

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
Phase 1	<i>Name: Normal</i>		<i>Schalter: ---</i>
Phase 2	<i>Name: Start</i>		<i>Schalter: ---</i>
Phase 3	<i>Name: Speed</i>		<i>Schalter: ---</i>
Phase 4	<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