

A3 EVO

中文使用说明书

修订：2026-03-28

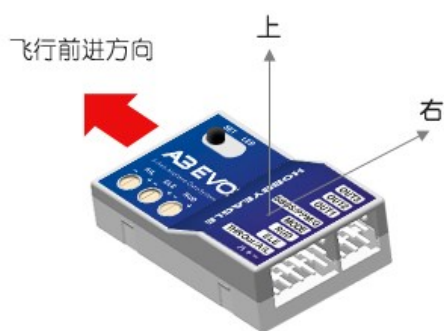
感谢您购买和使用我们的产品。A3 EVO 是一款专门为航模固定翼设计的高性能、功能强大的 6 轴陀螺仪产品。为了让您更好地了解和使用本产品和安全飞行，请认真阅读本说明书并按说明书的要求进行相关设置。

注意事项

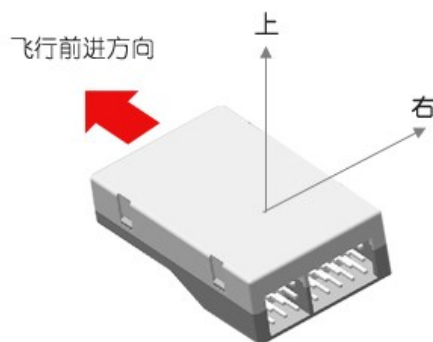
- 遥控飞机模型不是玩具！螺旋桨高速旋转带来的潜在风险相当高，它们可能会导致严重的伤害，一切的使用要符合并遵守共同的安全规则和相关法规。我们建议您在第一次使用我们的陀螺仪进行飞行时，寻求具有丰富飞行经验的玩家的指导和帮助；
- A3 EVO 在通电后需要进行精确的陀螺仪校准，所以，在接通飞机电源后，请保持飞机静止，等待蓝灯闪烁若干秒完成校准后，才能开始飞行，如果在这个阶段陀螺仪检测到有轻微的移动，蓝灯会一直保持常亮，直至飞机不再移动才重新开始校准过程，尽管如此，开机初始化阶段只需要保持静止即可，并不需要将飞机水平放置；
- A3 EVO 在通电后还需要进行摇杆中位校准，所以，通电前，先把发射机的所有摇杆放在中间位置，油门摇杆放在最低，打开发射机电源，然后再接通飞机电源，在初始化过程中不要移动任何摇杆直至初始化完成；
- 安装完成后请务必逐一检查副翼、升降、方向三个通道的陀螺仪修正方向是否正确！并且养成在每次起飞前都检查确认陀螺仪方向的习惯，错误的陀螺仪方向将会导致失控甚至坠机！
- 安装陀螺仪后，由于舵机的修正动作明显增加，将导致工作电流增大，请务必确保 UBEC 或电调的内置 BEC 能够提供足够的输出电流，否则可能造成电压不稳定，对飞行带来安全隐患。为了获得更加稳定的电压，建议将配送的大电容插在陀螺仪或接收机的任意一个空闲的接口上。

安装方法

使用一片附带的双面胶将陀螺仪牢固地安装在机身内部，安装时应尽量靠近飞机的重心位置，使陀螺仪外壳的三条边与飞机的三个旋转轴完全平行，并且保持陀螺仪与安装平面平行，尽量减小安装角度的误差，这样可以更好地发挥陀螺仪的性能。A3 EVO 可以水平或垂直安装，但无论是哪种安装方式，都要保证带按钮的一侧短边正对机头方向，即飞行的前进方向，排针指向后方，否则自动平衡模式和自动吊机模式将不能正常工作。



