

REX JBC JETI BOX - KOMPATIBEL

Die Empfänger REX JBC sind für den Empfang von FM – Signalen bestimmt und werden für die Bänder 27, 35, 35B, 36, 40, 41 und 72 MHz gefertigt. Sie enthalten einen Mikroprozessor-Dekoder und können mit der JETI Box (universelles Terminal) kommunizieren, wodurch sich die Nutzungsmöglichkeiten des Empfängers erweitern.

Für den Anschluss der Versorgungsspannung und der Servos können Anschlusskabel von Futaba, Graupner oder Hitec verwendet werden.

Die JBC-Empfänger wurden auf der Basis jahrelanger Erfahrungen entwickelt und bieten eine bei dieser Kategorie ungewöhnliche Funktionsbreite und Bedienungskomfort. Zu den Hauptvorteilen zählt die digitale Verarbeitung des empfangenen Signals. In Verbindung mit der JETI Box ermöglichen die Empfänger die Einstellung einer ganzen Reihe von Parametern, die bisher nur im Zusammenhang mit teuren Sendern möglich waren. Beim Zusammenwirken mit programmierbaren Sendern ist es möglich, bisher undenkbbare Kombinationen von Mischern und Modelleinstellungen zu verwirklichen. Ein unbestreitbarer Vorteil liegt auch darin, dass Einstellungen von Modelldaten im Empfänger gespeichert sind und können daher auf dem Übertragungsweg nicht verzerrt werden. Z. B. der Bereich von Servoauschlägen (ATV) ist fest vorgegeben und es kann daher nicht vorkommen, dass Servos infolge eines fehlerhaften Empfangssignals an Endanschläge anlaufen. Dadurch, dass die gesamte Modelleinstellung im Empfänger gespeichert ist wird verhindert, dass es zum Absturz kommt, falls man bei Nutzung mehrerer Modelle am Sender die Umschaltung auf das richtige Modellprogramm vergessen hat.

Technische Daten	Rex 4 JBC	Rex 6 JBC	Rex 8 JBC
Abmessungen	35 x 20 x 7 mm	40 x 24 x 13 mm	50 x 30 x 13 mm
Gewicht	6 g	13 g	17 g
Empfindlichkeit	8 μ V	6 μ V	5 μ V
Antennenlänge	800 mm	1000 mm	1000 mm
Kanalausgänge	4	6	8
Betriebstemperatur	- 10 bis + 40° C	- 10 bis + 40° C	- 10 bis + 40° C
Versorgungsspannung	3,5 – 8V	3,5 – 8V	3,5 – 8V

Die Kanalwahl erfolgt durch Wechsel von FM-Steckquarzen in Standardgröße. Wir empfehlen die Verwendung von Quarzen von JETI model. Zulässig ist auch die Verwendung von Quarzen der Firmen Futaba, Graupner oder Hitec.

Ann. Infolge einer relativ breiten Streuung von Quarzparametern ist es sehr schwierig einen problemlosen Betrieb mit allen Quarztypen zu garantieren. Falls nach Einstecken des Quarzes der Empfänger nicht funktioniert, muss man es mit einem anderen Quarztyp versuchen. Im Sender muss grundsätzlich immer der originale TX-Quarz verwendet werden.

Der Quarz wird in die dazu bestimmte Buchse am Empfänger eingesteckt. Bei Belegung aller Servoausgänge muss für die Stromversorgung ein Y-Kabel verwendet werden. Die Empfängerakkus, BEC oder Y-kabel können an jeden beliebigen Kanal angeschlossen werden. Für die Empfänger-Stromversorgung können 4 NiCd-Zellen (4,8V), eine stabilisierte Spannung von (5V/5,5V) aus dem Controller (bei Anwendung in Elektroflugmodellen) oder Li-xx Zellen in Verbindung mit einem Stabilisator, z. B. MAX BEC, verwendet werden. Es muss immer Rücksicht auf den empfohlenen Versorgungsspannungs-Bereich der verwendeten Servos genommen werden.

