

RAW 580

Sender:		Pitch	Gas	Drehzahl	Expo Kopf	DR Kopf	Expo Heck	DR Heck
Autorotation		-12 bis +12	33 %		0 %	100 %	0 %	100 %
Schweben		-6 bis +12	49 %	1.380	10 %	100 %	0 %	100 %
Fliegen		-12 bis +12	49 %	1.380	0 %	100 %	0 %	100 %
Sport		-12 bis +12	54 %	1.500	0 %	100 %	0 %	100 %

Spirit:	Bank 0	Bank 1 (wie 0)	Bank 2	Assistent
Flugstil	4	4	4	4
K1	39	-	-	
K2	-104	-	-	
K3	-6	-	-	
K4	0	-	-	
SW Korrektur	-10	-	-	
Pitch Weg	123	123	123	
zykl. Ring	120 (ca. 11 Grad)	-	-	
Heckservo	L130 R98	-	-	
Kopf Empf.	60 %	60 %	60 %	55
Heck Empf.	57 %	57 %	57 %	57
Heck Multipl.	1.3	1.3	1.3	1
Zykl. Drehrate	8,0	8,0	8,0	8
Heck Drehrate	8,0	8,0	8,0	8
Geometrie 6 Grad	88	-	-	

Sender:				Pitch	Gas	Drehzahl	Expo Kopf	DR Kopf	Expo Heck	DR Heck
Nick Filter	1	1	0	2						
Zykl. Vorwärtsschub	4	4	7	4						
Heck Verzögerung	1	1	5	5						
Heck Dynamik	6	6	6	6						
Heck Revomix	0	0	0	0						
Pirouette-Konsistenz	170	170	170	170						
Signalverarbeitung	nicht erweitert	-	-	-						
Stabilisierungskorrekt.	nicht aktiviert	-	-	-						
Deadband Knüppel	10	10	10	10						
Nick Ausgleich	0	0	0	0						
Zykl. Phase	0 Grad	-	-	0						
Pitchstoß-Verstärker	0	0	0	0						
Anti-Gravity	0 %	0 %	0 %	0 %						
Rettung-Glättungsfakt.	5	5	5	5						
Drehzahlsensor Filter	6	-	-	6						
Autorotation Bailout	3s	-	-	3s						
I-Motor Strom Sensor	100 %	-	-							
Sensor Teiler	4	-	-							
Übersetzungsverh.	9,40	-	-							
Stabilisierung										
Direkt Steuer-Anteil	1	1	1							
Knüppel Priorität	4	4	4							

Sender:	Pitch	Gas	Drehzahl	Expo Kopf	DR Kopf	Expo Heck	DR Heck
Rettung							
Automatischer Pitch	85 %	85 %	85 %				
Acro Verzögerung	1s	1s	1s				
Rettungsdauer	1,5s	1,5s	1,5s				
Schweben koll. Pitch	60 %	60 %	60 %				
Knüppel Priorität	4	4	4				
Autom. Rettungsdauer	1,5s	1,5s	1,5s				
Geolink							
Kompass Korrektur	-44 Grad	-	-				
Rückkehrhöhe	15m	-	-				
Höhe Untergrenze	5m	-	-				
Beschleunigung ausl.	5	-	-				
Rettung autom. Pitch	85 %	-	-				
Horizontal Empf.	100 %	-	-				
Vertikal Empf.	80 %	-	-				