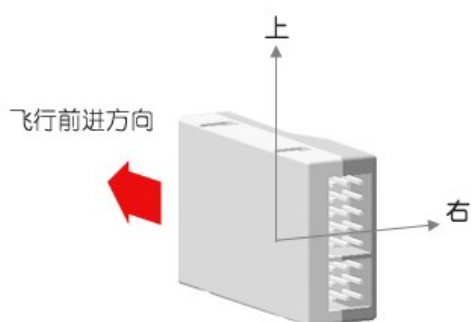
① 水平正装，正面朝上



② 水平反装，正面朝下



③ 垂直正装，按钮在上方



④ 垂直反装，按钮在下方

⚠️ 注意事项

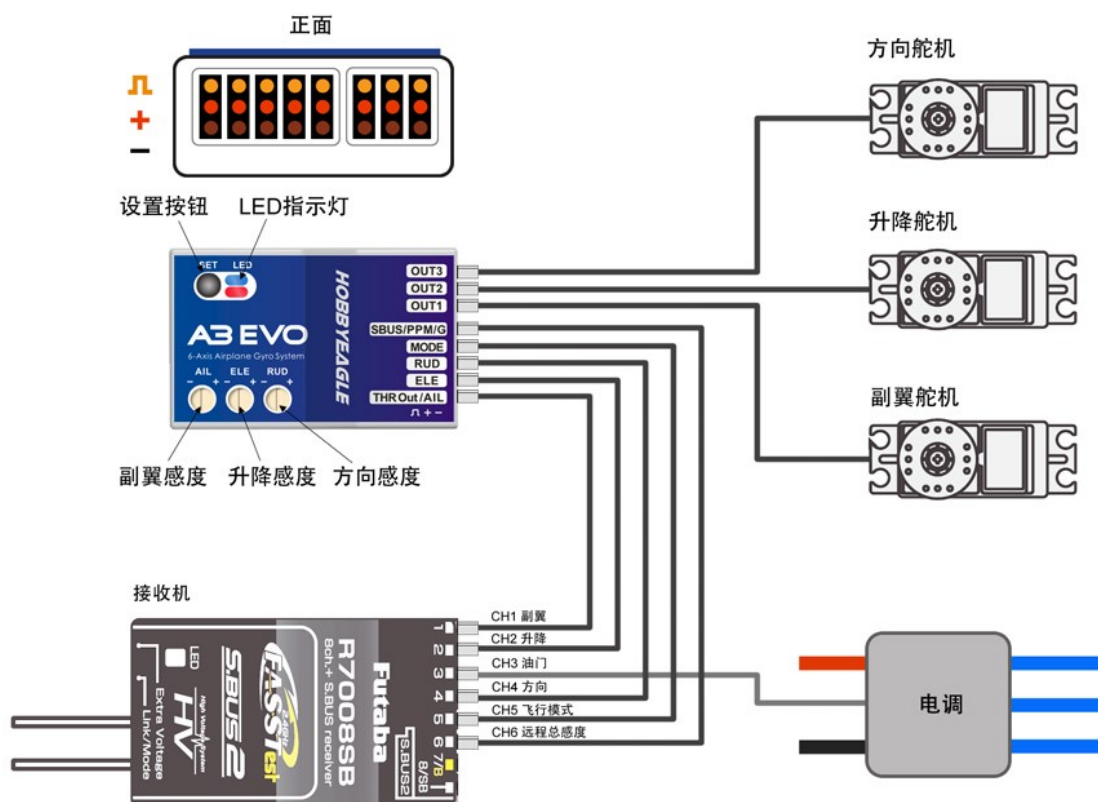
- 切记不要用热熔胶或尼龙扎带等方式将陀螺仪硬性地安装在机身上！
- 一次安装使用 1 块双面胶即可，太厚或太软的双面胶都有可能影响陀螺仪的性能；
- 陀螺仪是敏感部件，安装时应尽量在陀螺仪周围预留足够的空间，与其他电子设备或连接线保持足够的距离，避免挤压。

连接方法

⚠ 注意事项

- [MODE] 是飞行模式控制通道，使用遥控器上的一个三段式开关通道进行飞行模式切换；
- [SBUS/PPM/G] 是远程总感度控制通道，可以使用遥控器上的一个旋钮或拨杆在飞行中进行远程总感度的线性调节，也可以使用一个三段式开关进行总感度的切换；
- 电调或油门舵机直接接到接收机的油门通道，不需要经过陀螺仪；
- 连线时注意信号线的极性，避免插反，无论是输入还是输出通道，橙色的信号线都是朝上的。

标准 PWM 接收机连线方法



单线接收机连线方法

A3 EVO 支持 PPM、SBUS 和 CRSF（固件版本 V2.0 或以上）串行接收机单线连接，如果您使用这些接收机，只需要将接收机的输出信号连接到陀螺仪的 [SBUS/PPM/G] 接口即可。使用单线接收机时，A3 EVO 会使用默认的通道顺序进行通道识别，见下表，请检查您的遥控器上的通道定义是否与 A3 EVO 的一致。使用标准 PWM 接收机时，这个通道定义表不起作用。

当 A3 EVO 工作在单线接收机模式时, [THR Out/AIL]会自动输出油门通道的信号, 如果您使用的是没有独立输出通道的迷你接收机, 可以将电调或油门舵机连接到这个接口。


