Grundeinstellungen

Sendertyp n Sender ID 3 Firmware Version 1 Datei Version 1 Modelltyp F	30000011DF 1.722 1.001 Flugzeug T2							
Sender ID 3 Firmware Version 1 Datei Version 1 Modelltyp F	30000011DF 1.722 1.001 Flugzeug T2							
Firmware Version 1 Datei Version 1 Modelltyp F	1.722 1.001 Flugzeug Γ2							
Datei Version 1 Modelltyp F	1.001 Flugzeug Г2							
Modelltyp F	Flugzeug T2							
	Γ2							
	-							
Modellname T	Mada 1	T2						
Steueranordnung N	viode i	Mode 1						
Motor an K1 k	cein invers							
Motor-Stopp F	Position: -100%	Limit: 150%	Schalter:					
Kanal 8 verzögert ja	а							
Gastrimm 0	0%							
letzte Leerlaufposition 0	0%							
Leitwerk \	√-Leitwerk							
Querruder/Wölbklappen 1	n 1QR 1WK							
Uhren								
	Typ Wert Schalter							
	Stoppuhr 0:00 Schalter 5 normal							
Flugphasen								
	Name	S	schalter					
Phase 1	Normal							
Phase 2	Start	Schalt	ter 6 normal					
Phase 3	Speed	Schalt	ter 7 normal					
Phase 4	Landung	Schalt	ter 8 normal					
	Empfäng	er						
Empfängerausgang E	Eingang		Ausgang					
	S1	\rightarrow	Ausgang 1					
	S2	\rightarrow	Ausgang 2					
	S3 → Ausgang 3							
	S4 → Ausgang 4							
	S5 → Ausgang 5							
	S6 → Ausgang 6							
	S7 → Ausgang 7							
	S8 → Ausgang 8							
Empfänger gebunden n	nein							
Empfänger ID F	FFFFFFFF							

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	Geber 10	100%	100%
E6		100%	100%
E7		100%	100%
E8		100%	100%

DualRate Expo - Phase 1: Normal

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

DualRate Expo - Phase 2: Start

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

DualRate Expo - Phase 3: Speed

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

DualRate Expo - Phase 4: Landung

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100%	0%	
Höhenruder	100%	0%	
Seitenruder	100%	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
Diff_Aileron	0%	
Diff_Flap	0%	
Mixer_Aileron_Rudder	0%	
Mixer_Aileron_Flap	0%	
Mixer_Brake_Elevator	0%	
Mixer_Brake_Flap	0%	
Mixer_Brake_Aileron	0%	
Mixer_Elevator_Flap	0%	
Mixer_Elevator_Aileron	0%	
Mixer_Flap_Elevator	0%	
Mixer_Flap_Aileron	0%	
Diff_Reduction	0%	

Freie Mixer

Mixer	Input	von → zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset
M1	Normal	$0 \rightarrow 0$		0%	0%	0%
M2	Normal	$0 \rightarrow 0$		0%	0%	0%
М3	Normal	$0 \rightarrow 0$		0%	0%	0%

Fail Safe

Verzögerung			g 0	,759	6			
FlailSafe Prüfung				ein				
	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Halten	×	×	×	×	×	×	×	×
Position								

Telemetrie

Ansage wiederholen	10s
nächste Ansage	
Varioton	
ausgewählte Sensoren	Receiver
aktueller Sensor	Receiver
aktuelle Sensorseite	0

Lehrer/Schüler

Kabell	os	nein						
Lehrer	ID	FFF	FFF	FFI	FF			
Schüler	ID	FFFFFFFFF						
Schalter								
	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Schüler								
Lehrer	×	×	×	×	×	×	×	×

Knüppeltrimmung

	Phase 1	Phase 2	Phase 3	Phase 4
Kanal 1	0%	0%	0%	0%
Querruder	0%	0%	0%	0%
Höhenruder	0%	0%	0%	0%
Seitenruder	0%	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion	Schalter/Geber	Тур	
Clock	Schalter 5 normal	Schalter	
Phase_2	Schalter 6 normal	Schalter	
Phase_3	Schalter 7 normal	Schalter	
Phase_4	Schalter 8 normal	Schalter	
InputControl_5	Geber 10	Geber	
ThrottleLimit	Geber 6	Geber	