## 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: 1.200% Schalter: SW3 invers
      Kanal 8 verzögert ja
              Gastrimm 0%
  letzte Leerlaufposition 0%
               Leitwerk Normal
Querruder/Wölbklappen 2QR
                 Uhren Stoppuhr: 0:00 Schalter: G2
                Phase 1 Name: Normal Schalter: ---
                Phase 2 Name: Start
                                       Schalter: ---
                                      Schalter: ---
                Phase 3 Name: Speed
                Phase 4 Name: Landung Schalter: ---
     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
                 150% 150%
       =>
             0%
 S5
             0%
                 100% 100%
       <=
 S6
             0%
                 100% 100%
       =>
 S7
             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% 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**

Mischer QR->WK 0% ---

Mischer BR->HR 0% ---

Mischer HR->WK 0% ---

Wölbklappendifferenzierung 0% ---

Querruderdifferenzierung 0% ---

Mischer BR->WK 0% ---

**Diff.-Reduzierung** 0% ---

Mischer BR->QR 0% ---

Mischer HR->OR 0% ---

Mischer WK->HR 0% ---

Mischer WK->QR 0% ---

Mischer QA->SR 0% ---

### Freie Mixer

#### Mixer Typ von zu Schalter Weg - Weg + Offset

M1 Normal 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

0%

**Mode** Position Position Position Position Position Position

**Position** -100% 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** SW8 normal

S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 S8

Mode Schüler Schüler Schüler Schüler Lehrer Lehrer Lehrer

# Schalter-/Geberzuordnungen

### **Funktion Schalter/Geber Typ**

Uhr G2 Schalter Schalter Motorstopp SW3 invers Lehrer SW8 normal Schalter D/R Expo Querruder SW2 normal Schalter D/R Expo Höhenruder SW2 normal Schalter D/R Expo Seitenruder SW2 normal Schalter Gaslimiter CTRL6 Geber