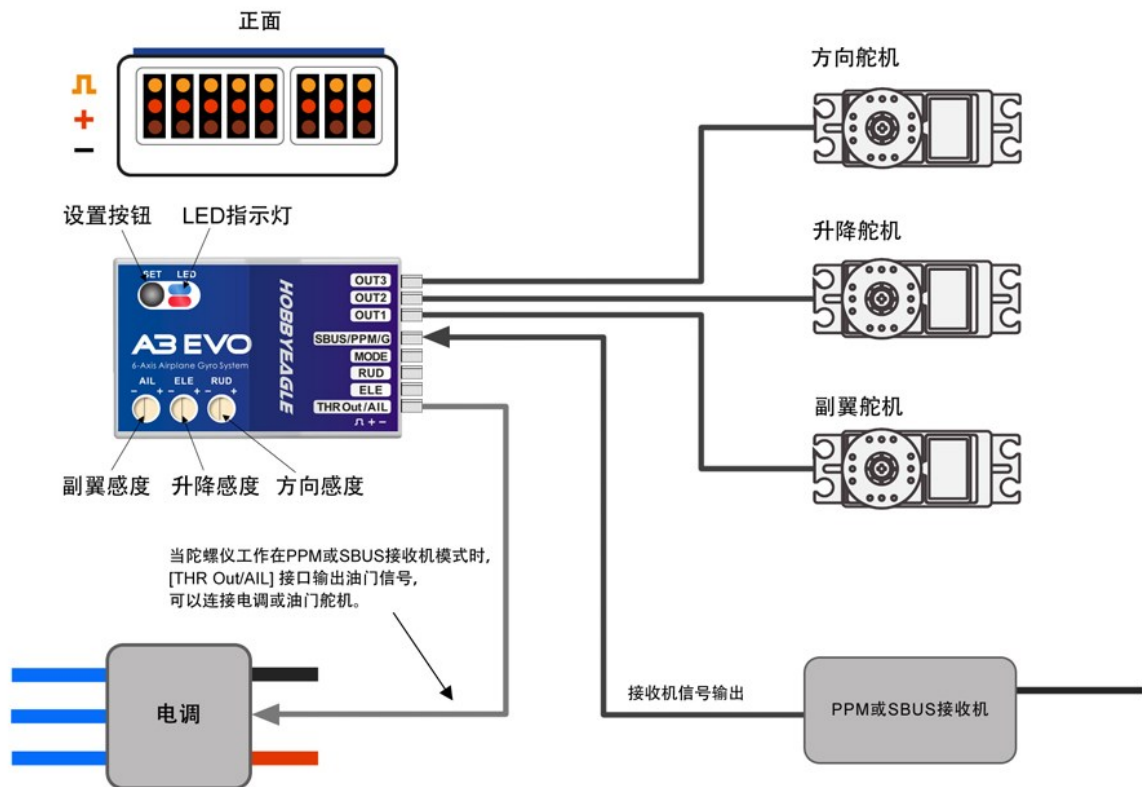
 注意, 在单线接收机模式下, 远程总感度通道出厂默认是关闭的, 如果您需要使用该功能, 请在设置菜单的第 11 项中设置遥控器上用于控制总感度的对应的通道号即可。

表 1: 串行接收机默认通道定义表

接收机协议	副翼	升降	油门	方向	模式	感度
PPM 接收机	CH1	CH2	CH3	CH4	CH5	-
SBUS – Futaba/通用	CH1	CH2	CH3	CH4	CH5	-
CRSF – TBS/ELRS ①	CH1	CH2	CH3	CH4	CH5	-

① 固件版本 V2.0 新增



飞行模式

A3 EVO 共有 4 种飞行模式, 使用一个三段式开关可以在飞行中进行切换, 对应于开关的 3 个位置, 设置菜单的第 7 项中提供了 4 种固定的模式组合, 出厂默认为模式-1, 即“普通模式 - 自动平衡 - 自动吊机”。您可以通过观察 LED 指示灯的颜色判断当前的飞行模式。

表 2：飞行模式指示灯颜色

	蓝灯常亮	普通增稳模式
	红灯常亮	自动平衡模式
	红蓝灯常亮	自动吊机模式
	LED 熄灭	陀螺仪关闭模式

表 3：飞行模式定义表

模式	开关位置-1	开关位置-2	开关位置-3
模式-1 *	普通增稳	自动平衡	自动吊机
模式-2	普通增稳	陀螺仪关闭	自动平衡
模式-3	普通增稳	陀螺仪关闭	自动吊机
模式-4	自动平衡	陀螺仪关闭	自动吊机

