Grundeinstellungen

```
Hersteller Graupner/SJ
             Sendertyp mx-16
             Sender ID 30000011DF
      Firmware Version 1.722
          Datei Version 1.001
             Modelltyp Flugzeug
         Modellspeicher 0
           Modellname T2
      Steueranordnung Mode 1
           Motor an K1 kein invers
           Motor-Stopp Position: -100% Limit: 150% Schalter: ---
      Kanal 8 verzögert ja
              Gastrimm 0%
  letzte Leerlaufposition 0%
               Leitwerk V-Leitwerk
Querruder/Wölbklappen 1QR 1WK
                 Uhren Tvp
                                 Wert Schalter
                        Stoppuhr 0:00 SW5 normal
                Phase 1 Name: Normal Schalter: ---
                Phase 2 Name: Start
                                       Schalter: ---
                Phase 3 Name: Speed
                                       Schalter: ---
                Phase 4 Name: Landung 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 + |
|------------|--------|-------|-------|-------|
| S 1 | | 0% | 100% | 100% |
| S 2 | | 0% | 100% | 100% |
| S 3 | | 0% | 100% | 100% |
| S 4 | | 0% | 100% | 100% |
| S 5 | | 0% | 100% | 100% |
| S 6 | | 0% | 100% | 100% |

| S7 | 0% | 100% | 100% |
|------------|----|------|------|
| S 8 | 0% | 100% | 100% |

Gebereinstellungen

Eingang Geber Weg - Weg +

E5 --- 100% 100% E6 --- 100% 100% E7 --- 100% 100% E8 --- 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: Start

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

Phase 3: Speed

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

Phase 4: Landung

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

Phasentrimm

Phase WK QR HR

Normal 0% 0% 0%

Start 0% 0% 0%

Speed 0% 0% 0%

Landung 0% 0% 0%

Flächenmix

Diff_Aileron 0% --Diff_Flap 0% --Mixer_Aileron_Rudder 0% --Mixer_Aileron_Flap 0% --Mixer_Brake_Elevator 0% --Mixer_Brake_Flap 0% --Mixer_Brake_Aileron 0% --Mixer_Elevator_Flap 0% ---

Mischer Wert Schalter

Mixer_Elevator_Aileron 0% ---

Mixer_Flap_Elevator 0% ---

Mixer_Flap_Aileron 0% ---

Diff_Reduction 0% ---

Freie Mixer

Mixer Input von zu Schalter Weg - Weg + Offset

0 ---Normal 0 0% 0% 0% M10% M2Normal 0 0 ---0% 0% Normal 0 0% 0% 0% M3 0 ---

Fail Safe

Verzögerung 0,75s

FlailSafe Prüfung nein

S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8

Mode 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 FFFFFFFF

Schüler ID FFFFFFFFF

Schalter ---

S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8

Mode Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion Schalter/Geber Typ

Clock SW5 normal Schalter

Phase 2 SW6 normal Schalter

Phase 3 SW7 normal Schalter

Phase_4 SW8 normal Schalter

InputControl_5 CTRL10 Geber

ThrottleLimit CTRL6 Geber