

# 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*  
    **Phase 3 Name:** Speed *Schalter: SW7 normal*  
    **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** FFFFFFFF

---

# Servoeinstellungen

**Servo Umkehr Mitte Weg - Weg +**

S1	=>	0%	100%	100%
S2	=>	0%	100%	100%
S3	=>	0%	100%	100%
S4	=>	0%	100%	100%
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%	---
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	---
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	---

## Phase 2: Start

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

## Phase 3: Speed

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

## Phase 4: Landung

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

---

# Phasentrimm

<b>Phase</b>	<b>WK</b>	<b>QR</b>	<b>HR</b>
<b>Normal</b>	0%	0%	0%
<b>Start</b>	0%	0%	0%
<b>Speed</b>	0%	0%	0%
<b>Landung</b>	0%	0%	0%

---

## Flächenmix

	<b>Mischer</b>	<b>Wert</b>	<b>Schalter</b>
	<b>Mischer QR-&gt;WK</b>	0%	---
	<b>Mischer BR-&gt;HR</b>	0%	---
	<b>Mischer HR-&gt;WK</b>	0%	---
<b>Wölbklappendifferenzierung</b>	0%	---	
<b>Querruderdiffenzierung</b>	0%	---	
	<b>Mischer BR-&gt;WK</b>	0%	---
	<b>Diff.-Reduzierung</b>	0%	---
	<b>Mischer BR-&gt;QR</b>	0%	---
	<b>Mischer HR-&gt;QR</b>	0%	---
	<b>Mischer WK-&gt;HR</b>	0%	---
	<b>Mischer WK-&gt;QR</b>	0%	---
	<b>Mischer QA-&gt;SR</b>	0%	---

---

## Freie Mixer

Mixer Typ	von	zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset
M1	Normal	0	0 ---	0%	0%	0%
M2	Normal	0	0 ---	0%	0%	0%
M3	Normal	0	0 ---	0%	0%	0%

## Fail Safe

<b>Verzögerung</b>	0,75s							
<b>FlailSafe Prüfung</b>	nein							
	<b>S1</b>	<b>S2</b>	<b>S3</b>	<b>S4</b>	<b>S5</b>	<b>S6</b>	<b>S7</b>	<b>S8</b>
<b>Mode</b>	Halten	Halten	Halten	Halten	Halten	Halten	Halten	Halten
<b>Position</b>	-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 FFFFFFFF**

**Schalter ---**

**S1    S2    S3    S4    S5    S6    S7    S8**

**Mode** Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer

---

## Schalter-/Geberzuordnungen

**Funktion Schalter/Geber Typ**

Uhr    SW5 normal    Schalter

Phase 4    SW8 normal    Schalter

Phase 3    SW7 normal    Schalter

Phase 2    SW6 normal    Schalter

Geber 5    CTRL10    Geber

Gaslimiter    CTRL6    Geber