1. 陀螺仪关闭模式

陀螺仪关闭模式 (GYRO OFF)，当开启该模式时，陀螺仪功能将被完全禁用。飞机将完全由遥控器进行控制，没有任何修正指令会发送给舵机，该模式通常用于测试目的。

2. 普通增稳模式

普通增稳模式 (NORMAL，又称角速率模式 RATE) 是陀螺仪最基本的功能。它基于每个旋转轴的角速率控制。在该模式下操作时，陀螺仪只会对当前正在发生的旋转运动进行修正，当飞机围绕相应的旋转轴发生旋转时，一个瞬间的修正动作会被发送给舵机，当转动停止后，舵机将立即回到中位。普通增稳模式能有效地提高飞行的稳定性和精确度，并能降低飞机的失速点。

3. 自动平衡模式

自动平衡模式 (LEVEL，又称水平模式 HORIZON)，一旦松开摇杆，飞机就会自动恢复到水平位置。自动平衡模式下没有倾角限制，飞机只会在副翼或升降摇杆回中时受到平衡牵制作用而恢复水平，而操作摇杆时飞机还可以像普通模式那样进行正常飞行，自动平衡模式可以用来防止飞行员因迷失方向而导致摔机。

4. 自动吊机模式

自动吊机模式 (HOVER) 跟自动平衡模式类似，所不同的是当松开摇杆时，飞机不是恢复水平而是保持机头朝上的吊机姿态。这种模式可以用来帮助您学习吊机动作，也可以用来做吊机表演。

感度调节

基础感度

A3 EVO 的面板上有 3 个旋钮，分别用来调节副翼 (AIL)、升降 (ELE)、方向 (RUD) 的基础感度。顺时针调节感度增大，逆时针调节感度减小。感度决定了陀螺仪的修正力度和修正量大小，一般来说，感度越高，飞机会越稳定，动作会越精准，但是如果感度过高可能会导致飞机在相应方向出现震荡，过低则会导致操作性和稳定性变差，如果将感度调到 0% 将彻底关闭对应通道的陀螺仪功能。

第一次测试飞行我们建议您从较小的感度开始，比如 30% 左右，并且切换至普通增稳模式，如果飞机发生来回快速震荡，那么调低相应轴的感度；如果感觉控制无力且不够精确，或者动作停止时无法很好地锁定位置，则需要调高感度。按照这种方法，对三个轴的感度进行细调直到找到最好的效果。

远程总感度

当使用标准 PWM 接收机时，[SBUS/PPM/G] 是远程总感度控制通道，您可以在遥控器上使用一个旋钮或拨杆来实现在飞行过程中同时对副翼、升降和方向 3 个通道的总体感度进行远程调节。当然您也可以只使用一个遥控器上的开关来进行感度的档位切换，比如使用一个 3 段式开关就可以把总感度设为 80%、50%、20% 三档。如果不连接这个通道，总感度将始终默认为 100%。总感度不会影响旋钮基础感度的设定。

设置方法

进入设置菜单

在待机状态下，按住按钮不放 2 秒以上当看到红蓝灯快速闪烁时松开按钮即可进入设置菜单。设置菜单包含了 11 个设置项目，这些项目通常情况下只需要在安装完成后设定一次即可，不需要经常更改；

选择设置项目

进入设置菜单后，红蓝灯闪烁的次数代表当前项目的编号，每隔 3 秒会自动切换到下一个项目，不断循环。比如，红蓝灯闪 1 次，表示当前是第 1 项“副翼陀螺仪方向设定”，等待 3 秒，红蓝灯闪 2 次，表示当前是第 2 项“升降陀螺仪方向设定”，以此类推；

更改选项值

当您到达需要的项目时，短按一次按钮进入当前设置项，进入后，LED 的颜色代表当前的设置值，短按一次按钮可以切换到下一个值，修改完成后，等待大概 5 秒，LED 会快速闪烁表示当前选定值已被自动保存并退回设置菜单；如果您不想进行修改，只需保留当前设置值并等待 5 秒自动退出即可。

退出设置菜单

在设置菜单中长按按钮 2 秒直到红蓝灯快速闪烁时松开按钮即可退出设置菜单，返回待机状态。

表 4：设置菜单表 (* 为出厂默认设置)