Einbau: Der Empfänger muss in Schaumstoff verpackt und so weit wie möglich von Störquellen (Servos, Elektromotoren) untergebracht werden. Wir empfehlen die Antenne nicht zu verändern oder zu kürzen! Der Empfänger reagiert empfindlich auf die Verlegung der Antenne in

Nähe von leitenden Metallteilen (z. B. im Rumpf parallel zu Bowdenzügen aus Metall oder Kohlefasern, oder parallel zu Servokabeln von Servos, die im Rumpfheck angeordnet sind).

Am günstigsten ist es die Antenne frei hinter dem Modell pendeln zu lassen oder eine Stabantenne zu verwenden, die senkrecht zur Ebene der meisten Leiter im Modell, d. h. nach oben orientiert ist. Bei Verwendung einer Stabantenne und eines Rumpfes aus Kohlefasern muss die Antenne vom Rumpf galvanisch getrennt sein!

Für den Empfänger gewähren wir eine Garantie von 24 Monaten nach Kaufdatum unter der Voraussetzung, dass der Empfänger in Übereinstimmung mit dieser Anleitung bei vorgeschriebener Spannung betrieben worden ist und dass er mechanisch nicht beschädigt ist. Den Service im Garantiefall und nach Garantieablauf bietet der Hersteller.

Erfreuliche Erlebnisse im Modellbau wünscht Ihnen der Hersteller : JETI model s.r.o. Příbor, www.jetimodel.cz

Einstellung des Empfängers JBC mit Hilfe der JETI-Box (JB):

Stecken Sie den Stecker des Verbindungskabels (Bestandteil der JETI-Box) in die Buchse mit der Bezeichnung **Impuls + -** (Sie finden diese an der rechten Seite der **JETI-BOX**) und in einen beliebigen freien Kanalausgang am Empfänger. Schalten Sie den Sender ein und schließen Sie die Empfänger-Stromversorgung an (siehe Stromversorgung). Verhindern Sie aus Sicherheitsgründen die Möglichkeit eines Anlaufens des Motor, nehmen Sie ggf. Die Luftschraube ab!

Auf dem Display erscheint der Empfängername , mit den Tasten **Pfeil nach links** und **Pfeil nach rechts** erhalten Sie detailliertere Informationen einschließlich der Anzahl der empfangenen Kanäle.

Mit Hilfe der **Taste Pfeil nach unten** kommen wir auf die Zeile zur Auswahl der Grund-Betriebsarten, wo wir entweder das Auslesen der gemessenen Werte (**Measure**) oder die Empfängereinstellung auswählen (**Main setting, Channel set, Out Pin Set, Auto Set**).

Ein Abklemmen der JETI Box ist erst nach Abschalten der Empfänger-Stromversorgung möglich.

Measure: dies ermöglicht ein Auslesen der gemessenen Daten beim letzten Funktionsbetrieb des Empfängers (d. h. es war der Empfänger, sowie auch der Sender eingeschaltet). Die gemessenen Werte werden im Speicher so lange gespeichert, solange der Empfänger nicht gemeinsam mit dem Sender wieder eingeschaltet wird. Das Auslesen der gemessenen Daten vom letzten Betrieb wird ausgeführt, indem der Empfänger aktiviert wird und der Sender abgeschaltet bleibt (beachten Sie bitte die Sicherheitsvorkehrungen, sorgen Sie dafür, dass der Motor im Modell nicht anläuft). Beim darauffolgendem Einschalten des Senders werden die zuletzt gemessenen Werte gelöscht und dieser Zustand gilt dann als nächster Flug.

