

Dieses Setup kann für Anfänger und 3D Piloten ebenfalls verwendet werden, es müssen nur die Servowege am Sender entsprechend reduziert (ruhiger) oder erhöht (wendiger) werden.

*ACHTUNG: Die Push-Pull Anlenkung erzeugt eine Übersetzung der Taumelscheibenservowege, diese sollte weitgehend egalisiert werden (am Servo ganz innen einhängen, evtl. je ein Gestänge weglassen).*

This setup can also be used for beginners or 3D Pilots, you only have to decrease (more stable) or increase (more agile) the servo travel on the transmitter for aileron and elevator.

*WARNING: The Push-Pull Linkage creates a transmission of the swashplate servo travels, it should be mostly levelled (put the balls on the servos as near as possible to the center of the servo horn, possibly use only one rod for each servo).*

<b>GyroBot Setup</b>	<b>Werte / Values</b>
	Distances in mm Abstände in mm
Modell (Helicoptertyp) / Model (helicopter type):	T Rex 600
Antrieb: ( Elektro, Glühzünder, Benzin, Turbine) / Motor: ( Electric, IC, Gas, turbine):	E-or IC, Elektro oder Glühzünder
Rotorkopf: (Rigid oder Paddelstange) / Rotorhead (flybarless or flybar):	Rigid, Flybarless
Abstand Anlenkpunkt zur Mitte / Distance from pivot point to the middle of the rotor hub (only at flybarless)	31 mm
GyroBot (700 oder / or 900):	700 or 900
Flugstil (Anfänger, FAI, Scale, 3D ...) / Flying Style (Beginner, FAI, Scale, 3D...):	FAI
Name des Piloten / Name of Pilot:	LF-Technik
Sender / Transmitter:	Graupner MX 22
Mode (Standard, Beginner oder / or Beginner Acro):	Standard
Taumelscheiben-Servos / Swashplate Servos:	Futaba BLS 451
Servohebellänge / Lenght of Servo horn:	11 mm
Heckservo / Tail rotor servo:	Futaba BLS 251
Servohebellänge / Lenght of Servo horn:	14 mm
Hauptrotorblätter / Main rotor blades:	SAB 600
Heckrotorblätter / Tail rotor blades:	CFK 100 mm
Heck P / Tailrotor P:	130
Heck I / Tailrotor I:	180
Nick P / Elevator P:	250
Nick I / Elevator P:	450
Nick Ruckkopplung / Elevator Feedback:	5
Roll P / Aileron P:	200
Roll I / Aileron I:	350
Roll Rückkopplung / Aileron Feedback:	5
Servoweg am Sender für Roll / Servo travel in the transmitter for Aileron:	50 (variabel)
Servoweg am Sender für Nick / Servo travel in the transmitter for Elevator:	50 (variabel)
Servoweg am Sender für Heck / Servo travel in the transmitter for tailrotor:	100 (variabel)
Expo am Sender für Roll / Expo in the transmitter for Aileron:	50 (variabel)
Expo am Sender für Nick / Expo in the transmitter for Elevator:	50 (variabel)
Expo am Sender für Heck // Expo in the transmitter for Tailrotor:	30 (variabel)
Beginner Winkel / Beginner Angle:	variabel
Beginner Verstärkung / Beginner Gain.	variabel
Beginner Übersteuern / Beginner Override:	variabel