

# Grundeinstellungen

**Hersteller** Graupner/SJ  
**Sendertyp** mx-16  
**Sender ID** 30000011DF  
**Firmware Version** 1.722  
**Datei Version** 1.001  
**Modelltyp** Flugzeug  
**Modellspeicher** 0  
**Modellname** MERLIN  
**Steueranordnung** Mode 3  
**Motor an K1** Leerlauf vorne  
**Motor-Stopp** *Position: -100% Limit: 150% Schalter: SW3 invers*  
**Kanal 8 verzögert** ja  
**Gastrimm** 0%  
**letzte Leerlaufposition** 0%  
**Leitwerk** Normal  
**Querruder/Wölbklappen** 2QR

Uhren	Typ	Wert	Schalter
	Stoppuhr	0:00	G2
<b>Phase 1</b>	<i>Name: Normal</i>		<i>Schalter: ---</i>
<b>Phase 2</b>	<i>Name: Start</i>		<i>Schalter: ---</i>
<b>Phase 3</b>	<i>Name: Speed</i>		<i>Schalter: ---</i>
<b>Phase 4</b>	<i>Name: Landung</i>		<i>Schalter: ---</i>

**Empfängerausgang** 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%
E9	---	100%	100%

---

## DualRate Expo

### Phase 1: Normal

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	75% / 100%	50% / 0%	SW2 normal
Höhenruder	75% / 100%	50% / 0%	SW2 normal
Seitenruder	75% / 100%	50% / 0%	SW2 normal

### Phase 2: Start

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 normal
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 normal
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 normal

### Phase 3: Speed

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 normal
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 normal
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 normal

### Phase 4: Landung

	Dual Rate	Expo	Schalter
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 normal
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 normal
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	SW2 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 Typ		Input	von	zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset
M1	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M2	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%
M3	Linearmischer	Normal	0	0	---	0%	0%	0%

# Fail Safe

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

---

# Telemetry

**Ansage wiederholen** 10s *Schalter*: ---

**nächste Ansage** ---

**Varioton** ---

**ausgewählte Sensoren** Receiver

**aktueller Sensor** Receiver

**aktuelle Sensorseite** 0

---

## Lehrer/Schüler

**Kabellos** nein

**Lehrer ID** 0

**Schüler ID** 0

**Schalter** ---

**S1**    **S2**    **S3**    **S4**    **S5**    **S6**    **S7**    **S8**

**Mode** Schüler Schüler Schüler Schüler Schüler Lehrer Lehrer Lehrer

---

## Schalter-/Geberzuordnungen

**Funktion Schalter/Geber Typ**

Clock	G2	Schalter
CutOff	SW3 invers	Schalter
Trainer	SW8 normal	Schalter
Dr_Expo_Aileron	SW2 normal	Schalter
Dr_Expo_Elevator	SW2 normal	Schalter
Dr_Expo_Rudder	SW2 normal	Schalter
ThrottleLimit	CTRL6	Geber