

Grundeinstellungen

Hersteller	Graupner/SJ		
Sendertyp	mx-16		
Sender ID	30000011DF		
Firmware Version	1.722		
Datei Version	1.001		
Modelltyp	Flugzeug		
Modellname	MERLIN		
Steueranordnung	Mode 3		
Motor an K1	Leerlauf vorne		
Motor-Stopp	Position: -100%	Limit: 150%	Schalter: Schalter 3 invers
Kanal 8 verzögert	ja		
Gastrimm	0%		
letzte Leerlaufposition	0%		
Leitwerk	Normal		
Querruder/Wölbklappen	2QR		
Uhren			
	Typ	Wert	Schalter
	Stoppuhr	0:00	Geberschalter 2
Flugphasen			
	Name	Schalter	
Phase 1	Normal		
Phase 2	Start	---	
Phase 3	Speed	---	
Phase 4	Landung	---	
Empfänger			
Empfängerausgang	Eingang		Ausgang
	S1	→	Ausgang 1
	S2	→	Ausgang 2
	S3	→	Ausgang 3
	S4	→	Ausgang 4
	S5	→	Ausgang 5
	S6	→	Ausgang 6
	S7	→	Ausgang 7
	S8	→	Ausgang 8
Empfänger gebunden	ja		
Empfänger ID	9100002528		

Servoeinstellungen

Servo	Umkehr	Mitte	Weg -	Weg +
S1	→	0%	100%	100%
S2	←	0%	100%	100%
S3	←	0%	150%	150%
S4	→	0%	150%	150%
S5	←	0%	100%	100%
S6	→	0%	100%	100%
S7	→	0%	100%	100%
S8	→	0%	100%	100%

Gebereinstellungen

Eingang	Geber	Weg -	Weg +
E5	---	100%	100%
E6	---	100%	100%
E7	---	100%	100%
E8	---	100%	100%

DualRate Expo - Phase 1: Normal

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	75% / 100%	50% / 0%	Schalter 2 normal
Höhenruder	75% / 100%	50% / 0%	Schalter 2 normal
Seitenruder	75% / 100%	50% / 0%	Schalter 2 normal

DualRate Expo - Phase 2: Start

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal

DualRate Expo - Phase 3: Speed

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal

DualRate Expo - Phase 4: Landung

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal

Phasentrimm

Phase	WK	QR	HR
Normal	0%	0%	0%
Start	0%	0%	0%
Speed	0%	0%	0%
Landung	0%	0%	0%

Flächenmix

Mischer	Wert	Schalter
Diff_Aileron	0%	---
Diff_Flap	0%	---
Mixer_Aileron_Rudder	0%	---
Mixer_Aileron_Flap	0%	---
Mixer_Brake_Elevator	0%	---
Mixer_Brake_Flap	0%	---
Mixer_Brake_Aileron	0%	---
Mixer_Elevator_Flap	0%	---
Mixer_Elevator_Aileron	0%	---
Mixer_Flap_Elevator	0%	---
Mixer_Flap_Aileron	0%	---
Diff_Reduction	0%	

Freie Mixer

Mixer	Input	von → zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset
M1	Normal	0 → 0	---	0%	0%	0%
M2	Normal	0 → 0	---	0%	0%	0%
M3	Normal	0 → 0	---	0%	0%	0%

Fail Safe

Verzögerung		0,75s							
FlailSafe Prüfung		ja							
	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8	
Halten									
Position	-100%	0%	0%	0%	0%	0%	0%	0%	

Telemetrie

Ansage wiederholen	10s

nächste Ansage	---
Varioton	---
ausgewählte Sensoren	Receiver
aktueller Sensor	Receiver
aktuelle Sensorseite	0

Lehrer/Schüler

Kabellos	nein
Lehrer ID	0
Schüler ID	0
Schalter	Schalter 8 normal

	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	S8
Schüler	x	x	x	x	x			
Lehrer						x	x	x

Knüppeltrimmung

	Phase 1	Phase 2	Phase 3	Phase 4
Kanal 1	0%	0%	0%	0%
Querruder	0%	0%	0%	0%
Höhenruder	0%	0%	0%	0%
Seitenruder	0%	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion	Schalter/Geber	Typ
Clock	Geberschalter 2	Schalter
CutOff	Schalter 3 invers	Schalter
Trainer	Schalter 8 normal	Schalter
Dr_Expo_Aileron	Schalter 2 normal	Schalter
Dr_Expo_Elevator	Schalter 2 normal	Schalter
Dr_Expo_Rudder	Schalter 2 normal	Schalter
ThrottleLimit	Geber 6	Geber