

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

		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Pitchkurve	1	ja	-100	44	
	2	nein			
	3	ja	0	-50	
	4	nein			
	5	ja	100	18	
		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Gaskurve (K1 -> Gas)	1	ja	-100	-100	
	2	nein			
	3	ja	0	-48	
	4	nein			
	5	ja	100	100	
		Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)	1	ja	-100	0	
	2	nein			
	3	ja	0	32	
	4	nein			
	5	ja	100	0	
Gyro -9%					
Eingang 8 13%					
Taumelscheibenlimit aus					

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	-100	-100	
	2	nein			
	3	ja	0	0	
	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	-100	-100
	2	nein		
	3	ja	0	0
	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	-100	-90
	2	nein		
	3	ja	0	0
	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 Typ	Input	von	zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset
M1	Linearmischer Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M2	Linearmischer Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M3	Linearmischer 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