

GyroBot Setup	Werte / Values
	Distances in mm Abstände in mm
Modell (Helicoptertyp) / Model (helicopter type):	T Rex 500 ESP
Antrieb: (Elektro, Glühzünder, Benzin, Turbine) / Motor: (Electric, IC, Gas, turbine):	Elektric
Rotorkopf: (Rigid oder Paddelstange) / Rotorhead (flybarless or flybar):	Flybarless
Kopfdämpfung:	Align grau / LF-Technik Pro Soft
Nutzbare Kopfdrehzahl mit LF-Technik Pro Soft Dämpfung f. T Rex 500	Ab 1600 Umdrehungen
Nutzbare Kopfdrehzahl mit Align Dämpfung grau	Ab 2300 Umdrehungen
Abstand Anlenkpunkt zur Mitte / Distance from pivot point to the middle of the rotor hub (only at flybarless)	26 mm
GyroBot (700 oder / or 900):	Beide
Name des Piloten / Name of Pilot:	LF-Technik
Sender / Transmitter:	Futaba T 10
Mode (Standard, Beginner oder / or Beginner Acro):	Standard, Beginner und Beginner Acro
Taumelscheiben-Servos / Swashplate Servos:	Futaba S 9650
Servohebellänge / Lenght of Servo horn:	16,5 mm
Heckservo / Tail rotor servo:	Futaba S 9257
Servohebellänge / Lenght of Servo horn:	14 mm
Hauptrotorblätter / Main rotor blades:	CY Radix 430
Heckrotorblätter / Tail rotor blades:	Align CFK
Heck P / Tailrotor P:	300
Heck I / Tailrotor I:	300
Nick P / Elevator P:	350
Nick I / Elevator P:	350
Nick Ruckkopplung / Elevator Feedback:	5
Roll P / Aileron P:	350
Roll I / Aileron I:	350
Roll Rückkopplung / Aileron Feedback:	5
Piro Optimierung	0
Piro Optimierungsschwelle	0
Servoweg am Sender für Roll / Servo travel in the transmitter for Aileron:	40% (anpassbar)
Servoweg am Sender für Nick / Servo travel in the transmitter for Elevator:	40% (anpassbar)
Servoweg am Sender für Heck / Servo travel in the transmitter for tailrotor:	70% (anpassbar)
Expo am Sender für Roll / Expo in the transmitter for Aileron:	50% (anpassbar)
Expo am Sender für Nick / Expo in the transmitter for Elevator:	50% (anpassbar)
Expo am Sender für Heck // Expo in the transmitter for Tailrotor:	30% (anpassbar)
Beginner Winkel / Beginner Angle:	10 bis 50
Beginner Verstärkung / Beginner Gain.	300
Beginner Übersteuern / Beginner Override:	50