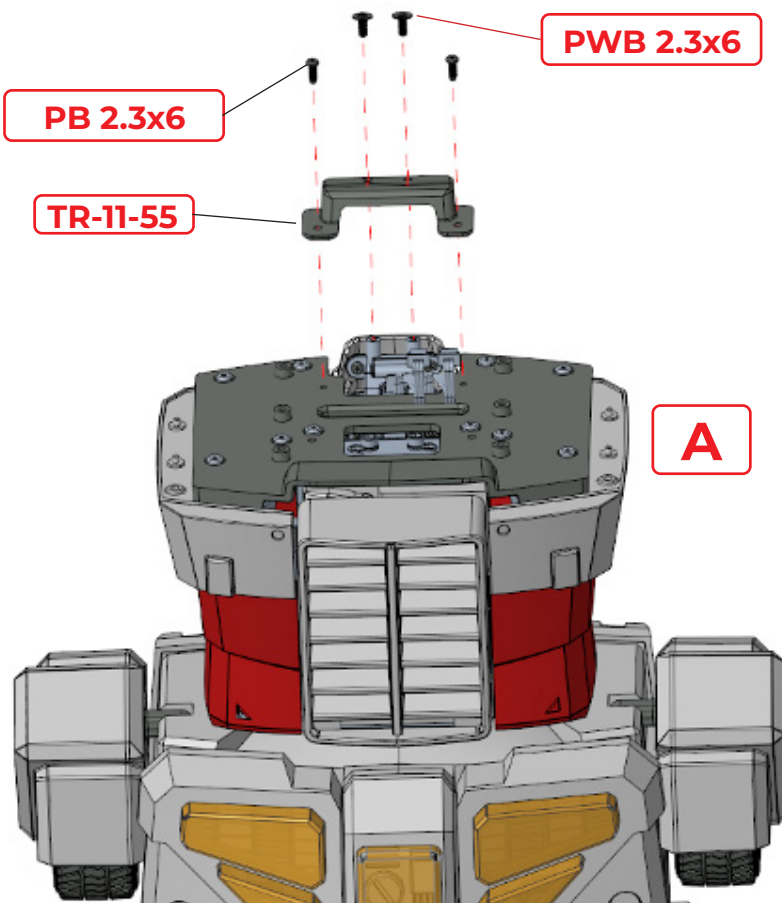
19



## STEP 19

將Part 16放在頂部。

20



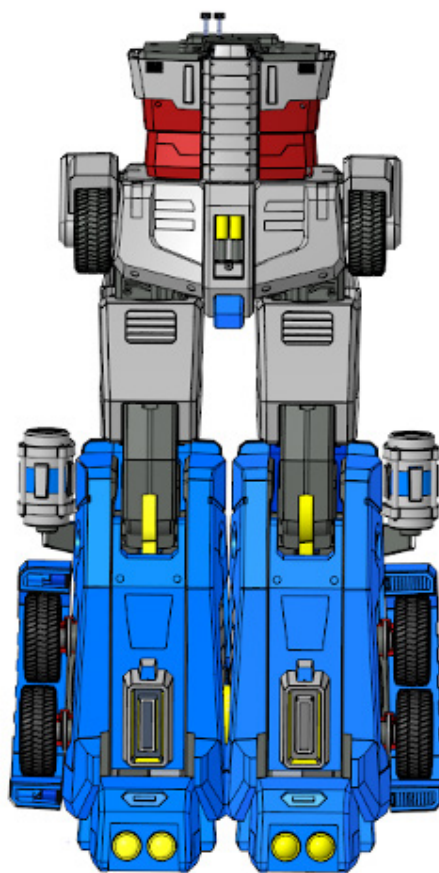
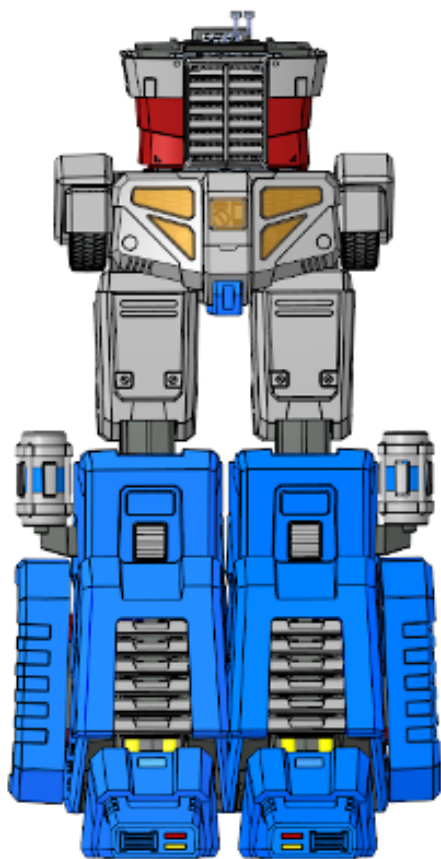
## STEP 20

