

Grundeinstellungen

Hersteller	Graupner/SJ		
Sendertyp	mx-16		
Sender ID	30000011DF		
Firmware Version	1.722		
Datei Version	1.001		
Modelltyp	Helikopter		
Modellname	T3		
Steueranordnung	Mode 3		
Taumelscheibe	3 Servos (2 Roll)		
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	Geberschalter 2
Flugphasen			
	Name	Schalter	
Phase 1	Normal		
Phase 2	Schwebeflug	Schalter 8 normal	
Phase 3	Akro 3D	Schalter 5 normal	
Phase 4	Autorotation	Schalter 1 invers	
Empfänger			
Empfängerausgang	Eingang		Ausgang
	S1	→	Ausgang 1
	S2	→	Ausgang 2
	S3	→	Ausgang 3
	S4	→	Ausgang 4
	S5	→	Ausgang 5
	S6	→	Ausgang 6
	S7	→	Ausgang 7
	S8	→	Ausgang 8
Empfänger gebunden	nein		
Empfänger ID	FFFFFFFFF		

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%


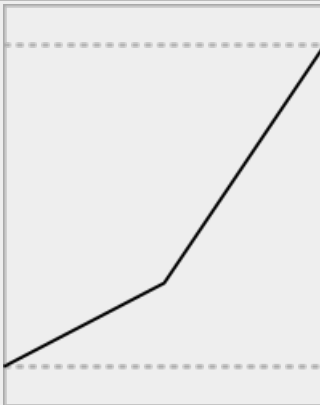

Gebereinstellungen

Eingang	Geber	Weg -	Weg +
E5	Geber 9	100%	100%
E6	Geber 10	100%	100%
E7	Geber 7	100%	100%
E8	Geber 8	100%	100%
Gaslimiter	Geber 6	100%	100%

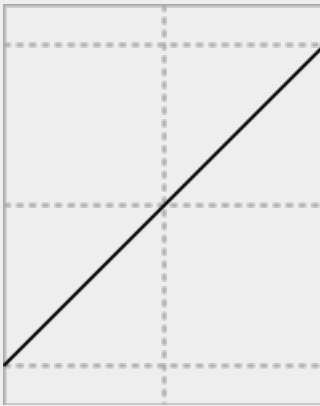
DualRate Expo

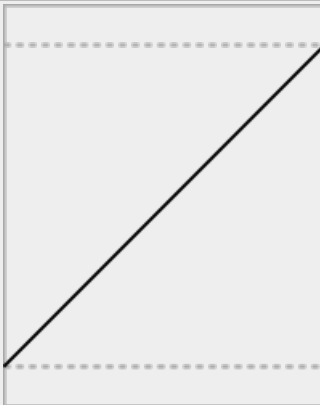
	Dual Rate	Expo	Schalter
Phase 1: Normal			
Roll	100%	0%	---
Nick	100%	0%	---
Heckrotor	100%	0%	---
Phase 2: Schwebeflug			
Roll	100%	0%	---
Nick	100%	0%	---
Heckrotor	100%	0%	---
Phase 3: Akro 3D			
Roll	100%	0%	---
Nick	100%	0%	---
Heckrotor	100%	0%	---
Phase 4: Autorotation			
Roll	100%	0%	---
Nick	100%	0%	---
Heckrotor	100%	0%	---


Helimix - Phase 1: Normal

Pitchkurve				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	44%	
2	nein			
3	ja	0%	-50%	
4	nein			
5	ja	100%	18%	
Gaskurve (K1 -> Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	0%	0%	
2	nein			
3	ja	50%	26%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	0%	
2	nein			
3	ja	0%	32%	
4	nein			
5	ja	100%	0%	
Gyro		-9%		
Eingang 8		13%		
Taumelscheibenlimit		aus		

Helimix - Phase 2: Schwebeflug

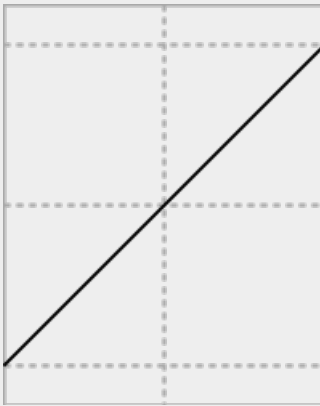
Pitchkurve				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	-100%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

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%	

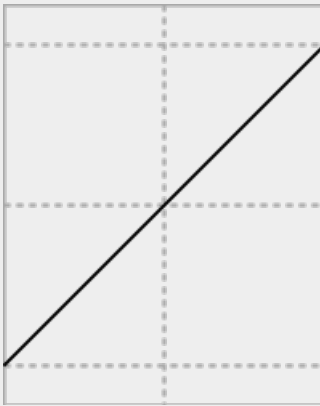
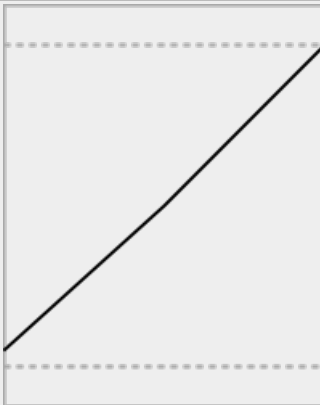

Gyro		0%		
Eingang 8		0%		
Taumelscheibenlimit		aus		

Helimix - Phase 3: Akro 3D

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%	-46%	
4	nein			
5	ja	100%	0%	
Gyro		-12%		
Eingang 8		4%		
Taumelscheibenlimit		149%		

Helimix - Phase 4: Autorotation

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%	5%	
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		

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	52%
Roll	69%
Nick	40%

Fail Safe

Verzögerung	0,75s
FlailSafe Prüfung	ja
	S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8
Position	
Hold	x x x x x x x x

Telemetrie

Ansage wiederholen	10s

nächste Ansage	---
Varioton	---
ausgewählte Sensoren	Receiver
aktueller Sensor	Receiver
aktuelle Sensorseite	0

Lehrer/Schüler

Kabellos	nein							
Lehrer ID	FFFFFFFFFFFF							
Schüler ID	FFFFFFFFFFFF							
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: Akro 3D	0%	0%	0%	0%
Phase 4: Autorotation	0%	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion	Schalter/Geber	Typ
Clock	Geberschalter 2	Schalter
Phase_2	Schalter 8 normal	Schalter
Phase_3	Schalter 5 normal	Schalter
Autorotation	Schalter 1 invers	Schalter
InputControl_5	Geber 9	Geber
InputControl_6	Geber 10	Geber
InputControl_7	Geber 7	Geber
InputControl_8	Geber 8	Geber
ThrottleLimit	Geber 6	Geber