

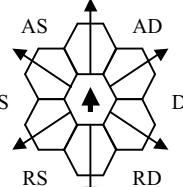


Incrociatore Klingon

AF = AS + AD

LD = AD + D + RD

LS = AS + S + RS



PHASER II

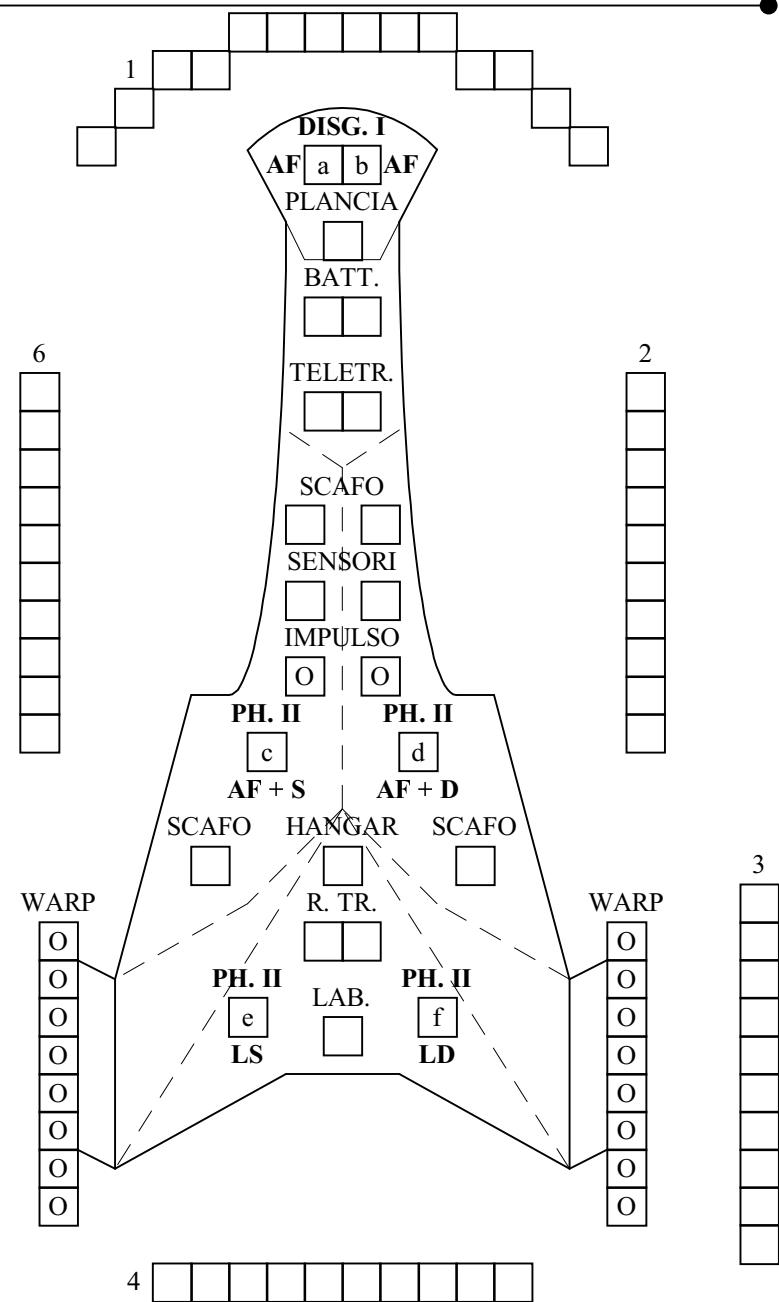
| TIRO | DISTANZA | | | | | | |
|------|----------|---|---|---|-----|------|-------|
| | 0 | 1 | 2 | 3 | 4-8 | 9-15 | 16-20 |
| 1 | 6 | 5 | 5 | 4 | 3 | 2 | 1 |
| 2 | 6 | 5 | 4 | 4 | 2 | 1 | 1 |
| 3 | 6 | 4 | 4 | 4 | 1 | 1 | 0 |
| 4 | 5 | 4 | 4 | 3 | 1 | 0 | 0 |
| 5 | 5 | 4 | 3 | 3 | 0 | 0 | 0 |
| 6 | 5 | 3 | 3 | 3 | 0 | 0 | 0 |

DISGREGATORI I

| TIRO | DISTANZA | | | | | |
|------|----------|-----|-----|-----|------|-------|
| | 0 | 1-2 | 3-4 | 5-8 | 9-15 | 16-22 |
| 1 | 6 | 5 | 5 | 4 | 4 | 3 |
| 2 | 6 | 5 | 5 | 4 | 4 | 3 |
| 3 | 6 | 5 | 4 | 4 | 4 | 3 |
| 4 | 6 | 5 | 4 | 4 | 4 | 0 |
| 5 | 6 | 5 | 4 | 4 | 0 | 0 |
| 6 | 6 | 0 | 0 | 0 | 0 | 0 |

Energia allocata

| PHASER | DISGREGATORI |
|---|---|
| | |
| | |
| TELE- TRASPORTO | UNCINO KLINGON |
| | |
| CONTROLLO DANNI | |
| Ripara 1 sistema per ogni 2 unità di energia allocata | |
| Sistemi secondari | |
| PLANCIA | -2 vel. di manovra se colpita |
| SENSORI | +1 al tiro del dado per sensore distrutto |



Dati della nave

Starship Combat

| | |
|-----------------------|--------------|
| Classe | Incrociatore |
| Razza | Klingon |
| Serie | Classica |
| Velocità di manovra | 8 |
| Velocità massima | 14 |
| Accelerazione massima | 8 |
| Valore totale sistemi | 38 |
| Versione scheda | 2 |