

Construction : Vector/Super Board ou Depron partout, sauf indications

PÉDALO ZINZIN

Conception : Grégory Zietek (2023)
Retracé par Laurent Berlivet (2024)

Envergure : 48,5 cm
Longueur : 64 cm
Poids : 330 g
Surface : 24,7 dm²
Charge alaire : 13,3 g/dm²
Profil : Autostable

Equipements
Moteur : Axi 2212/26
Hélice : Tripale GWS 8x4
Contrôleur : Roxy 12 A
Batterie : Li-Po 3S 800 mAh
Servos : Hitec HS-40 (élevons)
Hitec HS-55 (dérive et moteur)

https://jivaro-models.org/pedalo_zinzin/page_pedalo.html