设置项目	LED 状态指示灯	蓝灯常亮	红灯常亮	红蓝常亮	蓝灯闪烁	红灯闪烁	红蓝闪烁
1 副翼陀螺仪方向	红蓝灯, 闪 1 次	正向*	反向				
2 升降陀螺仪方向	红蓝灯, 闪 2 次	正向*	反向				
3 方向陀螺仪方向	红蓝灯, 闪 3 次	正向*	反向				
4 翼型设定	红蓝灯, 闪 4 次	标准翼型*	三角翼	V 尾			
5 接收机类型设定	红蓝灯, 闪 5 次	PWM*	PPM	SBUS	CRSF		
6 安装方向设定	红蓝灯, 闪 6 次	水平正装*	水平反装	垂直正装	垂直反装		
7 飞行模式设定	红蓝灯, 闪 7 次	模式 1*	模式 2	模式 3	模式 4		
8 舵机频率设定	红蓝灯, 闪 8 次	50Hz*	100Hz	200Hz			
9 水平校准	红蓝灯, 闪 9 次	蓝灯快闪时不要移动飞机, 校准完成后自动返回设置菜单					
10 垂直校准	红蓝灯, 闪 10 次	蓝灯快闪时不要移动飞机, 校准完成后自动返回设置菜单					
11 远程总感度通道	红蓝灯, 闪 11 次	关闭*	CH6	CH7	CH8	CH9	CH10

* 以红色字体标识的部分为固件 V2.0 新增选项

1-3. 陀螺仪方向设定

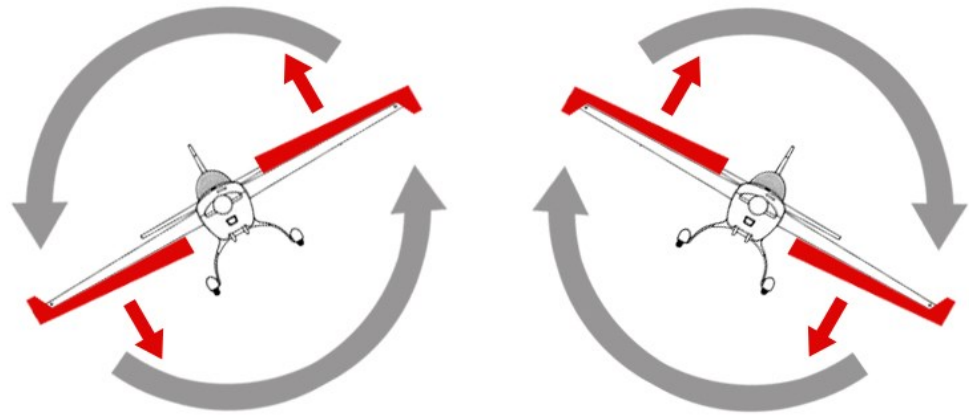
设置菜单的第 1 至 3 项用于设置副翼、升降、方向通道的陀螺仪修正方向, LED 的颜色代表当前的设置值, 默认为蓝灯常亮即“正向”, 短按一次按钮可以切换到“反向”, 选定完成后, 等待大概 5 秒, LED 会快速闪烁表示当前选定值已被自动保存并返回到设置菜单; 如果您不想进行修改, 只需保留当前设置值并等待 5 秒自动退出即可。

LED 颜色	参数含义
蓝灯常亮	正向 (默认)
红灯常亮	反向

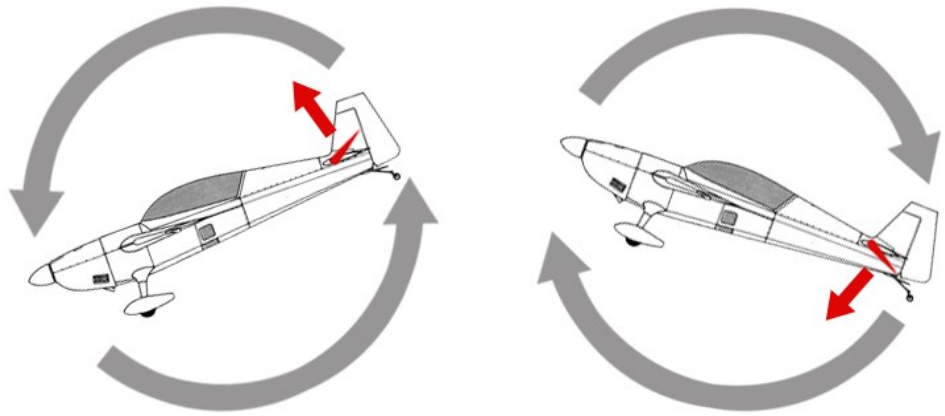
非常重要!

安装完陀螺仪后, 请务必检查每个通道的陀螺仪修正方向是否正确, 这非常重要, 如果陀螺仪的方向错了, 将导致飞机无法控制甚至坠机! 每次飞行前都应该确认陀螺仪的修正方向是否正确, 以确保飞行安全!

