

Grundeinstellungen

Hersteller	Graupner/SJ		
Sendertyp	mx-16		
Sender ID	30000011DF		
Firmware Version	1.722		
Datei Version	1.001		
Modelltyp	Flugzeug		
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			
	Typ	Wert	Schalter
	Stoppuhr	0:00	Schalter 5 normal
Flugphasen			
	Name	Schalter	
Phase 1	Normal		
Phase 2	Start	Schalter 6 normal	
Phase 3	Speed	Schalter 7 normal	
Phase 4	Landung	Schalter 8 normal	
Empfänger			
Empfängerausgang	Eingang		Ausgang
	S1	→	Ausgang 1
	S2 (Querruder)	→	Ausgang 2
	S3 (V-Leitwerk)	→	Ausgang 3
	S4 (V-Leitwerk)	→	Ausgang 4
	S5	→	Ausgang 5
	S6 (Landeklappen)	→	Ausgang 6
	S7	→	Ausgang 7
	S8	→	Ausgang 8
Empfänger gebunden	nein		
Empfänger ID	FFFFFFFFF		

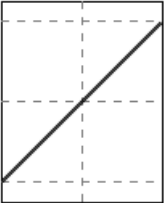
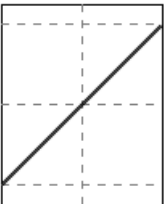
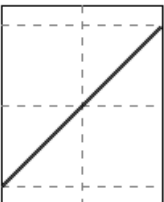
Servoeinstellungen

Servo	Umkehr	Mitte	Weg -	Weg +
S1	→	0%	100%	100%
S2 (Querruder)	→	0%	100%	100%
S3 (V-Leitwerk)	→	0%	100%	100%
S4 (V-Leitwerk)	→	0%	100%	100%
S5	→	0%	100%	100%
S6 (Landeklappen)	→	0%	100%	100%
S7	→	0%	100%	100%
S8	→	0%	100%	100%

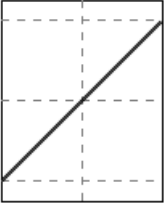
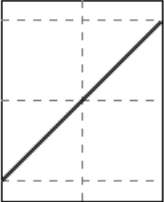
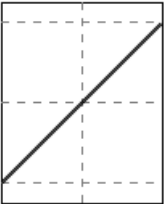
Gebereinstellungen

Eingang	Geber	Weg -	Weg +
E5	Geber 10	100%	100%
E6	---	100%	100%
E7	---	100%	100%
E8	---	100%	100%

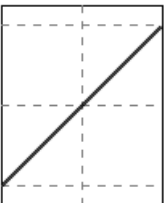
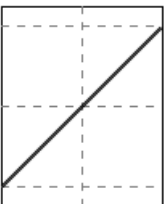
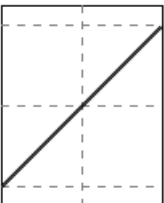
DualRate Expo - Phase 1: Normal

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Querruder	100%	0%	---		
Höhenruder	100%	0%	---		
Seitenruder	100%	0%	---		

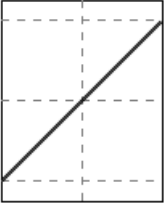
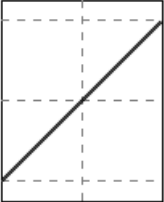
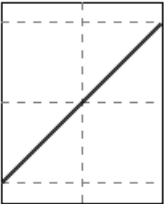
DualRate Expo - Phase 2: Start

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Querruder	100%	0%	---		
Höhenruder	100%	0%	---		
Seitenruder	100%	0%	---		

DualRate Expo - Phase 3: Speed

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Querruder	100%	0%	---		
Höhenruder	100%	0%	---		
Seitenruder	100%	0%	---		

DualRate Expo - Phase 4: Landung

	Dual Rate	Expo	Schalter	aus	an
Querruder	100%	0%	---		
Höhenruder	100%	0%	---		
Seitenruder	100%	0%	---		

Phasentrimm

Phase	HR	QR	WK
Phase 1: Normal	0%	0%	0%
Phase 2: Start	0%	0%	0%
Phase 3: Speed	0%	0%	0%
Phase 4: Landung	0%	0%	0%

Flächenmix

Mischer	Wert	Schalter
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%	---
Mixer_Elevator_Aileron	0%	---
Mixer_Flap_Elevator	0%	---
Mixer_Flap_Aileron	0%	---
Diff_Reduction	0%	

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%	

Fail Safe

Verzögerung	0,75s
FailSafe Prüfung	nein
	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

	Kanal 1	Querruder	Höhenruder	Seitenruder
Phase 1: Normal	0%	0%	0%	0%
Phase 2: Start	0%	0%	0%	0%
Phase 3: Speed	0%	0%	0%	0%
Phase 4: Landung	0%	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion	Schalter/Geber	Typ
Clock	Schalter 5 normal	Schalter
Phase_2	Schalter 6 normal	Schalter
Phase_3	Schalter 7 normal	Schalter
Phase_4	Schalter 8 normal	Schalter
InputControl_5	Geber 10	Geber
ThrottleLimit	Geber 6	Geber