- **No. Of Errors:** zeigt die Anzahl der fehlerhaft empfangenen Übertragungsrahmen des Senders während der gesamten Empfangsperiode (für die richtige Funktion ist es wichtig, dass nach dem Flug zuerst der Empfänger abgeschaltet wird und danach der Sender). Als Fehler wird eine falsche Länge des Steuersignale, ihre Anzahl und Periode betrachtet.
- **Volt Min / Act / Max :** der Empfänger kontrolliert die Versorgungsspannung und zeichnet Grenzwerte und Extreme auf, die während des Betriebs entstanden sind; gleich-zeitig zeigt er die aktuelle Spannung des Empfängers an. Diese Werte dienen nur zur Information, der Empfänger verwertet sie nicht für irgendwelche weiteren Funktionen.
- **Y1 – Y8:** zeigt den aktuellen Ausschlag (in ms) an den einzelnen Ausgangspins des Empfängers an. Es ist möglich schnell und einfach einige Ausgänge gleichzeitig in Realzeit darzustellen.

Main setting: Grundeinstellung, hier kann das allgemeine, für alle Kanäle gemeinsame Verhalten des Empfängers eingestellt werden.

- **Filter:** es ermöglicht die Einstellung des digitalen Filters des empfangenen Signals. Je höher der Wert der Filterung eingestellt wird, umso eingehender kontrolliert der Empfänger das empfangene Signal. In Abhängigkeit von vorangegangenen Werten verfolgt er die Signalveränderungen und wertet ihren richtigen Verlauf aus.
- **Signal Fault:** Einstellung des Empfängers im Falle von Signalverlust, *repeat*-wiederholung der letzten gültigen Ausschläge, *out off* – Abschaltung des Ausgangs, *failsafe* – Übergang auf voreingestellte Ausschläge der einzelnen Ausgänge, die im Menü **Out Pin Set – Failsafe** eingestellt werden können.
- **Failsafe Delay:** gibt an, nach welcher Zeit die Empfängerausgänge nach Signalverlust auf die voreingestellten Ausschläge der einzelnen Ausgänge übergehen oder wann die Ausgänge abgeschaltet werden (je nach Einstellung von **Signal Fault**). Falls eine Verzögerung ungleich Null eingestellt ist, wiederholt der Empfänger während der eingestellten Zeit bis zu ihrem Ablauf am Ausgang den letzten gültigen Ausschlag.
- **Output Period:** die Einstellung der Periode der Austrittssignale (Standardeinstellung 20ms), bei kleineren Werten kommt es bei Analogservos zu einer schnelleren Reaktion (kürzere Ansprechzeit) und zu einem höheren Stromverbrauch.

Channel set: Einstellung der Parameter einzelner (empfangener) Eingangssignale *CH*

- **Set Input Channel:** Auswahl des Eingangssignals, den wir einstellen möchten, der Wert A gibt den aktuellen Ausschlag des ausgewählten Eingangskanals an.
- **Set Center:** Einstellung der Neutrallage des Kanals, dieser Parameter ist für die weitere Verarbeitung bei Benutzung von Mixern, Reversierung, Verstärkung usw. wichtig.
- **Mix CHa and CHb:** ermöglicht das Mischen des ausgewählten Eingangskanals mit einem anderen.
- **Mix Relation:** Einstellung des Mischungsverhältnisses, der gemischte Kanal ist immer im Verhältnis 50%. Z. B. Mix CHa und CHb, im Verhältnis 100% = 50% CHa und 50% CHb, Verhältnis 50% = 50% CHa und 25% CHb, Verhältnis 200% = 50% CHa und 100% CHb.
- **Mix Sign:** das Vorzeichen der gemixten Kanäle, ob sie sich subtrahieren oder addieren werden

Out Pin Set: Zuordnung der Funktionen zu den einzelnen Ausgangskanälen (Pins) Y des Empfängers.

Set Output Pin: Auswahl des Ausgangskanals, dessen Einstellung wir abbilden oder ändern wollen.

Set Input Channel: Zuordnung der Funktion zum gegebenen Ausgang, es kann jeder beliebige Eingangskanal oder sein Mix eingestellt werden, der im Menü **Channel Set** spezifiziert werden kann.