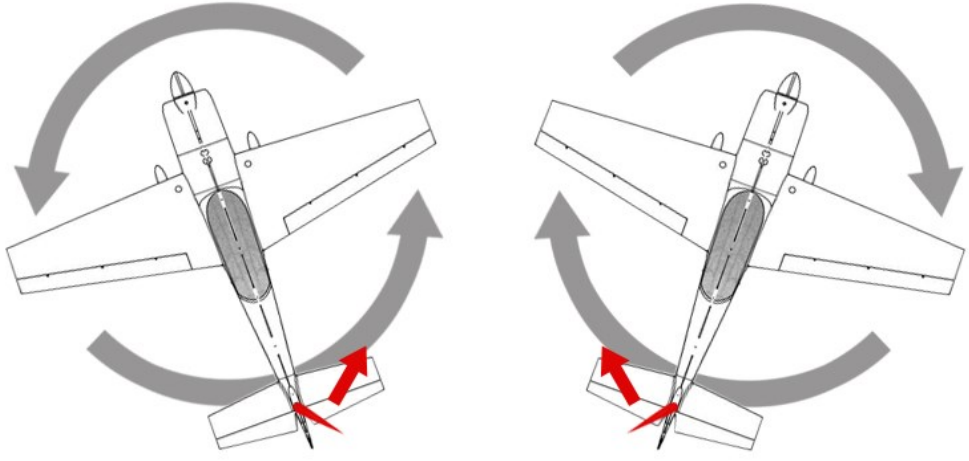
检查副翼陀螺仪方向 将飞机围绕横滚轴向左或向右旋转，副翼舵面应该做出以下正确的修正动作：



检查升降陀螺仪方向 将飞机围绕俯仰轴向上或向下旋转，升降舵应该做出以下正确的修正动作：



检查方向陀螺仪方向 将飞机围绕自旋轴向左或向右旋转，方向舵应该做出以下正确的修正动作：



4. 翼型设定

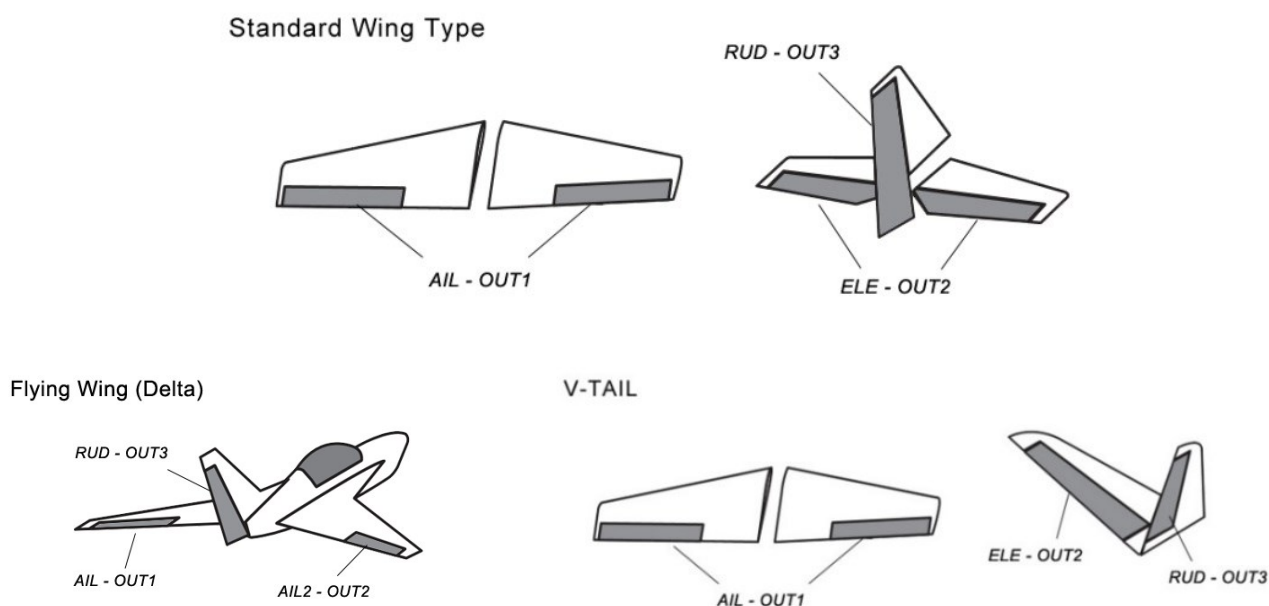
设置菜单的第 4 项用于设定翼型，A3 EVO 支持标准固定翼、三角翼（飞翼）和 V 尾混控 3 种翼型，默认为蓝灯常亮即“标准翼型”，短按一次按钮可以切换到下一个值，选定完成后，等待大概 5 秒，LED 会快速闪烁表示当前选定值已被自动保存并退回到设置菜单。

