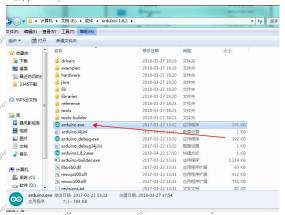
MagicMalker 小鲁班 刷固件教程

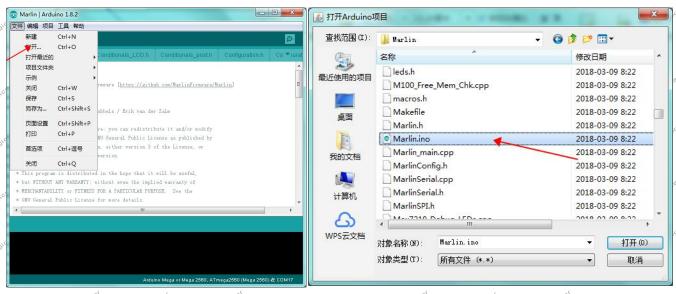
下载刷机软件 arduino (用群里提供的 1.82 版本) 和固件包 用数据线连接主板和电脑。(不需要接电源)

运行 arduino1.8.2

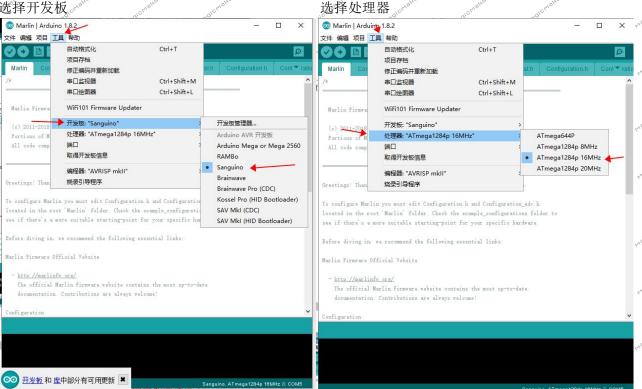


打开固件

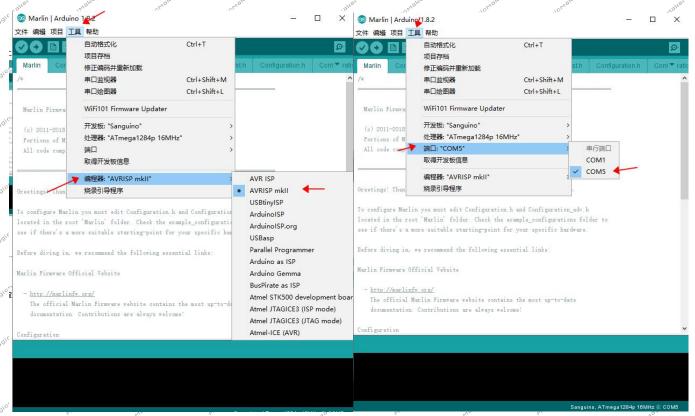
打开 marlin 文件夹里的 marlin.ino



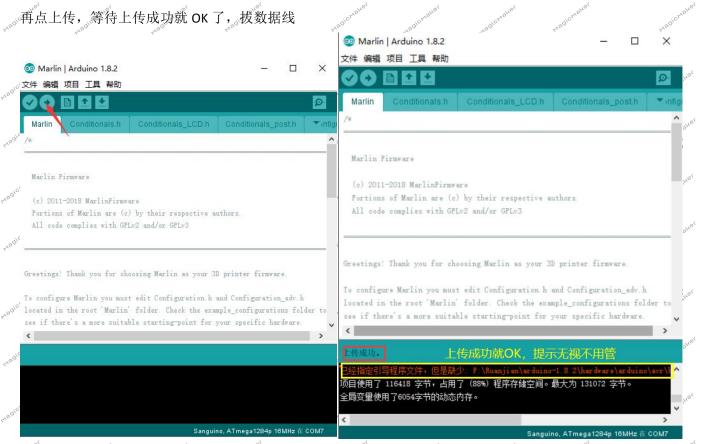




选择编辑器



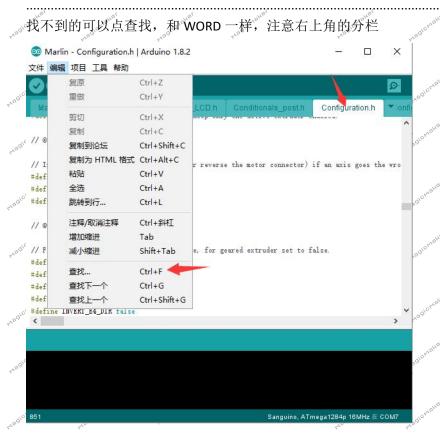
选择端口(不知道是哪一个,就把板子拔了,看哪个没了就是哪个,如果没出现,就是没装驱动,自行下载驱动安泰。



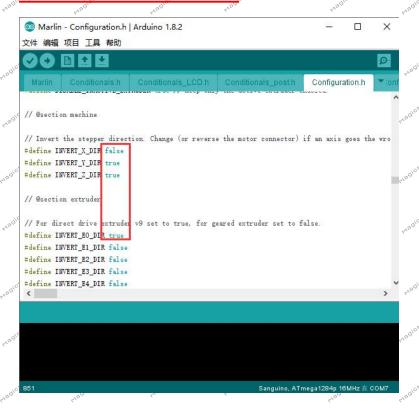
如果上面步骤都没问题,依然上传失败,不拔数据线重启电脑再试

刷完后打印测试,没异常不用看后面的内容了

修改 电机方向

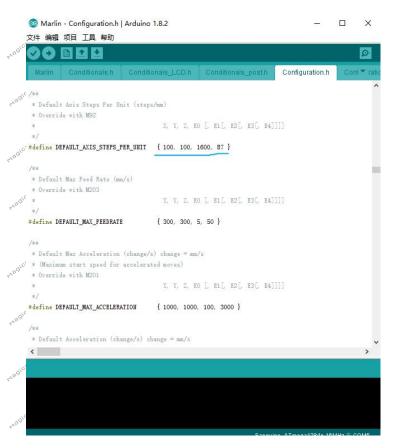


改电机运转方向 把false 改成 true 或把 true 改成 false,电机方向就改变了



校正尺寸 调整脉冲

修改脉冲(校正打印户寸)(调整挤出)



#define DEFAULT AXIS STEPS PER UNIT { 100, 100, 1600, 87 }

XÝZE 脉冲分别为 100° 100 ~1600 87

要校正尺,可以打印一个 50*50mm 正方形(模型越大矫正越精确,小点省科)

如果量出来为 49mm*50.5mm。**(不能测量第一层,第一层会和平台挤压,测出来不准)

说明 X 少了 1mm, Y 多了 0.5mm, 就需要调整脉冲矫正

公式为 最终脉冲/理论脉冲=最终尺寸/理论脉冲打印的尺寸 (看不懂请参考例题)

X/100=50/49 Y/100=50/50,5 X=102.04 Y≠99.01

那么『脉冲就该改成

#define DEFAULT AXIS STEPS PER UNIT { 102.04, 99.01 / 1600 , 87 }

Z 轴同學®

以此类推、够详细了,看不懂请不要问我,问数学老师

É轴的话觉得挤出多了就调小点,少了就调大点,调到差不多合适就行了,打护一个实心的模型,填充的线没溢出也没空隙,就表示挠出合适了,一般预设就好不需要调。