- **Reverse A:** ermöglicht Umkehrung des Ausschlags am Ausgang in der Halbebene A, die Halbebenen sind je nach Einstellung des Neutralausschlags unterteilt (**Channel set - Set Center**)
- **Reverse B:** ermöglicht Umkehrung des Ausschlags am Ausgang in der Halbebene B
- **Gain A:** Verstärkung des Ausgangsausschlags in der Halbebene A (100% - ohne Änderungen)
- **Gain B:** Verstärkung des Ausgangsausschlags in der Halbebene B (100% - ohne Änderungen)
- **Failsafe:** Einstellung des Ausschlags eines ausgewählten Ausgangs im Falle von Signalverlust
- **Delay:** Verzögerung der Servogeschwindigkeit (des Ausgangs) bei Änderung am Eingang, die eingegebene Zeit entspricht der Übergangszeit des Ausgangs im Bereich von 1ms bis 2ms, geeignet z. B. zur Betätigung eines Einziehfahrwerk
- **Curve:** Einstellung der Ausgangskurve eines Kanals

- **ATV High Limit:** Begrenzung (Verkleinerung) des Maximalausschlags des gegebenen Ausgangs (Halbebene B)
- **ATV Low Limit:** Begrenzung (Verkleinerung) des Maximalausschlags des gegebenen Ausgangs (Halbebene A)

Auto Set: Gesamtumstellung des Empfängers auf vordefinierte Funktionen. Nach Auswahl der gewünschten Funktion wird die Einstellung des Empfängers durch gleichzeitiges Drücken der linken und rechten Taste JB für die Dauer von 3 Sekunden durchgeführt.

- **Normal:** Grundeinstellung, Mischer ausgeschaltet, die einzelnen Eingangskanäle sind den entsprechenden Ausgängen zugeordnet, d. h. Eingang *CH1* ist dem Ausgang *Y1* zugeordnet usw.
- **MixCH1&CH2 Elevon:** ordnet den Ausgangskanälen *Y1* und *Y2* die Mischung aus den Empfangskanälen *CH1* und *CH2* zu
- **MixCH2&CH4 V-Tail:** ordnet den Ausgangskanälen *Y2* und *Y4* die Mischung aus den Empfangskanälen *CH2* und *CH4* zu

Auto Set – Normal = Werkseinstellung, alle empfangenen Kanäle *CH* werden ohne Änderungen an die entsprechenden Ausgänge *Y* weitergegeben, d. h. der Empfänger arbeitet wie ein klassischer, nicht programmierbarer Empfänger.

Channel Set				
SetInputChannel CHx	Set Center	Mix CHx and CHy	Mix Relation	Mix Sign
CH1	1,5ms	CH1 and CH1	100%	+
CH2	1,5ms	CH2 and CH2	100%	+
CH3	1,5ms	CH3 and CH3	100%	+
CH4	1,5ms	CH4 and CH4	100%	+
CH5	1,5ms	CH5 and CH5	100%	+
CH6	1,5ms	CH5 and CH6	100%	+
CH7	1,5ms	CH7 and CH7	100%	+
CH8	1,5ms	CH8 and CH8	100%	+

Out Pin Set											
Set Output Pin	SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit	
Y1	CH1	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms	
Y2	CH2	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms	
Y3	CH3	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms	
Y4	CH4	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms	
Y5	CH5	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms	
Y6	CH6	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms	
Y7	CH7	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms	
Y8	CH8	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms	

Einstellungsbeispiele eines Empfängers: die Änderungen gegenüber der Einstellung Normal sind in der Tabelle verdeutlicht

1. V-Höhenleitwerk (V-tail): vereinigte Höhenruderflächen, jede Fläche wird durch je eine Servou auf den Kanälen *Y2* und *Y4* angesteuert, der Mischer kombiniert die Bewegungen des Seitenruders *CH4* und des Höhenruders *CH2*. Der Motor ist auf Kanal *CH3*. Im Falle eines umgekehrten Sinnes der Mischung ändern Sie die Vorzeichen (**Mix Sign**).

