

Servostellung bei „out off“ – am Ausgang werden keine Steuersignale ausgegeben, „FailSafe“ – bewegt die Ruderfunktion auf den im Menüpunkt „FS position“ individuell eingestellten Wert.

FS position - Festlegung der Steuerzeit am Empfängerausgang („Servostellung“) die im Fall von Signalverlust bei Eintreten von „FailSafe“ am Empfängerausgang ausgegeben wird

FS speed - legt die Geschwindigkeit fest, mit der die FailSafe-Position im Fall von Signalverlust bei Eintreten von „FailSafe“ am Empfängerausgang ausgegeben wird.

Output Group - Zuordnung der Empfängerausgänge zu einer Gruppe, deren (Ansteuer-)Impulse gleichzeitig vom Empfänger generiert und ausgegeben werden.

Zuordnungstabelle der Empfängerausgänge:

	REX 6	REX 7	REX 10	REX 12
Pin1	Y1	Y1	Y1	Y1
Pin2	Y2	Y2	Y2	Y2
Pin3	Y3	Y3	Y3	Y3
Pin4	Y4	Y4	Y4	Y4
Pin5	Y5/E1	Y5	Y5	Y5
Pin6	Y6/E2	Y6/E1	Y6	Y6
Pin7	Ext.	Y7/E2	Y7	Y7
Pin8		Ext.	Y8/E2	Y8/E2
Pin9			Y9	Y9
Pin10			Y10	Y10
Pin11			Bat.	Y11
Pin12			Bat.	Y12
Pin13			E1	E1
Pin14			Ext.	Ext.

Typen von Ausgängen: Y - servo output, dig. out, dig. input

E1,2 - JETIBOX-EX, PPM out, PPM input, EX-Bus, UDI

Ext. - JETIBOX-EX