Configurando o Taura

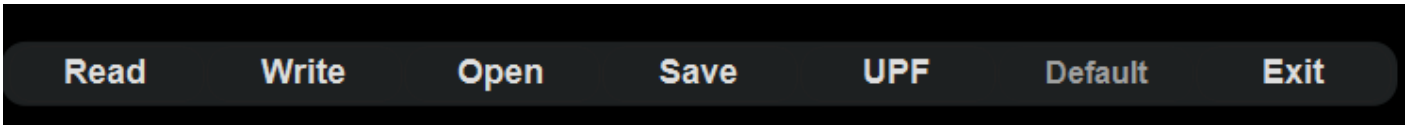
> Este guia resume os parâmetros ajustáveis no software do programador do servo Taura e como cada ajuste afeta o acionador.

Antes de começar

- Conecte o programador ao PC e, em seguida, ligue o servo ao cabo do programador.
- Ao plugar o servo, o software lê automaticamente os parâmetros atuais.

> O servo deve ser conectado com o cabo de sinal no mesmo sentido do LED do programador.

Botões e menus do software



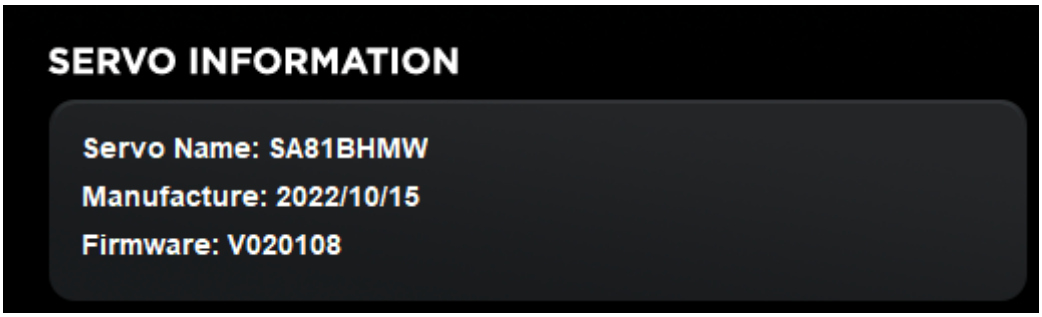
- **Read**
  - Lê os parâmetros atuais do servo e **preenche** a tela com os valores efetivamente gravados no dispositivo.
- **Write**
  - **Grava** no servo todas as alterações feitas na tela. Use após ajustar parâmetros.
- **Save**
  - **Salva** um arquivo com os parâmetros atualmente exibidos no software, para reutilizar em outras unidades ou versionar configurações.

> Coloque a extensão .svo no nome do arquivo para que funcione corretamente.

- **Open**
  - **Carrega** um perfil salvo previamente para a tela. Após abrir, clique em **Write** para aplicar esses valores ao servo conectado.
- **Default** / **Factory Default**
  - Não disponível
- **UPF / Firmware Update**

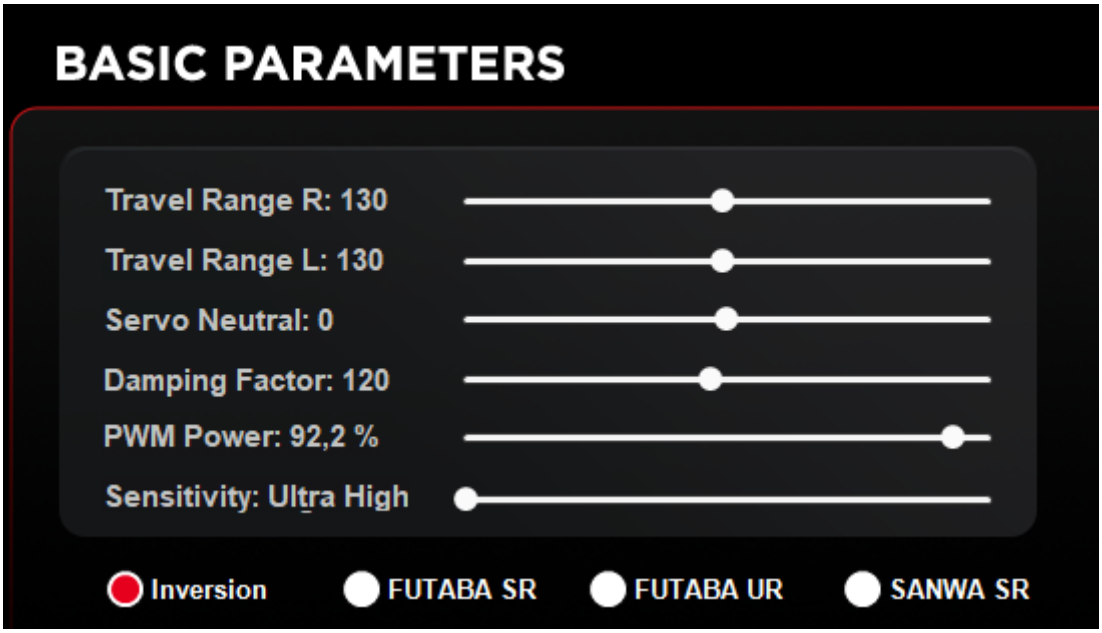
- Abre o utilitário de **atualização de firmware**. Escolha o **arquivo correto** para o seu modelo e para o **modo** desejado (Angular/Continuous).

