

?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