

# 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%

M6	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M7	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M8	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M9	Kurvenmischer	Normal	0	0	---			<i>Kurve</i>
M10	Kurvenmischer	Normal	0	0	---			<i>Kurve</i>
M11	Kurvenmischer	Normal	0	0	---			<i>Kurve</i>
M12	Kurvenmischer	Normal	0	0	---			<i>Kurve</i>

# Taumelscheibenmischer

## Pitch 61

**Roll 61**

Nick 61

# Fail Safe

**Verzögerung 0,25s**

**FlailSafe Prüfung** nein

[illegible]

# Telemetry

**Ansage wiederholen 10s Schalter: ---**

**nächste Ansage ---**

## Varieton ---

## ausgewählte Sensoren Receiver

**aktueller Sensor Receiver**

**aktuelle Sensorseite 0**

# Lehrer/Schüler

## Kabellos nein

Lehrer ID 0

**Schüler ID 0**

**Schalter ---**

[illegible]

# 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