Sender-Steuerknüppel	Channel Set				
	SetInputChannel CHx	Set Center	Mix CHx and CHy	Mix Relation	Mix Sign
Höhenruder	CH2	1,5ms	CH2 and CH4	100%	-
Motor	CH3	1,5ms	CH3 and CH3	100%	+
Seitenruder	CH4	1,5ms	CH4 and CH2	100%	+

Funktion	Out Pin Set		SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit
	Set Output Pin											
Servo 1	Y2	Mix CH2		off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Controller	Y3	CH3		off	off	100%	100%	1,2ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Servo 2	Y4	Mix CH4		off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms

2. Nurflügel (Elevon): jedes Querruder wird durch ein eigenes Servo auf den Kanälen *Y1* und *Y2* angesteuert, es bewegt sich wie ein normales Querruder über den Eingang *CH1* (eins nach oben, das andere nach unten) und gleichzeitig als Höhenruder über den Eingang *CH2* (beide Flächen gleichzeitig nach oben oder nach unten). Im Falle eines umgekehrten Sinnes der Mischung ändern Sie die Vorzeichen (*Mix Sign*).

Sender-Steuerknüppel	Channel Set				
	SetInputChannel CHx	Set Center	Mix CHx and CHy	Mix Relation	Mix Sign
Výškovka	CH2	1,5ms	CH2 and CH1	100%	+
Křídélka	CH1	1,5ms	CH1 and CH2	100%	-

Funktion	Out Pin Set		SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit
	Set Output Pin											
Servo 1	Y2	Mix CH2		off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Servo 2	Y1	Mix CH1		off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms

3. Verbindung der Seitenruder-Funktion CH4 mit der Steuerung des Bugrades: mit begrenztem Ausschlag des Seitenruders auf 60%, auf den Ausgängen *Y4* - Seitenruder und *Y7* - Ansteuerung des Fahrwerkservos (Richtungssteuerung). Einziehfahrwerk auf *Y8*, realistische Einziehggeschwindigkeit (Verzögerung – *Delay*), die genauen Endanschläge des Servos sind im *ATV* begrenzt.

Funkce	Out Pin Set		SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit
	Set Output Pin											
Seitenruder	Y4	CH4		off	Off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Richtung Bugrad	Y7	CH4		off	Off	60%	60%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Einziehfahrwek	Y8	CH8		off	Off	100%	100%	1,82ms	5,0s	linear	1,82ms	1,26ms

4. Mischung Querruder Y1 und Seitenruder Y4 (Combi - Mix): durch Wirkung des Mischers schlägt beim Ausschlag des Querruder-Steuerknüppels *CH1* gleichzeitig das Seitenruder *CH4* aus, wobei das Seitenruder immer mit vollem Ausschlag gesteuert werden kann. Bestimmt für Scale-Flugmodelle.

Sender-Steuerknüppel	Channel Set				
	SetInputChannel CHx	Set Center	Mix CHx and CHy	Mix Relation	Mix Sign
Seitenruder	CH4	1,5ms	CH4 and CH1	25%	+
Querruder	CH1	1,5ms	CH1 and CH1	100%	+

Funktion	Out Pin Set		SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit
	Set Output Pin											
Seitenruder	Y4	Mix CH4		off	off	200%	200%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Querruder	Y1	CH1		off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms

5. Mischung des Höhenruders CH2 mit der Klappe CH6: beim Ausschlag der Klappen Y6 schlägt im umgekehrten Sinn auch das Höhenruder auf Y2 aus.

