

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		

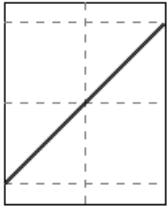
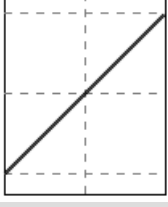
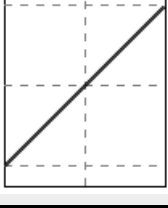
Servoeinstellungen

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%

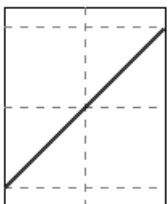
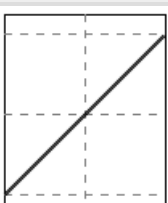
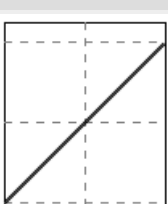
Gebereinstellungen

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%

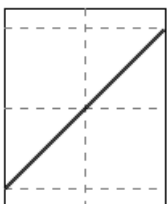
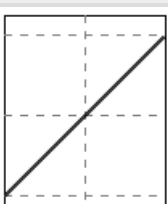
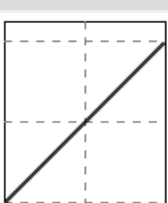
DualRate Expo - Phase 1: Normal

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Roll	100%	0%	---		
Nick	100%	0%	---		
Heckrotor	100%	0%	---		

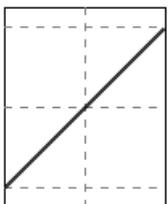
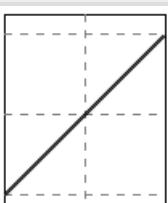
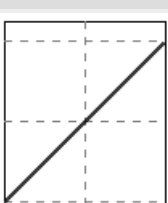
DualRate Expo - Phase 2: Schwebeflug

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Roll	100%	0%	---		
Nick	100%	0%	---		
Heckrotor	100%	0%	---		

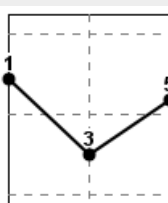
DualRate Expo - Phase 3: Akro 3D

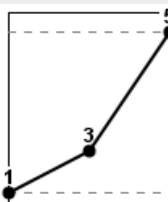
	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Roll	100%	0%	---		
Nick	100%	0%	---		
Heckrotor	100%	0%	---		

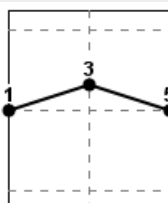
DualRate Expo - Phase 4: Autorotation

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Roll	100%	0%	---		
Nick	100%	0%	---		
Heckrotor	100%	0%	---		

Helimix - Phase 1: Normal

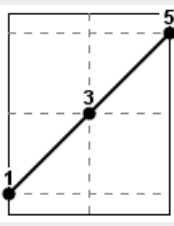
Pitchkurve				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	44%	
2	nein			
3	ja	0%	-50%	
4	nein			
5	ja	100%	18%	

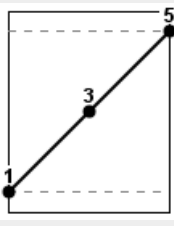
Gaskurve (K1 -> Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	0%	0%	
2	nein			
3	ja	50%	26%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

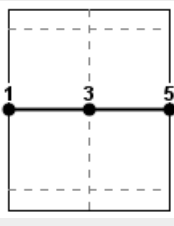
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	0%	
2	nein			
3	ja	0%	32%	
4	nein			
5	ja	100%	0%	

Gyro	-9%
Eingang 8	13%
Taumelscheibenlimit	aus

Helimix - Phase 2: Schwebeflug

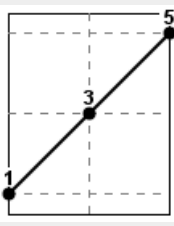
Pitchkurve				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	-100%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

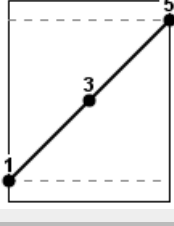
Gaskurve (K1 -> Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	0%	0%	
2	nein			
3	ja	50%	50%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

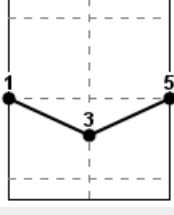
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	0%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	0%	

Gyro		0%
Eingang 8		0%
Taumelscheibenlimit		aus

Helimix - Phase 3: Akro 3D

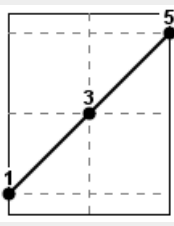
Pitchkurve				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	-100%	
2	nein			
3	ja	0%	0%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

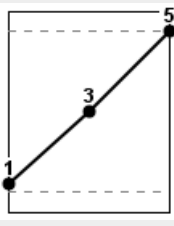
Gaskurve (K1 -> Gas)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	0%	0%	
2	nein			
3	ja	50%	50%	
4	nein			
5	ja	100%	100%	

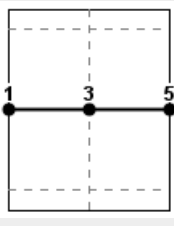
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)				
Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang	
1	ja	-100%	0%	
2	nein			
3	ja	0%	-46%	
4	nein			
5	ja	100%	0%	

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								
FailSafe 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	FFFFFFFF								
Schüler ID	FFFFFFFF								
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