> Não desconecte o servo durante o processo.



- **Model/Info** (varia conforme versão)
  Mostra **informações do servo**: modelo, fabricante e versão de firmware.

Parâmetros básicos



Travel Range (Ângulo de Percurso)

Define o **ângulos máximo e mínimo** do servo.

O valor mostrado é um **indicador** para ajuste relativo (não é um ângulo absoluto garantido para todos os modelos).

- Aumentar o valor amplia o ângulo; reduzir limita a rotação.

>

> 255 significa o limite máximo do servo, NÃO é o valor em graus do limite.

Servo Neutral (Ponto Neutro)

Ajusta o **centro** do servo (posição quando o sinal é neutro).

PWM Power (Potência PWM)

Controla a **o torque e velocidade** do servo.

> Lembre-se que quanto maior esse valor maior é o consumo de corrente elétrica do servo.

Damping Factor (Fator de Amortecimento)

Define o **amortecimento** do controle interno. Amortecimento mais alto ajuda a reduzir oscilações após chegar ao alvo; muito alto pode deixar respostas mais lentas.

Sensitivity / Dead Band (Sensibilidade / Faixa Morta)

Ajusta a **faixa morta** do erro de posição. É dividido nos seguintes níveis:

- Low
- Medium
- High
- Ultra High

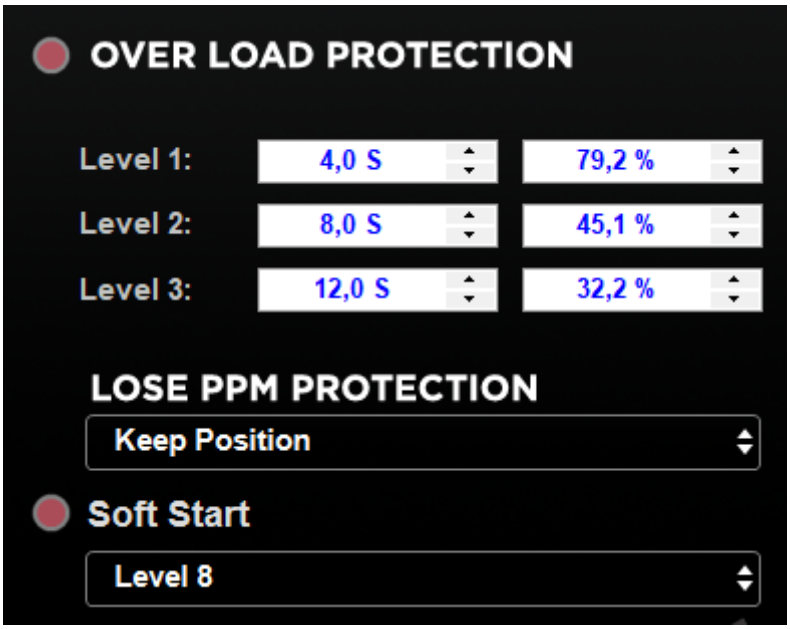
Modos de protocolo/alta velocidade

- FUTABA SR
- SANWA SR
- FUTABA UR

> Os modos acima não são suportados pelo servo Taura.

- *Inversion*
  - Define o **sentido de rotação** (normal/invertido). Use para adequar o sentido ao seu mecanismo sem precisar reverter no Control Hub.

Proteções



Signal Loss Protect (Perda de Sinal)

Configura o comportamento em **perda de sinal**:

- Manter posição;
- Ir a posição neutra (1500us);
- Desabilitar força.

Over Load Protect (Proteção contra Sobrecarga)

Ao habilitar, você pode definir **três níveis** (Level 1/2/3), cada um com:

- **Tempo de disparo** (quando a proteção entra após detectar carga excessiva).
- **Potência de saída** permitida **após** o disparo (quanto o servo “alivia”).

> Em geral, o controle à esquerda ajusta o tempo até acionar; à direita ajusta a potência/força restante após a proteção. Isso reduz aquecimento e dano quando o servo fica travado.

Soft Start (Partida Suave)

Faz o servo **iniciar suavemente** após energizar: ao ligar, ele vai **devagar** para a posição correspondente ao sinal atual, reduzindo trancos no sistema.

- É dividido em 11 níveis.

> Quanto maior o nível, mais rapidamente ele chega a posição inicial após a energização.

> Esse controle é independente do PWM Power.

Modo contínuo



PWM Power

Define a velocidade e torque do servo no modo contínuo.

> Use valores acima de 10,2%.

ProPTL

Configura o tempo até a proteção de bloqueio ser ativada e o servo parar.

Inversion

Define o sentido de giro do servo.

Revisão #5
Criado 17 outubro 2025 12:28:32 por Enzo
Atualizado 13 novembro 2025 14:42:22 por João Vitor Loeblein