Steuerelement des Senders	Channel Set				
	SetInChannel CHx	Set Center	Mix CHx and CHy	Mix Relation	Mix Sign
Klappen	CH6	1,5ms	CH6 and CH6	100%	+
Höhenruder	CH2	1,5ms	CH2 and CH6	25%	-

Funktion	Out Pin Set										
	Set Output Pin	SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit
Höhenruder	Y2	Mix CH2	off	off	200%	200%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Klappen	Y6	CH6	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms

6. Flaperons: Mischt die Bewegungen der Querruder CH1 und Auftriebsklappen oder Bremsen CH6. Jedes Querruder wird von einem separaten Servo angesteuert Y1 und Y2, die Querruder üben ihre normale Funktion in Abhängigkeit von der Steuerknüppel-Stellung aus. Gleichzeitig können wir über das Steuerelement der Klappen die Querruder gemeinsam nach oben (Bremsen) oder nach unten (Auftriebsklappen) bewegen.

Steuerelement des Senders	Channel Set				
	SetInChannel CHx	Set Center	Mix CHx and CHy	Mix Relation	Mix Sign
Klappen	CH6	1,5ms	CH6 and CH1	100%	+
Querruder	CH1	1,5ms	CH1 and CH6	100%	-

Funktion	Out Pin Set										
	Set Output Pin	SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit
Servo 1	Y2	Mix CH6	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Servo 2	Y1	Mix CH1	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms

7. Mischung Klappen-Höhenruder: das Höhenruder CH2 gleicht automatisch das durch den Ausschlag der Klappen CH6 entstandene Nickmoment aus. Gleichzeitig wird eine Mischung Klappen-Querruder ausgeführt, wobei die Klappen mit Hilfe der Querruder gebildet werden.

Steuerelement des Senders	Channel Set				
	SetInChannel CHx	Set Center	Mix CHx and CHy	Mix Relation	Mix Sign
Querruder	CH1	1,5ms	CH1 and CH6	100%	-
Höhenruder	CH2	1,5ms	CH2 and CH6	25%	+
Klappen	CH6	1,5ms	CH6 and CH1	100%	+

Funktion	Out Pin Set										
	Set Output Pin	SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit
Querruder1	Y1	Mix CH1	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Höhenruder	Y2	Mix CH2	off	off	200%	200%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Querruder2	Y6	Mix CH6	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms

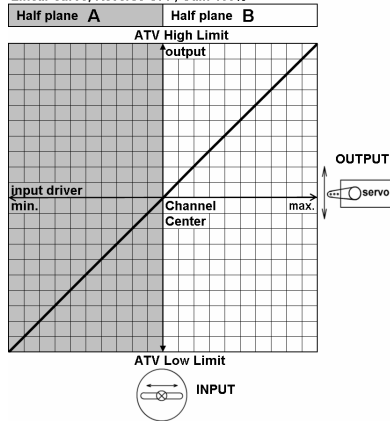
8. Mischung Querruder-Klappen: an der Tragfläche befinden sich Klappen und Querruder. Über den Kanal CH1 steuern wir die Querruder (Y1 und Y5) und über den Kanal CH6 steuern wir die Klappen (Y6 und Y7). Die Querruder werden so gemixt, damit sie gleichzeitig als Klappen arbeiten.

Steuerelement des Senders	Channel Set				
	SetInChannel CHx	Set Center	Mix CHx and CHy	Mix Relation	Mix Sign
Querruder	CH1	1,5ms	CH1 and CH6	100%	+
Klappen	CH6	1,5ms	CH6 and CH1	100%	-

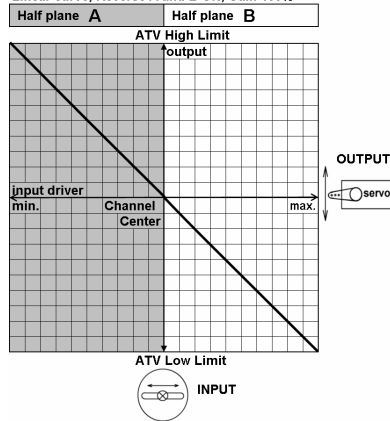
Funktion	Out Pin Set										
	Set Output Pin	SetInChannel	Reverse A	Reverse B	Gain A	Gain B	Fail Safe	Delay	Curve	ATV HighLimit	ATV LowLimit
Querruder1	Y1	Mix CH1	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Querruder2	Y5	Mix CH6	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Klappe1	Y6	CH6	off	off	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms
Klappe2	Y7	CH6	on	on	100%	100%	1,5ms	0s	linear	2,0ms	1,0ms

