

| Parameter                       | Inhalt  |
|---------------------------------|---|
| Dateiname:                      | 0022M35.json (Ausw. vom 10.03.2020)                                       |
| Pfad:                           | C:\Users\hermann\Dropbox\Modellflug\jeti\jeti_dc16\eigene_modelle\Modell\ |
| Softwarestand Sender            | 5.03  |
| Modellname:                     | <b>M35</b>  |
| Modellzeit:                     | 22:56   |
| gebundener Empfänger:           | 42565:18394   |
| Modelltyp:                      | Flächenmodell   |
| Flügeltyp:                      | 2 QR  |
| Leitwerkstyp:                   | Kreuz- oder T-LW 1 HR 1 SR  |
| Motor Aus Schalter:             | SD,unten(normal)  |
| Leerlaufschalter:               | nicht zugewiesen  |
| Autotrimm Schalter:             | nicht zugewiesen  |
| Trainer Schalter:               | SA,unten(normal)  |
| Logging Schalter:               | SD,oben(normal)   |
| Telemetrie-Sprach-Schalter:     | nicht zugewiesen  |
| Sprach-Trigger-Schalter:        | L2,Mitte(normal)  |
| Sprach-Wiederh.-Schalter:       | SE,oben(normal)   |
| Alarme loggen:                  | nein  |
| <b>Flugphasen</b>               | <b>Name: Schalter, Stellung</b>   |
| >                               | Standard: nicht zugewiesen  |
| <b>Funktionen</b>               | <b>Geber / Schalter: Funktionsname</b>                                    |
| >                               | Geber P1,Mitte(normal): Quer  |
| >                               | Geber P2,Mitte(normal): Höhe  |
| >                               | Geber P3,Mitte(normal): Seite   |
| >                               | Geber P4,Mitte(normal): Drossel   |
| >                               | Geber P5,Mitte(normal): QR-Landung  |
| >                               | SB,Mitte(normal): GainGyroSL  |
| <b>Funktionsspezifikationen</b> | <b>Flugphase, Funktion, DR-Schalter, Phasen-Trim</b>                      |
| >                               | Standard: Quer, Expo:0%   |
| >                               | Standard: Höhe,Expo:30%   |
| >                               | Standard: Seite,Expo:0%   |
| >                               | Standard: Drossel,Expo:0%   |
| >                               | Standard: QR-Landung,Expo:0%  |
| >                               | Standard: GainGyroSL,Expo:0%  |
| <b>Servoeinstellungen</b>       | <b>Funktion: Rx-Kanal, Laufrichtung, Mittenstellung</b>                   |
| >                               | Rx K1: Drossel, Laufr. normal, Min=-80%, Mitte=0%, Max=80%                |
| >                               | Rx K2: Quer1, Laufr. normal, Min=-60%, Mitte=5%, Max=60%                  |
| >                               | Rx K3: Höhe1, Laufr. reverse, Min=-60%, Mitte=0%, Max=55%                 |
| >                               | Rx K4: Seite1, Laufr. normal, Min=-85%, Mitte=0%, Max=80%                 |
| >                               | Rx K5: Quer2, Laufr. reverse, Min=-60%, Mitte=-22%, Max=60%               |
| >                               | Rx K6: QR-Landung, Laufr. normal, Min=-80%, Mitte=0%, Max=80%             |
| >                               | Rx K7: GainGyroSL, Laufr. normal, Min=-55%, Mitte=0%, Max=55%             |
| <b>Timer</b>                    | <b>Name: von Zeit -&gt; bis Zeit, Schalter</b>                            |
| >                               | Count Down: 00:12:00->00:00:00, nicht zugewiesen                          |

|                                  |  |
|----------------------------------|--|
| >                                | Motor: L1,Mitte(normal)                                |
| >                                | Segel: L1,Mitte(invers)                                |
| >                                | akt. Flug: nicht zugewiesen                            |
| <b>Alarme</b>                    | Schalter, Schalterstellung, Wert                       |
| >                                | NIEDRIAK: Wert:<=5                                     |
| >                                | AKKUKAPA: Wert:>=3000                                  |
| >                                | NIEDRIAK: Wert:<=17,2                                  |
| >                                | NIEDRE~1: Wert:<=20                                    |
| <b>Logische Schalter</b>         | Lx,Name: Geber/Schalter,Stellung Verkn. G/S2, Stellung |
| >                                | L1,Motor ein: Geber P4>93%(normal) UND SD,oben(normal) |
| >                                | L2,TelAns: MX1,Mitte(normal) ODER SE,unten(normal)     |
| <b>Ereignis Ansagen</b>          | Geber/Schalter, Stellung: Sounddatei                   |
| >                                | SD,oben(normal): P_ZUEN~1.WAV                          |
| >                                | SD,unten(normal): P_ZUEN~2.WAV                         |
| >                                | SB,Mitte(normal): IGYRO_~2.WAV                         |
| >                                | SB,oben(normal): IGYRO_~1.WAV                          |
| >                                | SB,unten(normal): IGYRO_~3.WAV                         |
| <b>Freie Mixer</b>               | von Geber > auf Geber                                  |
| >                                | QR-Landung->Quer                                       |
| >                                | Drossel->Höhe  |
| <b>Freie Mixer Einstellungen</b> | Flugphase: von Geber > auf Geber, Wert,Schalter        |
| >                                | Standard: QR-Landung->Quer, 0%                         |
| >                                | Standard: Drossel->Höhe, 12%                           |
| <b>Telemetrie Geber</b>          | Mx, Name: Bedingung, Wert                              |
| >                                | MX1, Kapa: = 2500 +/- 15                               |
| >                                | MX2, Rx-Q: von 4 bis 9                                 |