Grundeinstellungen

<u>Oranacinisa</u>							
Hersteller	Graupner/SJ						
Sendertyp	mx-16						
Sender ID	30000011DF	30000011DF					
Firmware Version	1.722						
Datei Version	1.001						
Modelltyp	Helikopter						
Modellname	SPACER-4X						
Steueranordnung	Mode 3						
Taumelscheibe	1 Servo						
Motor-Stopp	Position: -100%	Limit: 150%	Schalter:				
Rotor Drehrichtung	rechts						
Pitch Minimum	vorne						
Gastrimm	0%						
letzte Leerlaufposition	0%						
	Uhren						
	Тур	Wert	Schalter				
	Stoppuhr 0:00						
	Flugphase	n					
	Name	Sch	alter				
Phase 1	Normal						
Phase 2	Schwebeflug	_	-				
Phase 3	Speed		-				
Phase 4	Autorotation						
	Empfänge	r					
Empfängerausgang	Eingang		Ausgang				
	S3	\rightarrow	Ausgang 1				
	S2	\rightarrow	Ausgang 2				
	S3	\rightarrow	Ausgang 3				
	S4 → Ausgang 4						
	S5 → Ausgang 5						
	S3 → Ausgang 6						
	S7 → Ausgang 7						
	S8	\rightarrow	Ausgang 8				
Empfänger gebunden	ja						
Empfänger ID	910000EA75						

Servoeinstellungen

Servo	Umkehr	Mitte	Weg -	Weg +
S1	\rightarrow	0%	100%	100%
S2	\rightarrow	0%	100%	100%
S3	\rightarrow	0%	100%	100%
S4	\rightarrow	0%	100%	100%
S5	\rightarrow	0%	100%	100%
S6	\rightarrow	0%	100%	100%
S7	\rightarrow	0%	100%	100%
S8	\rightarrow	0%	100%	100%

Gebereinstellungen

Eingang	Geber	Weg -	Weg +
E5		100%	100%
E6		100%	100%
E7		100%	100%
E8		100%	100%
Gaslimiter		100%	100%

DualRate Expo

	Dual Rate	Expo	Schalter						
Pha	ase 1: N	lorm	nal						
Roll	100%	0%							
Nick	100%	0%							
Heckrotor	100%	0%							
Phase	2: Sch	web	eflug						
Roll	100%	0%							
Nick	100%	0%							
Heckrotor	100%	0%							
Ph	ase 3: \$	Spe	ed						
Roll	100%	0%							
Nick	100%	0%							
Heckrotor	100%	0%							
Phase	Phase 4: Autorotation								
Roll	100%	0%							
Nick	100%	0%							
Heckrotor	100%	0%							

Helimix - Phase 1: Normal

		<u> </u>	14011	ııaı			
Pitchkurve							
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang				
1	ja	-100%	0%	!			
2	nein						
3	nein						
4	nein						
5	ja	100%	0%				
	Ga	skurve	(K1 ->	Gas)			
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang				
1	ja	0%	0%				
2	nein						
3	ja	50%	50%				
4	nein						
5	ja	100%	100%				
He	ckro	otorkur	ve (K1	-> Heck)			
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang				
1	ja	-100%	0%				
2	nein						
3	ja	0%	0%				
4	nein						
5	ja	100%	0%				
Gyro	0%						
Eingang 8	0%						
Taumelscheibenlimit	aus						

Helimix - Phase 2: Schwebeflug

		<u> </u>		Webellug				
Pitchkurve								
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang					
1	nein			!				
2	nein							
3	ja	0%	0%					
4	nein							
5	nein							
	Ga	skurve	(K1 ->	Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang					
1	nein							
2	nein							
3	ja	50%	50%					
4	nein							
5	nein							
He	ckro	otorkur	ve (K1	-> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang					
1	nein			!				
2	nein							
3	ja	0%	0%					
4	nein							
5	nein							
Gyro	0%							
Eingang 8	0%							
Taumelscheibenlimit	aus							

Helimix - Phase 3: Speed

HEIIIIIX - P	114	50 0.	<u> </u>	<u> </u>				
Pitchkurve								
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang					
1	nein			!				
2	nein							
3	ja	0%	0%					
4	nein							
5	nein							
	Gas	skurve	(K1 ->	· Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang					
1	nein							
2	nein							
3	ja	50%	50%					
4	nein							
5	nein							
He	ckro	otorkur	ve (K1	-> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang					
1	nein							
2	nein							
3	ja	0%	0%					
4	nein							
5	nein							
Gyro	0%							
Eingang 8	0%							
Taumelscheibenlimit	aus							

Helimix - Phase 4: Autorotation

Pitchkurve						
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang			
1	nein					
2	nein					
3	ja	0%	0%			
4	nein					
5	nein					
	Ga	skurve	(K1 ->	· Gas)		
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang			
1	nein					
2	nein					
3	ja	50%	50%			
4	nein					
5	nein					
He	ckro	otorkur	ve (K1	-> Heck)		
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang			
1	nein					
2	nein					
3	ja	0%	0%			
4	nein					
5	nein					
Gyro	0%					
Eingang 8	0%					
Taumelscheibenlimit	aus					

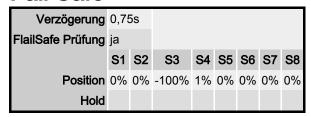
Linearmischer

Mixer	Input	von → zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset	
LinearMix 1	Normal	$0 \rightarrow 0$		0%	0%	0%	
LinearMix 2	Normal	0 → 0		0%	0%	0%	
LinearMix 3	Normal	0 → 0		0%	0%	0%	

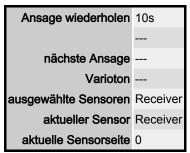
Taumelscheibenmischer

Pitch 61% **Roll** 61% **Nick** 61%

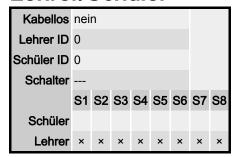
Fail Safe



Telemetrie



Lehrer/Schüler



Knüppeltrimmung

	Pitch/Gas	Roll	Nick	Heckrotor
Phase 1: Normal	0%	0%	0%	0%
Phase 2: Schwebeflug	0%	0%	0%	0%
Phase 3: Speed	0%	0%	0%	0%
Phase 4: Autorotation	0%	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion Schalter/Geber Typ