

# XYZT T-ZERO 質量・バランス対応表

※G1より作成、ハンモックグリップ

選択された品番、グリップサイズにより質量・バランスの指定できる範囲が決まっております。  
 選択されたグリップサイズに対応する表を参考にして頂き、ご希望の質量・バランスをご指定ください。  
 表の○が記されている箇所の質量・バランスをご指定いただけます。

グリップサイズ=0

バランス位置	-20mm (超先 軽)	-15mm	-10mm (先軽)	-5mm	普通	+5mm	+10mm (先重)	+15mm	+20mm (超先 重)
バランス(mm) (動いた重心距離)	250 (-20)	255 (-15)	260 (-10)	265 (-5)	270mm (±0)	275 (+5)	280 (+10)	285 (+15)	290 (+20)
質量	238g	×	×	×	×	×	×	×	×
	240g	×	×	×	×	×	×	×	×
	245g	×	×	×	○	○	×	×	×
	250g	×	×	×	○	○	○	×	×
	255g	×	○	○	○	○	○	○	×
	260g	○	○	○	○	○	○	○	○
	265g	○	○	○	○	○	○	○	○
	270g	○	○	○	○	○	○	○	○
275g	○	○	○	○	○	○	○	○	

グリップサイズ=1

バランス位置	-20mm (超先 軽)	-15mm	-10mm (先軽)	-5mm	普通	+5mm	+10mm (先重)	+15mm	+20mm (超先 重)
バランス(mm) (動いた重心距離)	250 (-20)	255 (-15)	260 (-10)	265 (-5)	270mm (±0)	275 (+5)	280 (+10)	285 (+15)	290 (+20)
質量	238g	×	×	×	×	×	×	×	×
	240g	×	×	×	×	×	×	×	×
	245g	×	×	×	○	○	×	×	×
	250g	×	×	×	○	○	○	×	×
	255g	×	×	○	○	○	○	○	×
	260g	○	○	○	○	○	○	○	○
	265g	○	○	○	○	○	○	○	○
	270g	○	○	○	○	○	○	○	○
275g	○	○	○	○	○	○	○	○	

グリップサイズ=2

バランス位置	-20mm (超先 軽)	-15mm	-10mm (先軽)	-5mm	普通	+5mm	+10mm (先重)	+15mm	+20mm (超先 重)
バランス(mm) (動いた重心距離)	250 (-20)	255 (-15)	260 (-10)	265 (-5)	270mm (±0)	275 (+5)	280 (+10)	285 (+15)	290 (+20)
質量	238g	×	×	×	×	×	×	×	×
	240g	×	×	×	×	×	×	×	×
	245g	×	×	×	×	×	×	×	×
	250g	×	×	×	○	○	○	×	×
	255g	×	×	○	○	○	○	○	×
	260g	×	○	○	○	○	○	○	×
	265g	○	○	○	○	○	○	○	○
	270g	○	○	○	○	○	○	○	○
275g	○	○	○	○	○	○	○	○	

グリップサイズ=34正八

バランス位置	-20mm (超先 軽)	-15mm	-10mm (先軽)	-5mm	普通	+5mm	+10mm (先重)	+15mm	+20mm (超先 重)
バランス(mm) (動いた重心距離)	250 (-20)	255 (-15)	260 (-10)	265 (-5)	270mm (±0)	275 (+5)	280 (+10)	285 (+15)	290 (+20)
質量	238g	×	×	×	×	×	×	×	×
	240g	×	×	×	×	×	×	×	×
	245g	×	×	×	○	○	×	×	×
	250g	×	×	×	○	○	○	×	×
	255g	×	○	○	○	○	○	○	×
	260g	○	○	○	○	○	○	○	○
	265g	○	○	○	○	○	○	○	○
	270g	○	○	○	○	○	○	○	○
275g	○	○	○	○	○	○	○	○	

グリップサイズ=35正八

バランス位置	-20mm (超先 軽)	-15mm	-10mm (先軽)	-5mm	普通	+5mm	+10mm (先重)	+15mm	+20mm (超先 重)
バランス(mm) (動いた重心距離)	250 (-20)	255 (-15)	260 (-10)	265 (-5)	270mm (±0)	275 (+5)	280 (+10)	285 (+15)	290 (+20)
質量	238g	×	×	×	×	×	×	×	×
	240g	×	×	×	×	×	×	×	×
	245g	×	×	×	○	○	×	×	×
	250g	×	×	×	○	○	○	×	×
	255g	×	×	○	○	○	○	○	×
	260g	○	○	○	○	○	○	○	○
	265g	○	○	○	○	○	○	○	○
	270g	○	○	○	○	○	○	○	○
275g	○	○	○	○	○	○	○	○	

グリップサイズ=36正八

バランス位置	-20mm (超先 軽)	-15mm	-10mm (先軽)	-5mm	普通	+5mm	+10mm (先重)	+15mm	+20mm (超先 重)
バランス(mm) (動いた重心距離)	250 (-20)	255 (-15)	260 (-10)	265 (-5)	270mm (±0)	275 (+5)	280 (+10)	285 (+15)	290 (+20)
質量	238g	×	×	×	×	×	×	×	×
	240g	×	×	×	×	×	×	×	×
	245g	×	×	×	×	×	×	×	×
	250g	×	×	×	○	○	○	×	×
	255g	×	×	○	○	○	○	○	×
	260g	×	○	○	○	○	○	○	×
	265g	○	○	○	○	○	○	○	○
	270g	○	○	○	○	○	○	○	○
275g	○	○	○	○	○	○	○	○	

グリップサイズ=37正八

バランス位置	-20mm (超先 軽)	-15mm	-10mm (先軽)	-5mm	普通	+5mm	+10mm (先重)	+15mm	+20mm (超先 重)
バランス(mm) (動いた重心距離)	250 (-20)	255 (-15)	260 (-10)	265 (-5)	270mm (±0)	275 (+5)	280 (+10)	285 (+15)	290 (+20)
質量	238g	×	×	×	×	×	×	×	×
	240g	×	×	×	×	×	×	×	×
	245g	×	×	×	×	×	×	×	×
	250g	×	×	×	×	×	×	×	×
	255g	×	×	○	○	○	×	×	×
	260g	×	○	○	○	○	×	×	×
	265g	○	○	○	○	○	○	×	×
	270g	○	○	○	○	○	○	○	×
275g	○	○	○	○	○	○	○	○	

グリップサイズ=38正八

バランス位置	-20mm (超先 軽)	-15mm	-10mm (先軽)	-5mm	普通	+5mm	+10mm (先重)	+15mm	+20mm (超先 重)
バランス(mm) (動いた重心距離)	250 (-20)	255 (-15)	260 (-10)	265 (-5)	270mm (±0)	275 (+5)	280 (+10)	285 (+15)	290 (+20)
質量	238g	×	×	×	×	×	×	×	×
	240g	×	×	×	×	×	×	×	×
	245g	×	×	×	×	×	×	×	×
	250g	×	×	×	×	×	×	×	×
	255g	×	×	×	×	×	×	×	×
	260g	×	×	×	○	○	×	×	×
	265g	○	○	○	○	○	×	×	×
	270g	○	○	○	○	○	○	×	×
275g	○	○	○	○	○	○	○	×	

2017年6月 改定