

Grundeinstellungen

Hersteller Graupner/SJ

Sendertyp mc-32

Sender ID 300000591E

Firmware Version 1.041

Datei Version 1.000

Modelltyp Helikopter

Modellspeicher 0

Modellname Trex 450 pro

Steueranordnung Mode 3

Taumelscheibe 3 Servos (2 Roll)

Motor-Stopp *Position: -100% Limit: 150% Schalter: SW3 invers*

Rotor Drehrichtung rechts

Pitch Minimum vorne

Gastrimm 0%

letzte Leerlaufposition 0%

Uhren	Typ	Wert	Schalter
-------	-----	------	----------

Uhr 1	0:00	L1
-------	------	----

Uhr 2	0:00	L1
-------	------	----

Uhr 3	0:00	---
-------	------	-----

Runde	0:00	---
-------	------	-----

Oben	10:00	---
------	-------	-----

Mitte	0:00	---
-------	------	-----

Phase 1 *Name: Normal Schalter: ---*

Empfängerausgang S1 => Ausgang 1

S2 => Ausgang 2

S3 => Ausgang 3

S4 => Ausgang 4

S7 => Ausgang 5

S6 => Ausgang 6

S5 => Ausgang 7

S8 => Ausgang 8

S9 => Ausgang 9

S10=> Ausgang 10

S11=> Ausgang 11

S12=> Ausgang 12

S13=> Ausgang 13

S14=> Ausgang 14

S15=> Ausgang 15

S16=> Ausgang 16

Empfänger gebunden ja

Empfänger ID 91000009E5

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%
S9	=>	0%	100%	100%
S10	=>	0%	100%	100%
S11	=>	0%	100%	100%
S12	=>	0%	100%	100%
S13	=>	0%	100%	100%
S14	=>	0%	100%	100%
S15	=>	0%	100%	100%
S16	=>	0%	100%	100%

Gebereinstellungen

Eingang Geber Weg - Weg +

E5	---	100%	100%
E6	---	100%	100%
E7	---	100%	100%
E8	---	100%	100%
Gaslimiter	---	100%	100%
E10	---	100%	100%
E11	---	100%	100%
E12	---	100%	100%
E13	---	100%	100%
E14	---	100%	100%
E15	---	100%	100%
E16	---	-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%	---

Helimix

Phase 1: Normal

		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Pitchkurve	1		nein		
	2		nein		
	3		nein		
	4		nein		
	5		nein		
	6		nein		
	7		nein		
	8		nein		
		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Gaskurve (K1 -> Gas)	1		nein		
	2		nein		
	3		nein		
	4		nein		
	5		nein		
	6		nein		
	7		nein		
	8		nein		
		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)	1		nein		
	2		nein		
	3		nein		
	4		nein		
	5		nein		
	6		nein		
	7		nein		
	8		nein		
Gyro		0%			
Eingang 8		0%			
Taumelscheibenlimit		-106%			

Freie Mixer

Mixer Typ		Input	von	zu	Schalter	Weg - Weg + Offset		
M1	Linearmischer	Normal	8	8	SW2 normal	256%	0%	-100%
M2	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M3	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M4	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M5	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion Schalter/Geber Typ

Autorotation	G1 invers	Schalter
CutOff	SW3 invers	Schalter
InputControl_Ctrl16_Ph0	SD1	Geber
InputControl_Ctrl16_Ph1	SD1	Geber
InputControl_Ctrl16_Ph2	SD1	Geber
InputControl_Ctrl16_Ph3	SD1	Geber
InputControl_Ctrl16_Ph4	SD1	Geber
InputControl_Ctrl16_Ph5	SD1	Geber
InputControl_Ctrl16_Ph6	SD1	Geber
InputControl_Ctrl16_Ph7	SD1	Geber
Control_0	GB1	Geberschalter
Logical_0_0	Gi1	Schalter
Logical_0_1	SW3 normal	Schalter
Clock_TOP	L1	Schalter
Clock_CENTER	L1	Schalter
Mixer_0	SW2 normal	Schalter