

Grundeinstellungen

Hersteller	Graupner/SJ		
Sendertyp	mx-16		
Sender ID	30000011DF		
Firmware Version	1.722		
Datei Version	1.001		
Modelltyp	Helikopter		
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	---
Flugphasen			
	Name	Schalter	
Phase 1	Normal		
Phase 2	Schwebeflug	---	
Phase 3	Speed	---	
Phase 4	Autorotation	---	
Empfänger			
Empfängerausgang	Eingang		Ausgang
	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		

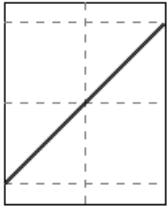
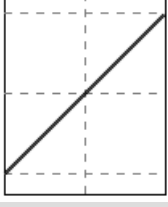
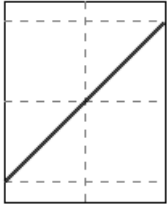
Servoeinstellungen

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%
S8	→	0%	100%	100%

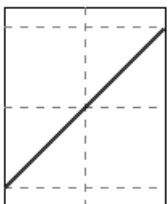
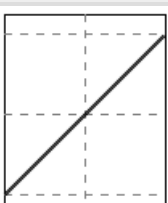
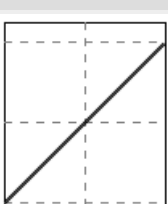
Gebereinstellungen

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

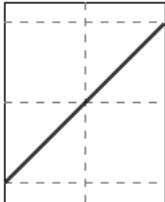
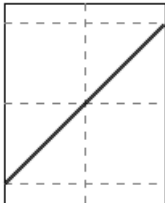
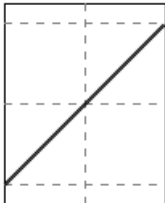
DualRate Expo - Phase 1: Normal

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Roll	100%	0%	---		
Nick	100%	0%	---		
Heckrotor	100%	0%	---		

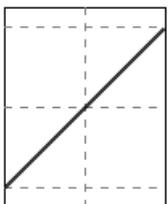
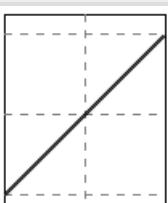
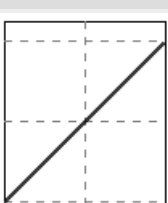
DualRate Expo - Phase 2: Schwebeflug

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Roll	100%	0%	---		
Nick	100%	0%	---		
Heckrotor	100%	0%	---		

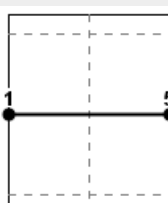
DualRate Expo - Phase 3: Speed

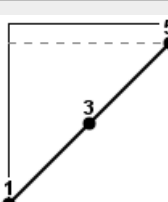
	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Roll	100%	0%	---		
Nick	100%	0%	---		
Heckrotor	100%	0%	---		

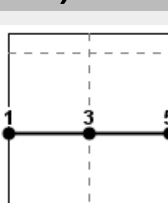
DualRate Expo - Phase 4: Autorotation

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Roll	100%	0%	---		
Nick	100%	0%	---		
Heckrotor	100%	0%	---		

Helimix - Phase 1: Normal

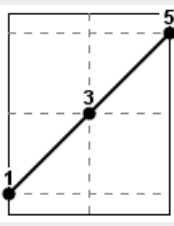
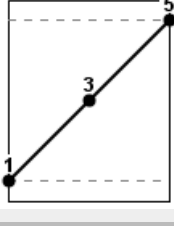
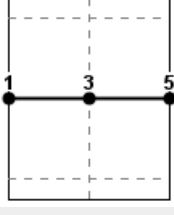
Pitchkurve				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	0%	
2	nein			
3	nein			
4	nein			
5	ja	100%	0%	

Gaskurve (K1 -> Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	0%	0%	
2	nein			
3	ja	50%	50%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

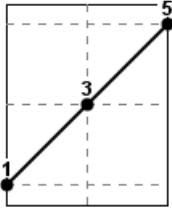
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	0%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	0%	

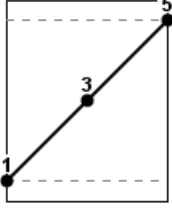
Gyro	0%
Eingang 8	0%
Taumelscheibenlimit	aus

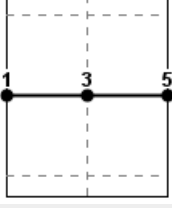
Helimix - Phase 2: Schwebeflug

Pitchkurve				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	-100%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	
Gaskurve (K1 -> Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	0%	0%	
2	nein			
3	ja	50%	50%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	0%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	0%	
Gyro		0%		
Eingang 8		0%		
Taumelscheibenlimit		aus		

Helimix - Phase 3: Speed

Pitchkurve				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	-100%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

Gaskurve (K1 -> Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	0%	0%	
2	nein			
3	ja	50%	50%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

Heckrotorkurve (K1 -> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	0%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	0%	

Gyro		0%
Eingang 8		0%
Taumelscheibenlimit		aus

Helimix - Phase 4: Autorotation

<

Linearmischer

Mixer	Input	von → zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset	
LinearMix 1	Normal	0 → 0	---	0%	0%	0%	
LinearMix 2	Normal	0 → 0	---	0%	0%	0%	
LinearMix 3	Normal	0 → 0	---	0%	0%	0%	

Taumelscheibenmischer

Pitch	61%
Roll	61%
Nick	61%

Fail Safe

Verzögerung	0,75s							
FailSafe Prüfung	ja							
	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Position	0%	0%	-100%	1%	0%	0%	0%	0%
Hold								

Telemetrie

Ansage wiederholen	10s

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
Schüler								
Lehrer	x	x	x	x	x	x	x	x

Knüppeltrimmung

	Pitch/Gas	Roll	Nick	Heckrotor
Phase 1: Normal	0%	0%	0%	0%
Phase 2: Schwebeflug	0%	0%	0%	0%
Phase 3: Speed	0%	0%	0%	0%
Phase 4: Autorotation	0%	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion	Schalter/Geber	Typ
----------	----------------	-----