Grundeinstellungen

Grundemale					
Hersteller	Graupner/SJ				
Sendertyp	mx-16				
Sender ID	30000011DF				
Firmware Version	1.722				
Datei Version	1.001				
Modelltyp	Flugzeug				
Modellname	T1				
Steueranordnung	Mode 1				
Motor an K1	kein				
Motor-Stopp	Position: -100%	Limit: 150%	Schalter:		
Kanal 8 verzögert	ja				
Gastrimm	0%				
letzte Leerlaufposition	0%				
Leitwerk	Normal				
Querruder/Wölbklappen	2QR 2WK				
	Uhren				
	Тур	Wert	Schalter		
	Stoppuhr	0:00	Schalter 1 invers		
	Flugphase	n			
	Name	S	chalter		
Phase 1	Normal				
Phase 2	Test	Schalt	er 2 normal		
Phase 3	Schlepp	Schalt	er 3 normal		
Phase 4	Landung	Schalt	er 4 normal		
	Empfänge	r			
Empfängerausgang	Eingang		Ausgang		
	S1	\rightarrow	Ausgang 1		
	S2 (Querruder)	\rightarrow	Ausgang 2		
	S3 (Höhenruder) → Ausga				
	S4 (Seitenruder)	\rightarrow	Ausgang 4		
	S5 (Querruder) → Ausgang 5				
	S6 (Landeklappen) → Ausgang 6				
	S7 (Landeklappen) → Ausgang 7				
	S8	→ Ausgang 8			
Empfänger gebunden	nein				
Empfänger ID	FFFFFFFF				

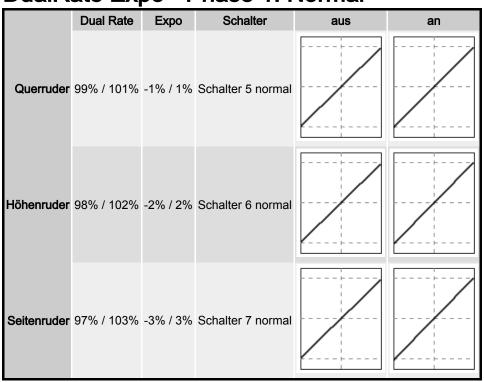
Servoeinstellungen

Servo	Umkehr	Mitte	Weg -	Weg +
S1	←	1%	90%	91%
S2 (Querruder)	\rightarrow	2%	92%	93%
S3 (Höhenruder)	\rightarrow	3%	94%	95%
S4 (Seitenruder)	←	4%	96%	97%
S5 (Querruder)	\rightarrow	5%	98%	99%
S6 (Landeklappen)	\rightarrow	6%	100%	101%
S7 (Landeklappen)	←	7%	102%	103%
S8	\rightarrow	8%	104%	105%

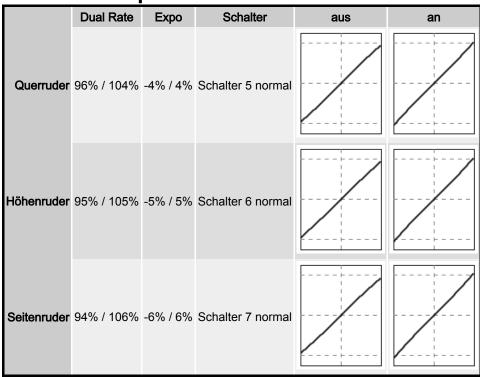
Gebereinstellungen

Eingang	Geber	Weg -	Weg +
E5	Geber 6	90%	91%
E6	Geber 7	92%	93%
E7	Geber 8	94%	95%
E8	Geber 9	96%	97%

DualRate Expo - Phase 1: Normal



DualRate Expo - Phase 2: Test



DualRate Expo - Phase 3: Schlepp

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Querruder	93% / 107%	-7% / 7%	Schalter 5 normal		
Höhenruder	92% / 108%	-8% / 8%	Schalter 6 normal		
Seitenruder	91% / 109%	-9% / 9%	Schalter 7 normal		

DualRate Expo - Phase 4: Landung

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Querruder	100% / 110%	0% / 10%	Schalter 5 normal		
Höhenruder	89% / 111%	-11% / 11%	Schalter 6 normal		
Seitenruder	88% / 112%	-12% / 12%	Schalter 7 normal		

Phasentrimm

Phase	HR	QR	WK
Phase 1: Normal	3%	2%	1%
Phase 2: Test	6%	5%	4%
Phase 3: Schlepp	9%	8%	7%
Phase 4: Landung	12%	11%	10%

Flächenmix

Mischer	Wert	Schalter
Diff_Aileron	1%	Schalter 8 normal
Diff_Flap	2%	Schalter 9 normal
Mixer_Aileron_Rudder	3%	
Mixer_Aileron_Flap	4%	
Mixer_Brake_Elevator	5%	
Mixer_Brake_Flap	6%	
Mixer_Brake_Aileron	7%	
Mixer_Elevator_Flap	8%	
Mixer_Elevator_Aileron	9%	
Mixer_Flap_Elevator	10%	
Mixer_Flap_Aileron	11%	
Diff_Reduction	12%	

Linearmischer

Mixer	Input	von → zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset	
LinearMix 1	Trimm	1 → 2	Geberschalter 1	20%	-20%	18%	
LinearMix 2	Normal	$S \rightarrow 3$		0%	0%	0%	
LinearMix 3	Normal	$2 \rightarrow 3$		0%	0%	0%	

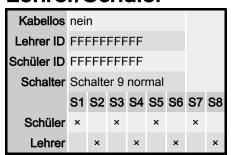
Fail Safe

Verzögerung	0,75	3						
FlailSafe Prüfung	ja							
	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Position	34%		61%		-103%		-10%	
Hold		×		×		×		×

Telemetrie

Ansage wiederholen	17s
	Schalter 8 normal
nächste Ansage	Schalter 9 normal
Varioton	Schalter 1 invers
ausgewählte Sensoren	Receiver
aktueller Sensor	Receiver
aktuelle Sensorseite	0

Lehrer/Schüler



Knüppeltrimmung

	Kanal 1	Querruder	Höhenruder	Seitenruder
Phase 1: Normal	0%	0%	0%	0%
Phase 2: Test	0%	0%	0%	0%
Phase 3: Schlepp	0%	0%	0%	0%
Phase 4: Landung	0%	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion	Schalter/Geber	Тур
VoiceRepeat	Schalter 8 normal	Schalter
VoiceTrigger	Schalter 9 normal	Schalter
Clock	Schalter 1 invers	Schalter
Phase_2	Schalter 2 normal	Schalter
Phase_3	Schalter 3 normal	Schalter
Phase_4	Schalter 4 normal	Schalter
Trainer	Schalter 9 normal	Schalter
Dr_Expo_Aileron	Schalter 5 normal	Schalter
Dr_Expo_Elevator	Schalter 6 normal	Schalter
Dr_Expo_Rudder	Schalter 7 normal	Schalter
Diff_Aileron	Schalter 8 normal	Schalter
Diff_Flap	Schalter 9 normal	Schalter
Mixer_1	Geberschalter 1	Schalter
InputControl_5	Geber 6	Geber
InputControl_6	Geber 7	Geber
InputControl_7	Geber 8	Geber
InputControl_8	Geber 9	Geber
ThrottleLimit	Geber 6	Geber
VarioTone	Schalter 1 invers	Schalter