

ドライバー  
Driver

Ginji

日付  
Date 2014/4/27

サーキット  
Circuit 日光無線

イベント  
Event 日光無線杯

環境  
Track place  インドア IN  アウトドア OUT

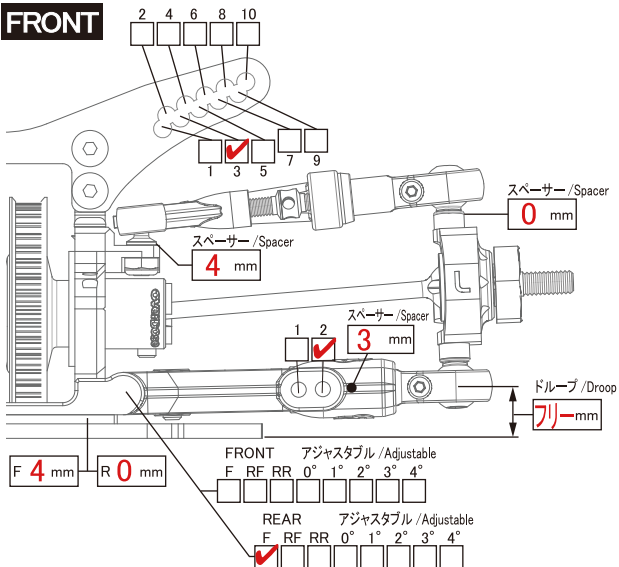
路面  
Track Type  アスファルト Asphalt  コンクリート Concrete  カーペット Carpet  Pタイル P tile

天気  
Weather 晴れ

時間帯  
Time Range  0~6  6~12  12~18  18~24

コメント  
Comment 優勝しました。

## FRONT



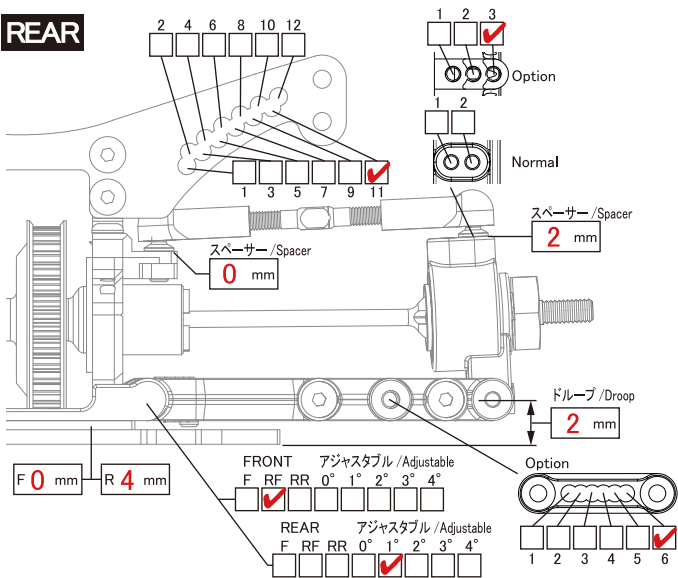
デフ Diff	<input type="checkbox"/> Diff <input type="checkbox"/> Spool <input checked="" type="checkbox"/> One-way	
ホイールハブ Wheel Hubs	<input checked="" type="checkbox"/> Normal(4.5) <input checked="" type="checkbox"/> Option(4.0) <input type="checkbox"/> Other	mm
ホイール Spacer Wheel Spacer	0.5	mm
車高 Ride Height	5.0	mm
キャンバー角 Camber Angle	10.0	°
キャスター角 Caster Angle	2.0	°
キングピン角 King Pin Angle	0.0	°
トール角 Toe Angle	0.0	°
メモ Memo		

## ショック/Shock

トップキャップ Topcap	<input type="checkbox"/> 穴あり <input checked="" type="checkbox"/> 穴なし
ブラダー Bladder	OD ノーマル
オイル Oil	OD #30
ピストン Piston	OD φ0.7x2穴
スプリング Spring	RC926 ピンク
メモ Memo	



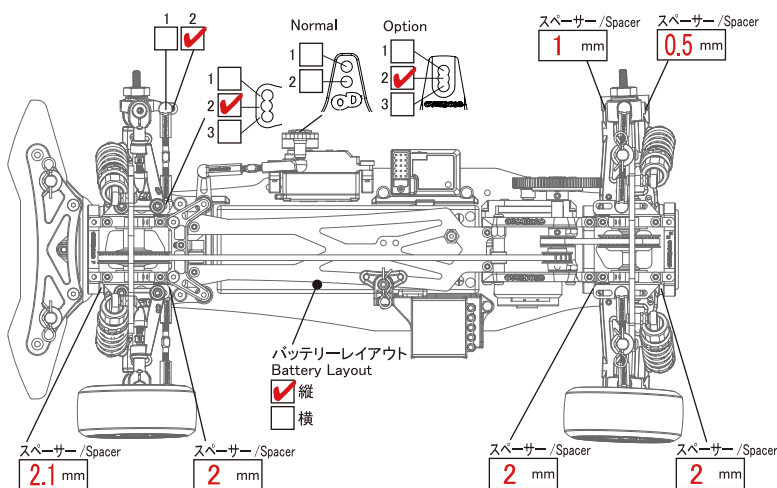
## REAR



デフ Diff	<input type="checkbox"/> Diff <input checked="" type="checkbox"/> Spool	
ホイールハブ Wheel Hubs	<input type="checkbox"/> Normal(4.5) <input checked="" type="checkbox"/> Option(4.0) <input type="checkbox"/> Other	mm
ホイール Spacer Wheel Spacer	0.0	mm
車高 Ride Height	3.5	mm
キャンバー角 Camber Angle	5.0	°
トール角 Toe Angle	1.0	°
メモ Memo		

## ショック/Shock

トップキャップ Topcap	<input type="checkbox"/> 穴あり <input checked="" type="checkbox"/> 穴なし
ブラダー Bladder	OD ノーマル
オイル Oil	OD #30
ピストン Piston	OD φ0.7x2穴
スプリング Spring	RC926 ブルー
メモ Memo	



モーター Motor	ACUVANCE KG 10.5T
送信機 Transmitter	SANWA M12
受信機 Receiver	SANWA RX-471
スピードコントローラー ESC	ACUVANCE エアリア
ST サーボ ST Servo	SANWA SRG-BL
バッテリー Battery	YOKOMO Lipo 4200mAh ショート
ボディ Body	OD クレスタ
ウイング Wing	YOKOMO チェイサー用

## タイヤ/Tyre

	FRONT	REAR
タイヤ Tire	YOKOMO R2	YOKOMO R2
ホイール Wheel	OD VS KF	OD VS KF
オフセット Offset	+ 5 mm	+ 7 mm

## ギヤ/Gear

64Pitch		
スパーギヤ Spur Gear	120 T	ピニオンギヤ Pinion Gear 27 T
デフプーリー Center Pooley	39 T	33 T
センタープーリー Center Pooley	14 T	18 T
<input type="checkbox"/> One Way <input checked="" type="checkbox"/> Direct		

F/R 駆動比  
F/R Driving Ratio 1 : 1.519

メモ  
Memo