LED 颜色	参数含义
蓝灯常亮	标准翼型（默认）
红灯常亮	三角翼（飞翼）
红蓝常亮	V 尾

⚠ 注意事项

- 请务必关闭遥控器上的三角翼和 V 尾混控或其他混控功能，因为 A3 EVO 已经内置了这些混控，看一下遥控器上的通道显示器，检查一下是不是每个摇杆或开关只能单独控制一个通道；
- 当需要连接两个副翼舵机时，请在[OUT1]上使用一条 Y 线进行连接；
- 当您的三角翼（飞翼）没有方向舵时，[RUD]通道可以不连接。

舵机连接示意图



5. 接收机类型设定

设置菜单第 5 项用于选择接收机类型，默认为蓝灯常亮即“标准 PWM 接收机”，短按一次按钮可以切换到下一个值，选定完成后，等待大概 5 秒，LED 会快速闪烁表示当前选定值已被自动保存并退回到设置菜单。更改了接收机类型后要重启陀螺仪新的设置才能生效！

(CRSF 为固件 V2.0 新增选项)

LED 颜色	参数含义
蓝灯常亮	PWM 接收机（默认）
红灯常亮	PPM 接收机
红蓝常亮	SBUS 接收机
蓝灯闪烁	CRSF 接收机

6. 安装方向设定

设置菜单第 6 项用于设定陀螺仪的安装方向，默认为蓝灯常亮即“水平正装”，短按一次按钮可以切换到下一个值，选定完成后，等待大概 5 秒，LED 会快速闪烁表示当前选定值已被自动保存并退回到设置菜单。

这里设定的安装方向必须与您实际安装 A3 EVO 时的方向一致，否则将会影响陀螺仪的正常工作！

LED 颜色	参数含义
蓝灯常亮	水平正装（默认）
红灯常亮	水平反装
红蓝常亮	垂直正装
蓝灯闪烁	垂直反装

7. 飞行模式设定

设置菜单第 7 项用于为三段式飞行模式开关选择其中一种模式组合，默认为蓝灯常亮即“模式 1”，短按一次按钮可以切换到下一个值，选定完成后，等待大概 5 秒，LED 会快速闪烁表示当前选定值已被自动保存并退回到设置菜单。

每种模式的解释请参阅第 5 页“表 3：飞行模式定义表”。

LED 颜色	参数含义
蓝灯常亮	模式 1（默认）
红灯常亮	模式 2
红蓝常亮	模式 3
蓝灯闪烁	模式 4

8. 舵机频率设定

设置菜单第 8 项用于设定舵机的工作频率，默认为蓝灯常亮即“50Hz”，短按一次按钮可以切换到下一个值，选定完成后，等待大概 5 秒，LED 会快速闪烁表示当前选定值已被自动保存并退回到设置菜单。

注意：模拟舵机只能选择 50Hz，过高的频率有可能会损坏您的舵机，改变工作频率前请先查阅舵机的说明书，确保不要超过舵机所能承受的最大频率！

LED 颜色	参数含义
蓝灯常亮	50Hz（默认）
红灯常亮	100Hz
红蓝常亮	200Hz

9. 水平校准

在自动平衡模式下飞行时，陀螺仪通过计算自身的倾角来控制飞机的姿态，如果在安装时存在角度误差（事实上这种误差总是存在）就可能造成实际飞行姿态产生偏差，所以在安装完成后需要进行一次水平校准，对陀螺仪的安装倾角进行补偿，以确定正确的平飞姿态，校准只需进行一次即可，补偿值将被保存在陀螺仪内部一直生效；

校准前，先将飞机放在水平地面上，使机头稍微上仰，这是因为一般情况下飞机平飞时都需要一定的俯仰角来维持足够的升力，并不是绝对的水平，所以在校准时也应该适当抬起飞机的机头，这样在实际飞行中才不会造成俯冲；然后进入设置菜单，当红蓝灯闪 9 次时短按一次按钮开始水平校准，校准期间蓝灯会

闪烁若干秒，期间不要移动飞机，保持静止直至校准完成，校准完成后将自动返回到设置菜单。

10. 垂直校准

相同道理，如果您要使用自动吊机模式，也要进行一次垂直校准，方法与水平校准类似。唯一不同是校准前，要将飞机提起来，使其与地面保持垂直，就像吊机悬停时的姿态，而不是水平放置在地面；

