Grundeinstellungen

```
Hersteller Graupner/SJ
             Sendertyp mx-16
             Sender ID 30000011DF
      Firmware Version 1.722
          Datei Version 1.001
             Modelltyp Flugzeug
         Modellspeicher 0
           Modellname T2
      Steueranordnung Mode 1
           Motor an K1 kein invers
           Motor-Stopp Position: -100% Limit: 1.200% Schalter: ---
      Kanal 8 verzögert ja
             Gastrimm 0%
  letzte Leerlaufposition 0%
              Leitwerk V-Leitwerk
Querruder/Wölbklappen 1QR 1WK
                 Uhren Stoppuhr: 0:00 Schalter: SW5 normal
                Phase 1 Name: Normal Schalter: ---
                Phase 2 Name: Start
                                      Schalter: SW6 normal
                                      Schalter: SW7 normal
                Phase 3 Name: Speed
                Phase 4 Name: Landung Schalter: SW8 normal
     Empfängerausgang S1 => Ausgang 1
                        S2=>Ausgang 2
                        S3 => Ausgang 3
                        S4 => Ausgang 4
                        S5=>Ausgang 5
                        S6=>Ausgang 6
                        S7 => Ausgang 7
                        S8=>Ausgang 8
   Empfänger gebunden nein
         Empfänger ID FFFFFFFFF
```

Servoeinstellungen

```
Servo Umkehr Mitte Weg - Weg +
 S1
             0%
                 100% 100%
       =>
 S2
             0%
                 100% 100%
       =>
 S3
             0%
                 100% 100%
       =>
 S4
                 100% 100%
       =>
             0%
 S5
             0%
                 100% 100%
       =>
 S6
             0%
                 100% 100%
 S7
             0%
                 100% 100%
       =>
```

Gebereinstellungen

Eingang	Geber	Weg -	Weg +
E5	CTRL10	100%	100%
E6		100%	100%
E7		100%	100%
E8		100%	100%

DualRate Expo

Phase 1: Normal

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	

Phase 2: Start

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	

Phase 3: Speed

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	

Phase 4: Landung

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	

Phasentrimm

Phase WK QR HR

Normal 0% 0% 0%

Start 0% 0% 0%

Speed 0% 0% 0%

Landung 0% 0% 0%

Flächenmix

Mischer Wert Schalter

Mischer QR->WK 0% ---

Mischer BR->HR 0% ---

Mischer HR->WK 0% ---

Wölbklappendifferenzierung 0% ---

Querruderdifferenzierung 0% ---

Mischer BR->WK 0% ---

Diff.-Reduzierung 0% ---

Mischer BR->QR 0% ---

Mischer HR->OR 0% ---

Mischer WK->HR 0% ---

Mischer WK->QR 0% ---

Mischer QA->SR 0% ---

Freie Mixer

Mixer Typ von zu Schalter Weg - Weg + Offset

M1 Normal 0 0 --- 0% 0%

M2 Normal 0 0 --- 0% 0% 0%

M3 Normal 0 0 --- 0% 0% 0%

Fail Safe

Verzögerung 0,75s

FlailSafe Prüfung nein

S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8

0%

Mode Halten Halten Halten Halten Halten Halten Halten

Position -100% 0% 0% 1% 0% 0% 0% 0%

Telemetrie

Ansage wiederholen 10s

nächste Ansage --Varioton --ausgewählte Sensoren Receiver
aktueller Sensor Receiver
aktuelle Sensorseite 0

Lehrer/Schüler

Kabellos nein

Lehrer ID FFFFFFFF

Schüler ID FFFFFFFFF

Schalter ---

S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8

Mode Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion Schalter/Geber Typ

Uhr SW5 normal Schalter

Phase 2 SW6 normal Schalter

Phase 3 SW7 normal Schalter

Phase 4 SW8 normal Schalter

Geber 5 CTRL10 Geber

Gaslimiter CTRL6 Geber