將TR-11-55附在A上。使用2x PB 2.3x6 mm螺絲固定外側孔，以及2x PWB 2.3x6 mm螺絲固定內側孔。

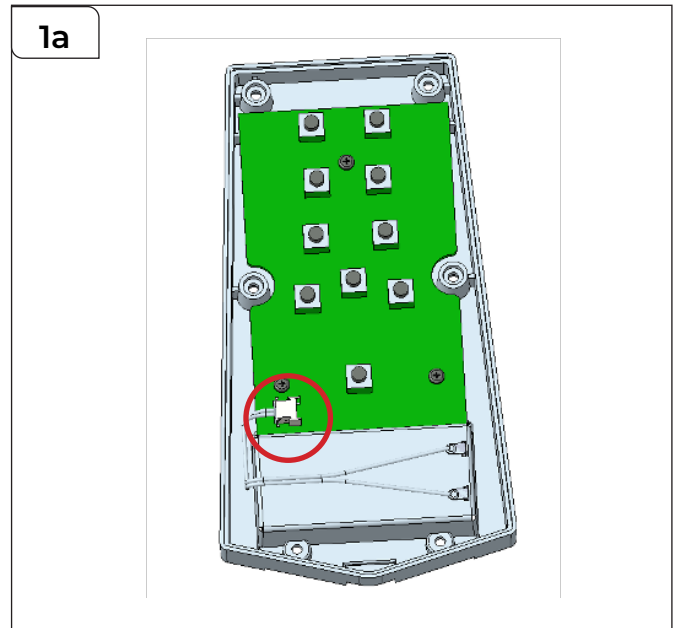
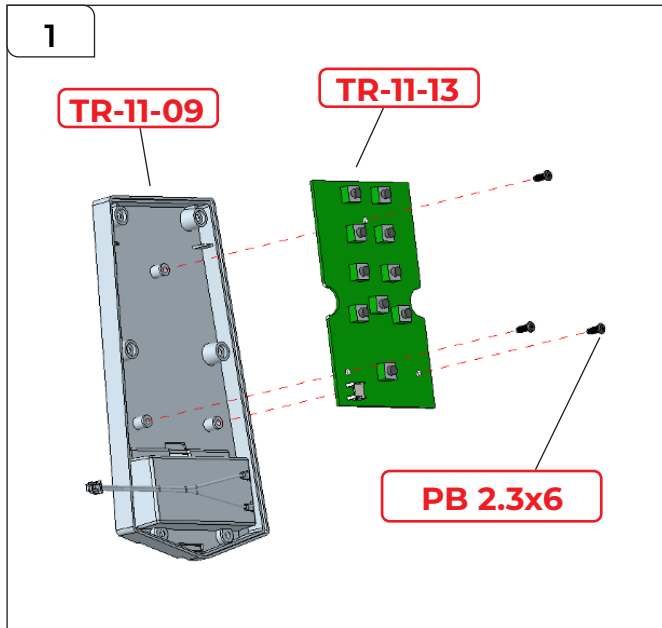


