

Telemetriegeber als Schalter für die Höhenruderbeimischung beim Einsetzen des Schubs vom Triebwerk:

Tx Thermik 7:23:28 100%

RC Switch deaktiviert

Mx1	MotorHoehe	Switch	0	>>
Mx2				>>
Mx3				>>
Mx4				>>
Mx5				>>
Mx6				>>
Mx7				>>

Edit **Ok**

Tx Thermik ● 7:23:39 100%

Telemetriegeber

[Mx1] Titel: MotorHoehe Aktiv

Sensor **Current** [A]

Gebertyp Switch

Zustand X > 1.0 , ± 25.0 A

Dauer 0.0s

Standarc 0% (0) Switch Sf

Ok

Tx Thermik ● 7:24:23 100%

RC Switch deaktiviert

- 1.270 (0) IVIX I

	- Basis +	- Schalter +	
Verzög.	2.0s	2.0s	0.0s 0.0s
Asymmetrischer Gas Mischer			<input checked="" type="checkbox"/>
Nur vorwärts			<input checked="" type="checkbox"/>
Master Link			<input checked="" type="checkbox"/>

Ok

Der Telemetriegeber „Mx1 MotorHoehe“ wird dann als Schalter beim Mischer eingesetzt:

Tx Thermik ● 7:23:57 100%

Freie Mischer

Von:	Zu:	Wert
Quer	Klappen	-17%
Drossel	Höhe	-12%

Copy + - Edit Ok

-12% Höhe bei Triebwerksschub Ein sind hier gesetzt (den Wert bzw. + oder – bitte testen):

Tx Thermik 7:24:14 100%

Freie Mischer

Drossel >> Höhe

Master-Wert	Switch	Kurve
-12% (0)	Mx1	

	- Basis +	- Schalter +
Verzög.	2.0s 2.0s	0.0s 0.0s

Asymmetrischer Open Mischer

Ok