

?xml version="1.0" encoding="UTF-8" ?>

## Grundeinstellungen

**Sendertyp** Graupner mx16  
**Sender ID** 206.158.434.783  
**Modelltyp** Winged  
**Modellspeicher** 0  
**Modellname** MERLIN  
**Steueranordnung** Mode3  
**Motor an K1** Idle\_Front  
**Motor-Stopp** Position: -100  
Limit: 1.200  
Schalter: 3 invers  
**Leitwerk** Normal  
**Querruder/Wölbklappen** TwoAil  
**Uhren** Countdown: 0:00  
Schalter: 23 normal  
**Phase 2** Name: Normal  
Schalter: ---  
**Phase 3** Name: Distance  
Schalter: ---  
**Phase 4** Name: Acro  
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  
**Epmfänger ID** *gebunden* 622.770.267.432

## 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	255	100	100
E6	255	100	100
E7	255	100	100
E8	255	100	100
E9	16	100	100

## DualRate Expo

### Phase 1: Normal

QR

### Phase 2: Normal

QR

### Phase 3: Distance

QR

### Phase 4: Acro

QR