

Grundeinstellungen

Hersteller Graupner/SJ
Sendertyp mx-16
Sender ID 30000011DF
Firmware Version 1.722
Datei Version 1.001
Modelltyp Helikopter
Modellspeicher 0
Modellname SPACER-4X
Steueranordnung Mode 3
Taumelscheibe 1 Servo
Motor-Stopp *Position:* -100% *Limit:* 1.200% *Schalter:* ---
Rotor Drehrichtung rechts
Pitch Minimum vorne
Gastrimm 0%
letzte Leerlaufposition 0%
Uhren *Stoppuhr:* 0:00 *Schalter:* ---
Phase 1 *Name:* Normal *Schalter:* ---
Phase 2 *Name:* Schwebeflug *Schalter:* ---
Phase 3 *Name:* Speed *Schalter:* ---
Phase 4 *Name:* Autorotation *Schalter:* ---
Empfängerausgang S1 => Ausgang 3
 S2 => Ausgang 2
 S3 => Ausgang 3
 S4 => Ausgang 4
 S5 => Ausgang 5
 S6 => Ausgang 3
 S7 => Ausgang 7
 S8 => Ausgang 8
Empfänger gebunden ja
Empfänger ID 910000EA75

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	---	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: Speed

	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	0
	2	nein		
	3	nein		
	4	nein		
	5	ja	100	0

	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 2: Schwebeflug

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

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

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

Gyro 0%

Eingang 8 0%

Phase 3: Speed

	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Pitchkurve	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	nein		
	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Gaskurve (K1 -> Gas)	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	nein		
	Punkt	aktiv	Eingang	Ausgang
Heckrotorkurve (K1 -> Heck)	1	nein		
	2	nein		
	3	ja	0	0
	4	nein		
	5	nein		
Gyro 0%				
Eingang 8 0%				
Taumelscheibenlimit aus				

Phase 4: Autorotation

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

5 nein
Gyro 0%
Eingang 8 0%
Taumelscheibenlimit aus

Freie Mixer

Mixer Typ	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 61
Roll 61
Nick 61

Fail Safe

Verzögerung 0,75s
FlailSafe Prüfung ja

	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Mode	Position	Position	Position	Position	Position	Position	Position	Position
Position	0%	0%	-100%	1%	0%	0%	0%	0%

Telemetrie

Ansage wiederholen 10s

nächste Ansage ---
Varioton ---
ausgewählte Sensoren Receiver
aktueller Sensor Receiver
aktuelle Sensorseite 0

Lehrer/Schüler

Kabellos nein
Lehrer ID 0

Schüler ID 0

Schalter ---

S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8

Mode Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer Lehrer

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion Schalter/Geber Typ