# 組裝身體

STAGE COMPLETE

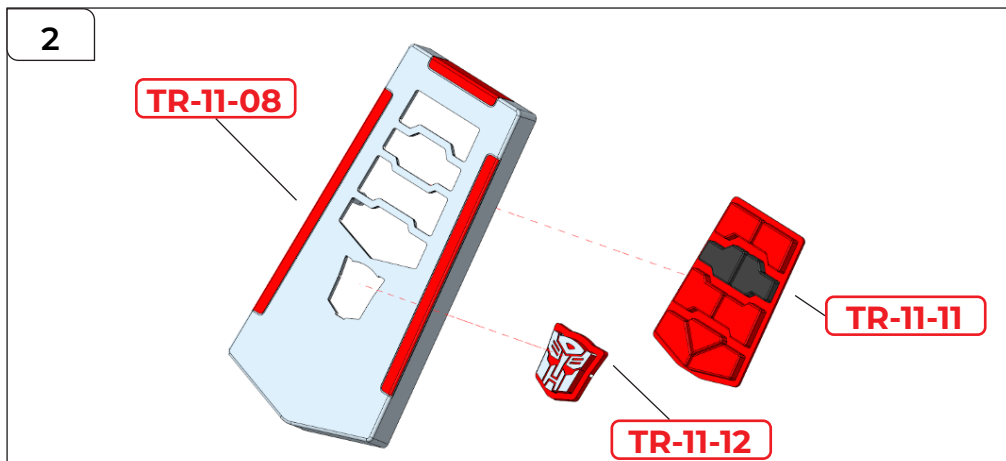


# 組裝燈光和語音的遙控器



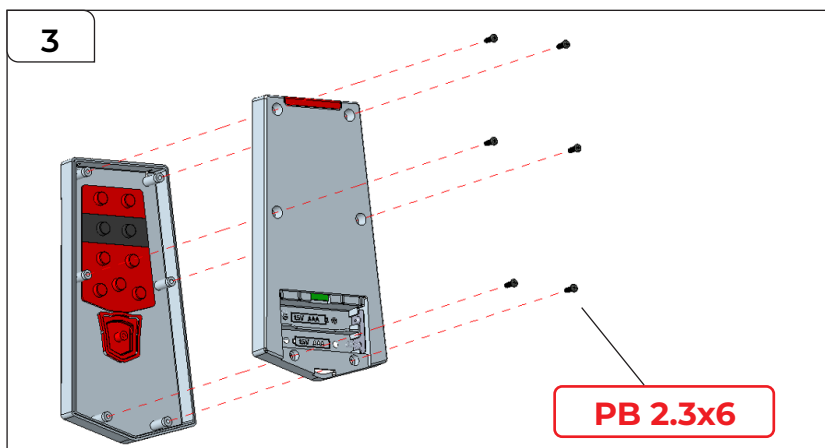
## STEP 1

將電路板TR-11-13放入遙控器TR-11-09中。按照1a中所示將端子插入插座。使用3x PB 2.3x6 mm螺絲固定位置。



## STEP 2

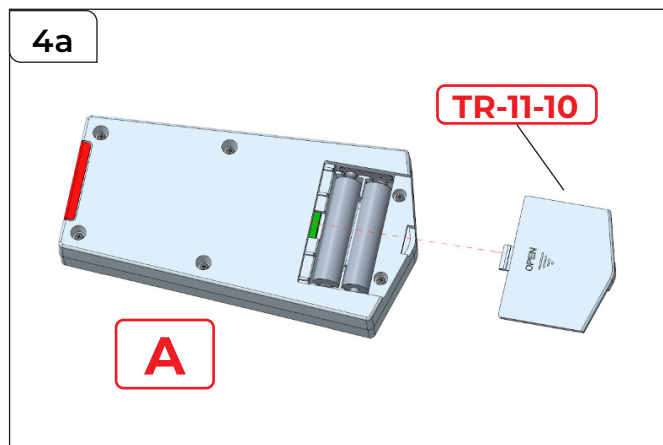
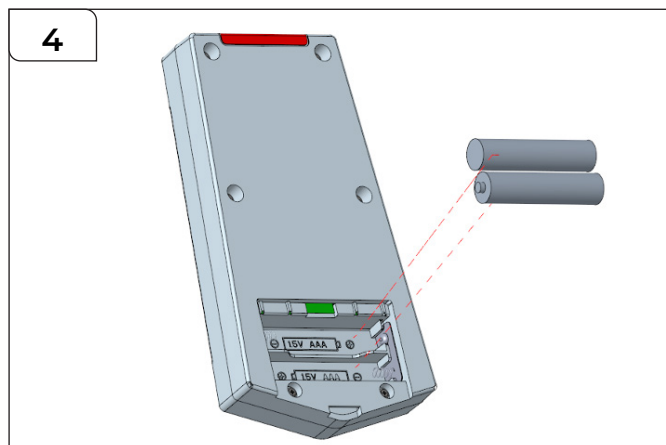
將TR-11-11和TR-11-12從TR-11-08的反面推入固定。



## STEP 3

將遙控器的前後部分組合在一起，使用6x PB 2.3x6mm螺絲固定它們。

# 組裝燈光和語音的遙控器



## STEP 4

將2x AAA電池插入電池倉，然後將電池倉蓋TR-11-10滑入位。請注意：您的模型不附帶電池。

