Grundeinstellungen

Grundeniste	<u> </u>					
Hersteller	Graupner/SJ					
Sendertyp	mx-16					
Sender ID	30000011DF	30000011DF				
Firmware Version	1.722					
Datei Version	1.001					
Modelltyp	Flugzeug					
Modellname	MERLIN					
Steueranordnung	Mode 3					
Motor an K1	Leerlauf vorne					
Motor-Stopp	Position: -100%	<i>Limit:</i> 150%	Schalter: Schalter 3 invers			
Kanal 8 verzögert	ja					
Gastrimm	0%					
letzte Leerlaufposition	0%					
Leitwerk	Normal					
Querruder/Wölbklappen	2QR					
	Uhr	en				
	Тур	Wert	Schalter			
	Stoppuhr	0:00	Geberschalter 2			
	Flugph	nasen				
	Name		Schalter			
Phase 1	Normal					
Phase 2	Start					
Phase 3	Speed					
Phase 4	Landung					
	Empfä	inger				
Empfängerausgang	Eingang		Ausgang			
	S1	\rightarrow	Ausgang 1			
	S2	\rightarrow	Ausgang 2			
	S3	\rightarrow	Ausgang 3			
	S4	\rightarrow	Ausgang 4			
	S5	\rightarrow	Ausgang 5			
	S6 → Ausgang 6					
	S7					
	S8	\rightarrow	Ausgang 8			
Empfänger gebunden	ja					
Empfänger ID	9100002528					

Servoeinstellungen

Servo	Umkehr	Mitte	Weg -	Weg +
S1	\rightarrow	0%	100%	100%
S2	←	0%	100%	100%
S3	←	0%	150%	150%
S4	\rightarrow	0%	150%	150%
S5	←	0%	100%	100%
S6	\rightarrow	0%	100%	100%
S7	\rightarrow	0%	100%	100%
S8	\rightarrow	0%	100%	100%

Gebereinstellungen

Eingang	Geber	Weg -	Weg +
E5		100%	100%
E6		100%	100%
E7		100%	100%
E8		100%	100%

DualRate Expo

	Dual Rate	Expo	Schalter						
	Phase 1: Normal								
Querruder	75% / 100%	50% / 0%	Schalter 2 normal						
Höhenruder	75% / 100%	50% / 0%	Schalter 2 normal						
Seitenruder	75% / 100%	50% / 0%	Schalter 2 normal						
	Phase 2: Start								
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						
	Phase	3: Spee	ed						
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						
	Phase 4: Landung								
Querruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						
Höhenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						
Seitenruder	100% / 100%	0% / 0%	Schalter 2 normal						

Phasentrimm

Phase	HR	QR	WK
Phase 1: Normal	0%	0%	0%
Phase 2: Start	0%	0%	0%
Phase 3: Speed	0%	0%	0%
Phase 4: 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%	

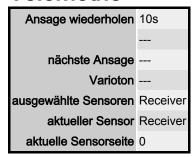
Linearmischer

Mixer	Input	von → zu	Schalter	Weg -	Weg +	Offset	
LinearMix 1	Normal	$0 \rightarrow 0$		0%	0%	0%	
LinearMix 2	Normal	0 → 0		0%	0%	0%	
LinearMix 3	Normal	0 → 0		0%	0%	0%	

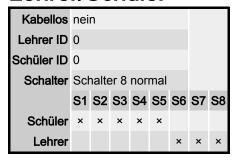
Fail Safe

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

Telemetrie



Lehrer/Schüler



Knüppeltrimmung

	Kanal 1	Querruder	Höhenruder	Seitenruder
Phase 1: Normal	0%	0%	0%	0%
Phase 2: Start	0%	0%	0%	0%
Phase 3: Speed	0%	0%	0%	0%
Phase 4: Landung	0%	0%	0%	0%

Schalter-/Geberzuordnungen

Funktion	Schalter/Geber	Тур
Clock	Geberschalter 2	Schalter
CutOff	Schalter 3 invers	Schalter
Trainer	Schalter 8 normal	Schalter
Dr_Expo_Aileron	Schalter 2 normal	Schalter
Dr_Expo_Elevator	Schalter 2 normal	Schalter
Dr_Expo_Rudder	Schalter 2 normal	Schalter
ThrottleLimit	Geber 6	Geber