

# 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
Querruder	100%	0%	---
Höhenruder	100%	0%	---
Seitenruder	100%	0%	---

## DualRate Expo - Phase 2: Schwebeflug

	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: Autorotation

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100%	0%	---
Höhenruder	100%	0%	---
Seitenruder	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	nein		
2	nein		
3	ja	0%	0%
4	nein		
5	nein		
Gaskurve (K1 -> Gas)			
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
1	nein		
2	nein		
3	ja	50%	50%
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		

# Helimix -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	50%	50%
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		

# Helimix -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	50%	50%
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	

## Freie Mixer

Mixer	Input	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%

## Taumelscheibenmischer

Pitch	61%
Roll	61%
Nick	61%

## Fail Safe

Verzögerung		0,75s						
FlailSafe Prüfung		ja						
	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Halten								
Position	0%	0%	-100%	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	0
Schüler ID	0
Schalter	---

	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Schüler								
Lehrer	x	x	x	x	x	x	x	x

## Knüppeltrimmung

	Phase 1	Phase 2	Phase 3	Phase 4
Pitch/Gas	0%	0%	0%	0%
Roll	0%	0%	0%	0%
Nick	0%	0%	0%	0%
Heckrotor	0%	0%	0%	0%

## Schalter-/Geberzuordnungen

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