

# Grundeinstellungen

**Hersteller** Graupner/SJ  
**Sendertyp** mx-16  
**Sender ID** 30000011DF  
**Firmware Version** 1.722  
**Datei Version** 1.001  
**Modelltyp** Helikopter  
**Modellspeicher** 0  
**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	G2

  
**Phase 1** *Name:* Normal     *Schalter:* ---  
**Phase 2** *Name:* Schwebeflug *Schalter:* ---  
**Phase 3** *Name:* Akro 3D     *Schalter:* ---  
**Phase 4** *Name:* Autorotation *Schalter:* ---  
**Empfängerausgang** 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** FFFFFFFF

---

# 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%

# 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% / 100%	0% / 0%	---
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	---
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	---

## Phase 2: Schwebeflug

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	---
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	---
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	---

## Phase 3: Akro 3D

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	---
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	---
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	---

## Phase 4: Autorotation

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	---
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	---
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	---

# Helimix

## Phase 1: Normal

																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																																					</
--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	----

## Phase 2: Schwebeflug

		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Pitchkurve	1	ja	-100	-100	
	2	nein			
	3	ja	0	0	
	4	nein			
	5	ja	100	100	
		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Gaskurve (K1 -> Gas)	1	ja	0	0	
	2	nein			
	3	ja	50	50	
	4	nein			
	5	ja	100	100	
		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)	1	ja	-100	0	
	2	nein			
	3	ja	0	0	
	4	nein			
	5	ja	100	0	

Gyro 0%

Eingang 8 0%

Taumelscheibenlimit aus

## 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%

## 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

Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
1	ja	-100	0
2	nein		

Heckrotorkurve (K1 -> Heck)	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	ja	100	0
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 52  
Roll 69  
Nick 40

---

# Fail Safe

Verzögerung 0,75s								
FlailSafe Prüfung ja								
	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Mode	Halten	Halten	Halten	Halten	Halten	Halten	Halten	Halten
Position	---	---	---	---	---	---	---	---

---

# Telemetrie

Ansage wiederholen 10s Schalter: ---  
nächste Ansage ---  
Varioton ---  
ausgewählte Sensoren Receiver  
aktueller Sensor Receiver  
aktuelle Sensorseite 0

---

# Lehrer/Schüler

Kabellos nein

**Lehrer ID** FFFFFFFFFF

**Schüler ID** FFFFFFFFFF

**Schalter** ---

**S1    S2    S3    S4    S5    S6    S7    S8**

**Mode** Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer

---

## Schalter-/Geberzuordnungen

### Funktion Schalter/Geber Typ

Clock	G2	Schalter
Phase_2	SW8 normal	Schalter
Phase_3	SW5 normal	Schalter
Autorotation	SW1 invers	Schalter
InputControl_5	CTRL9	Geber
InputControl_6	CTRL10	Geber
InputControl_7	CTRL7	Geber
InputControl_8	CTRL8	Geber
ThrottleLimit	CTRL6	Geber