Beispiele der Abhängigkeit von Ausgangskanälen vom Eingang und von der Empfängereinstellung

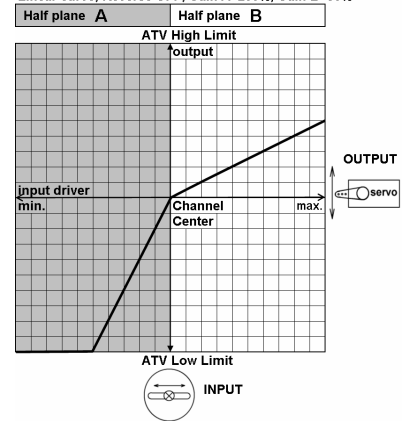
Linear curve, Reverse OFF, Gain 100%



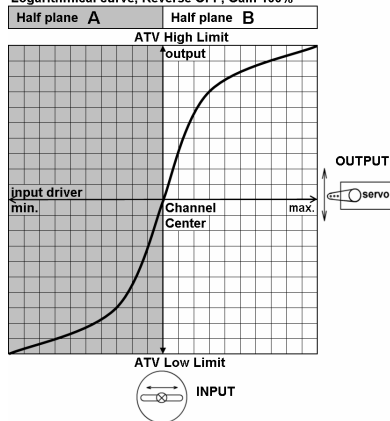
Linear curve, Reverse A and B ON, Gain 100%



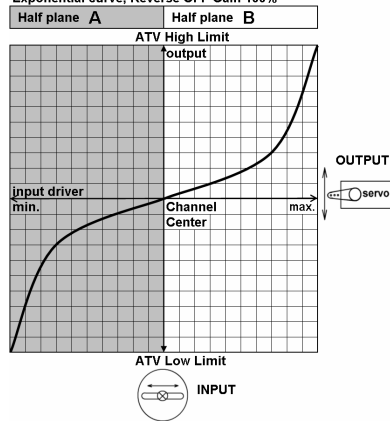
Linear curve, Reverse OFF, Gain A=200%, Gain B=50%



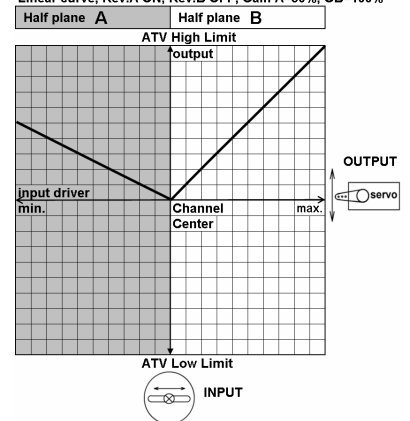
Logarithmical curve, Reverse OFF, Gain 100%



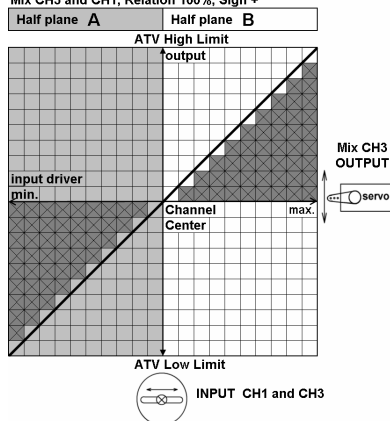
Exponential curve, Reverse OFF Gain 100%



Linear curve, Rev.A ON, Rev.B OFF, Gain A=50%, GB=100%



Mix CH3 and CH1, Relation 100%, Sign +



Mix CH1 and CH3, Relation 100%, Sign -

