

Grundeinstellungen

Hersteller Graupner/SJ
Sendertyp mx-16
Sender ID 30000011DF
Firmware Version 1.722
Datei Version 1.001
Modelltyp Helikopter
Modellspeicher 0
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 Typ **Wert** **Schalter**
 Stoppuhr 0:00 ---
Phase 1 *Name:* Normal *Schalter:* ---
Phase 2 *Name:* Schwebeflug *Schalter:* ---
Phase 3 *Name:* Speed *Schalter:* ---
Phase 4 *Name:* Autorotation *Schalter:* ---
Empfängerausgang S3=> Ausgang 1
 S2=> Ausgang 2
 S3=> Ausgang 3
 S4=> Ausgang 4
 S5=> Ausgang 5
 S3=> Ausgang 6
 S7=> Ausgang 7
 S8=> Ausgang 8
Empfänger gebunden ja
Empfänger ID 910000EA75

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	---	100%	100%
E6	---	100%	100%
E7	---	100%	100%
E8	---	100%	100%
Gaslimiter	---	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: Speed

	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

Pitchkurve	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	ja	-100	0
	2	nein		
	3	nein		
	4	nein		
Gaskurve (K1 -> Gas)	5	ja	100	0
	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	ja	-100	-100
	2	nein		
	3	ja	0	0
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)	4	nein		
	5	ja	100	100
	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	ja	-100	0
	2	nein		
Gyro 0%	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	ja	100	0
	Eingang	8	0%	
	Taumelscheibenlimit	aus		

Phase 2: Schwebeflug

Pitchkurve	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
	4	nein		
Gaskurve (K1 -> Gas)	5	nein		
	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)	4	nein		
	5	nein		
	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	nein		
	2	nein		
Gyro 0%	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	nein		
	Eingang	8	0%	
	Taumelscheibenlimit	aus		

Gyro 0%
Eingang 8 0%
Taumelscheibenlimit aus

Phase 3: Speed

Pitchkurve	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	nein		

Gaskurve (K1 -> Gas)	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	nein		

Heckrotorkurve (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

Phase 4: Autorotation

Pitchkurve	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	nein		

Gaskurve (K1 -> Gas)	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	nein		

Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
1	nein		
2	nein		

Heckrotorkurve (K1 -> Heck) 3 ja 0 0

4 nein

5 nein

Gyro 0%

Eingang 8 0%

Taumelscheibenlimit aus

Freie Mixer

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

Taumelscheibenmischer

Pitch 61

Roll 61

Nick 61

Fail Safe

Verzögerung 0,75s

FlailSafe Prüfung ja

	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Mode	Position	Position	Position	Position	Position	Position	Position	Position
Position	0%	0%	-100%	1%	0%	0%	0%	0%

Telemetrie

Ansage wiederholen 10s Schalter: ---

nächste Ansage ---

Varioton ---

ausgewählte Sensoren Receiver

aktueller Sensor Receiver

aktuelle Sensorseite 0

Lehrer/Schüler

Kabellos nein

Lehrer ID 0

Schüler ID 0

Schalter ---

S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8

Mode Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion Schalter/Geber Typ