在设置菜单中，当红蓝灯闪 10 次时短按一次按钮开始垂直校准，校准期间蓝灯会闪烁若干秒，期间不要移动飞机，保持静止直至校准完成，校准完成后将自动返回到设置菜单。

11. 远程总感度通道

设置菜单第 11 项用于关闭或开启远程总感度功能，这个设定只在 PPM、SBUS 或 CRSF 串行接收机模式下有效，出厂默认远程总感度是功能是关闭的，如果您要使用该功能，需在这里指定相应的通道号。

(第 8、9、10 通道为固件 V2.0 新增选项)

LED 颜色	参数含义
蓝灯常亮	关闭 (默认)
红灯常亮	第 6 通道
红蓝常亮	第 7 通道
蓝灯闪烁	第 8 通道
红灯闪烁	第 9 通道
红蓝闪烁	第 10 通道

* 恢复出厂设置

将陀螺仪的所有参数恢复到出厂默认状态。按住按钮的同时接通陀螺仪的电源，当看到红蓝灯开始闪烁时松开按钮即可进入恢复出厂设置程式 (需要按住约 4 秒以上)，进入后蓝灯闪烁，再次按下按钮不动大约 2 秒，当看到蓝灯快速闪烁时松开按钮，陀螺仪的所有参数都被恢复到出厂默认状态，重置后陀螺仪将重新开始初始化并进入待机状态。

* 加速度计校准

A3 EVO 在出厂时已经对加速度计进行过校准，一般情况下您不需要再次校准。但是，如果遇到以下几种情况，就需要对加速度计进行重新校准，以获得最好的特性，包括：使用过程中温度和气候变化比较大、陀螺仪遭受了严重的撞击、更换了传感器等。校准加速度计要先把陀螺仪从飞机上拆下来，在水平的桌面上进行。

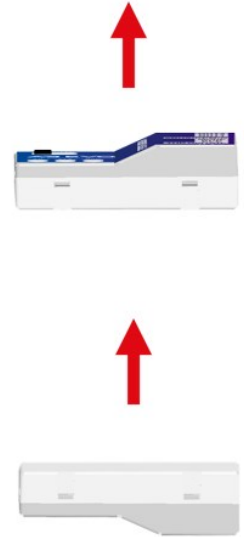
进入校准程式

按住按钮的同时接通陀螺仪电源，当看到红蓝灯同时亮起时松开按钮即可进入加速度计校准程式。

校准方法和步骤

A3 EVO 采用快速校准方案，只需要校准 Z 轴的正反 2 个方向，每个方向的校准大概需要 2 秒左右，期间蓝灯会闪烁，这段时间不要移动陀螺仪，直至校准完成后蓝灯亮起。

- ① 将陀螺仪正面朝上放在桌面上，并保持与桌面平行，短按一次按钮，校准开始，在蓝灯快闪的时候不要移动陀螺仪；
- ② 将陀螺仪正面朝下放在桌面上，并保持与桌面平行，短按一次按钮，校准开始，在蓝灯快闪的时候不要移动陀螺仪；
- ③ 当您完成以上两个步骤后，红蓝灯会慢闪一次代表加速度计校准完成及校准结果已被自动保存，接下来陀螺仪会重新初始化。



* 查看固件版本号

按住按钮的同时接通陀螺仪电源，一直按住按钮不放（约 10 秒以上），当看到红蓝灯开始快速闪烁时松开按钮，此时，蓝灯闪烁的次数代表主版本号，红灯闪烁的次数代表次版本号，比如，蓝灯闪烁 1 次后红灯闪烁 9 次，表示固件版本号为 V1.9，以此类推。显示完版本信息后，陀螺仪开始初始化。请注意，部分早期版本的陀螺仪可能无法显示版本号信息。

指示灯颜色

	开机蓝灯闪烁	开机初始化，保持飞机静止
	蓝灯常亮	普通增稳模式
	红灯常亮	自动平衡模式
	红蓝灯常亮	自动吊机模式
	LED 熄灭	陀螺仪关闭模式
	红灯慢闪	未检测到接收机信号
	蓝灯快闪	正在校准或调试
	红灯快闪	陀螺仪传感器读取故障

技术规格

主控制器:	32 位微处理器	内置传感器:	高精度 MEMS 六轴传感器
陀螺仪量程:	± 2000dps	加速度计量程:	± 4g
PWM:	800 - 2220uS, 中位 1500/1520uS, 频率 50Hz - 200Hz		
工作电压:	4.8V – 8.4V (最高支持 2S 锂电直接供电)		
工作温度:	-10℃ - 50℃		
外型尺寸:	43 × 27 × 14mm	重量:	10g (不含连接线)