Grundeinstellungen

```
Hersteller Graupner/SJ
           Sendertyp mx-16
           Sender ID 30000011DF
   Firmware Version 1.722
        Datei Version 1.001
           Modelltyp Helikopter
      Modellspeicher 0
         Modellname T3
    Steueranordnung Mode 3
       Taumelscheibe 3 Servos (2 Roll)
        Motor-Stopp Position: -100%
                                        Limit: 1.200% Schalter: ---
  Rotor Drehrichtung rechts
      Pitch Minimum vorne
           Gastrimm 0%
letzte Leerlaufposition 0%
                                        Schalter: G2
               Uhren Stoppuhr: 0:00
              Phase 1 Name: Normal
                                        Schalter: ---
              Phase 2 Name: Schwebeflug Schalter: SW8 normal
                                        Schalter: SW5 normal
              Phase 3 Name: Akro 3D
              Phase 4 Name: Autorotation Schalter: SW1 invers
  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
                  100% 100%
             0%
       =>
 S8
             0%
                  100% 100%
       =>
```

Gebereinstellungen

Eingang	Geber	Weg -	Weg +
E5	CTRL9	100%	100%
E6	CTRL10	100%	100%
E7	CTRL7	100%	100%
E8	CTRL8	100%	100%
Gaslimiter	CTRL6	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: Schwebeflug

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

Phase 3: Akro 3D

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

Phase 4: Autorotation

```
      Dual Rate
      Expo
      Schalter

      Querruder
      100% / 100%
      0% / 0%
      ---

      Höhenruder
      100% / 100%
      0% / 0%
      ---

      Seitenruder
      100% / 100%
      0% / 0%
      ---
```

Helimix

Phase 1: Normal

Punkt aktiv Eingang Ausgang

Pitchkurve ²₃

ja 0 -50 nein

5 100 ja 18

Punkt aktiv Eingang Ausgang

Gaskurve (K1 -> Gas)

nein ja 0 -48 4 nein 5 100 100 ja

Punkt aktiv Eingang Ausgang

-100 ja

Heckrotorkurve (K1 -> Heck)

nein ja 0 32 4 nein 5 100 0 ja

Gyro -9%

Eingang 8 13%

Taumelscheibenlimit aus

Phase 2: Schwebeflug

Punkt aktiv Eingang Ausgang

4 nein 100 ja 100

Punkt aktiv Eingang Ausgang

Gaskurve (K1 -> Gas)

nein ja 0 0 4 nein

100 **Punkt aktiv Eingang Ausgang**

100

ja

Heckrotorkurve (K1 -> Heck)

nein ja 0 0 4 nein 5 ja 100 0

Gyro 0%

5

Eingang 8 0%

Phase 3: Akro 3D

Punkt aktiv Eingang Ausgang -100 -100 ja 2 nein Pitchkurve 0 ja 0 4 nein 100 ja 100 **Punkt aktiv Eingang Ausgang** -100 1 ja -100 2 nein Gaskurve (K1 -> Gas) 0 ja 0 4 nein 5 ja 100 100 **Punkt aktiv Eingang Ausgang** 1 ja -100 0 nein **Heckrotorkurve (K1 -> Heck)** ja 0 -46 4 nein 5 0 ja 100 **Gyro** -12% **Eingang 8** 4%

Phase 4: Autorotation

Taumelscheibenlimit 149%

Pitchkurve 1
Pitchkurve 3
3
Funkt aktiv Eingang Ausgang 1 ja -100 -90 2 nein 3 ja 0 0 0 4 nein 5 ja 100 100 Punkt aktiv Eingang Ausgang 100 100 Punkt aktiv Eingang Ausgang
Punkt aktiv Eingang Ausgang 1 ja -100 -90
Gaskurve (K1 -> Gas) 1
Gaskurve (K1 -> Gas) 2 nein 3 ja 0 0 4 nein 5 ja 100 100 Punkt aktiv Eingang Ausgang
Gaskurve (K1 -> Gas) 3
3 ja 0 0 4 nein 5 ja 100 100 Punkt aktiv Eingang Ausgang
5 ja 100 100 Punkt aktiv Eingang Ausgang
Punkt aktiv Eingang Ausgang
1 ja -100 0
Hockrotorkywy (K1 > Hock) 2 nein
Heckrotorkurve (K1 -> Heck) 3 ja 0 0
4 nein

Gyro 0%

Eingang 8 0%

Taumelscheibenlimit aus

Freie Mixer

Mixer Typ von zu Schalter Weg - Weg + Offset

M1Normal 0 0 ---0% 0% 0% M2 Normal 0 0% 0% 0% Normal 0 M3 0 ---0% 0% 0%

Taumelscheibenmischer

Pitch 52

Roll 69

Nick 40

Fail Safe

Verzögerung 0,75s

FlailSafe Prüfung ja

S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8

Mode Halten 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	G2	Schalter
Phase 2	SW8 normal	Schalter
Phase 3	SW5 normal	Schalter
Autorotation	SW1 invers	Schalter
Geber 5	CTRL9	Geber
Geber 6	CTRL10	Geber
Geber 7	CTRL7	Geber
Geber 8	CTRL8	Geber
Gaslimiter	CTRL6	Geber