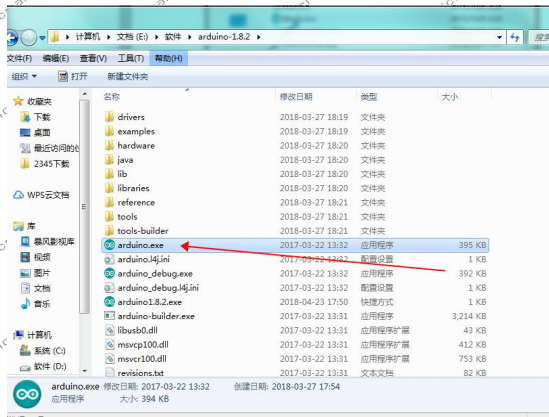
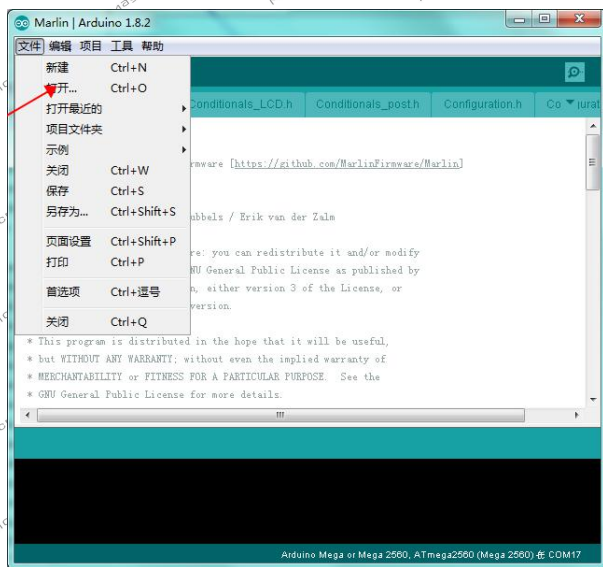


MagicMaker 黑骑士刷固件教程

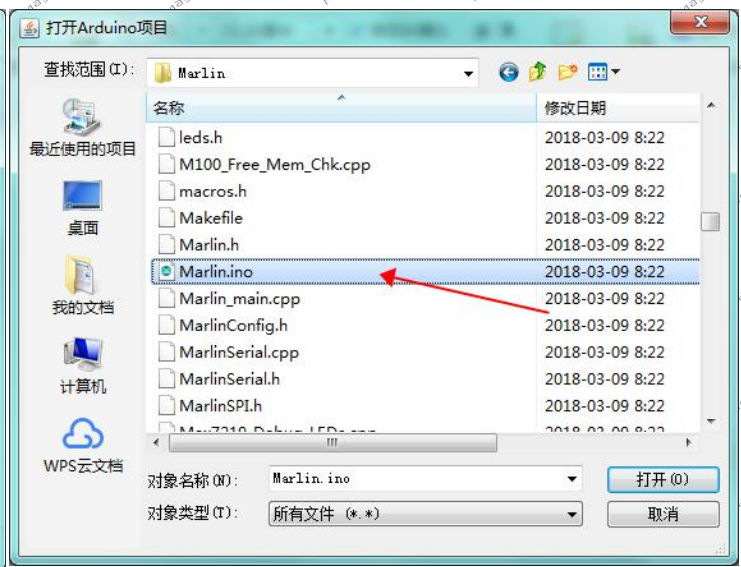
下载刷机软件 arduino 和固件包，用数据线连接主板和电脑
运行 arduino1.8.2



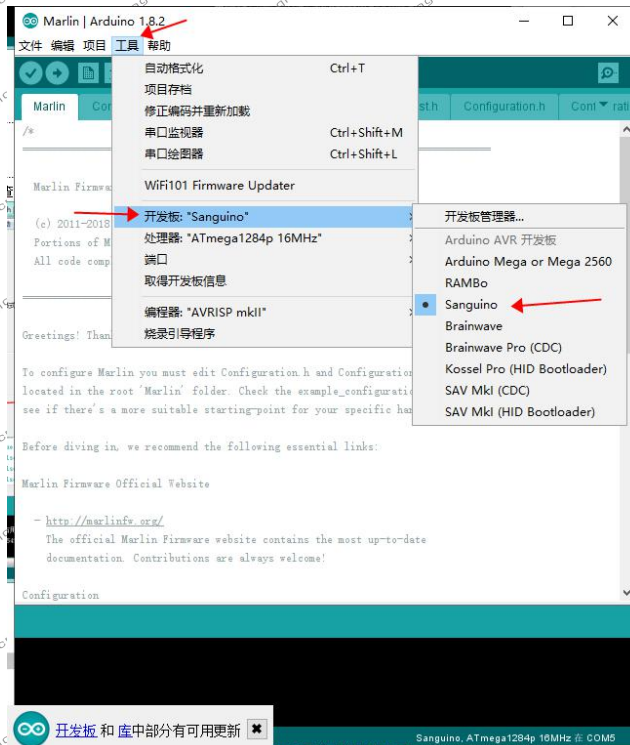
打开固件



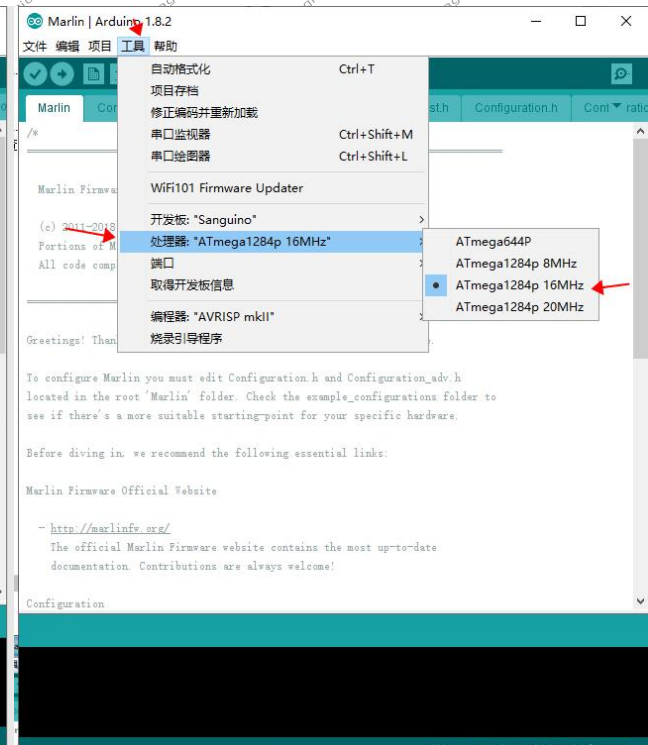
打开 marlin 文件夹里的 marlin.ino



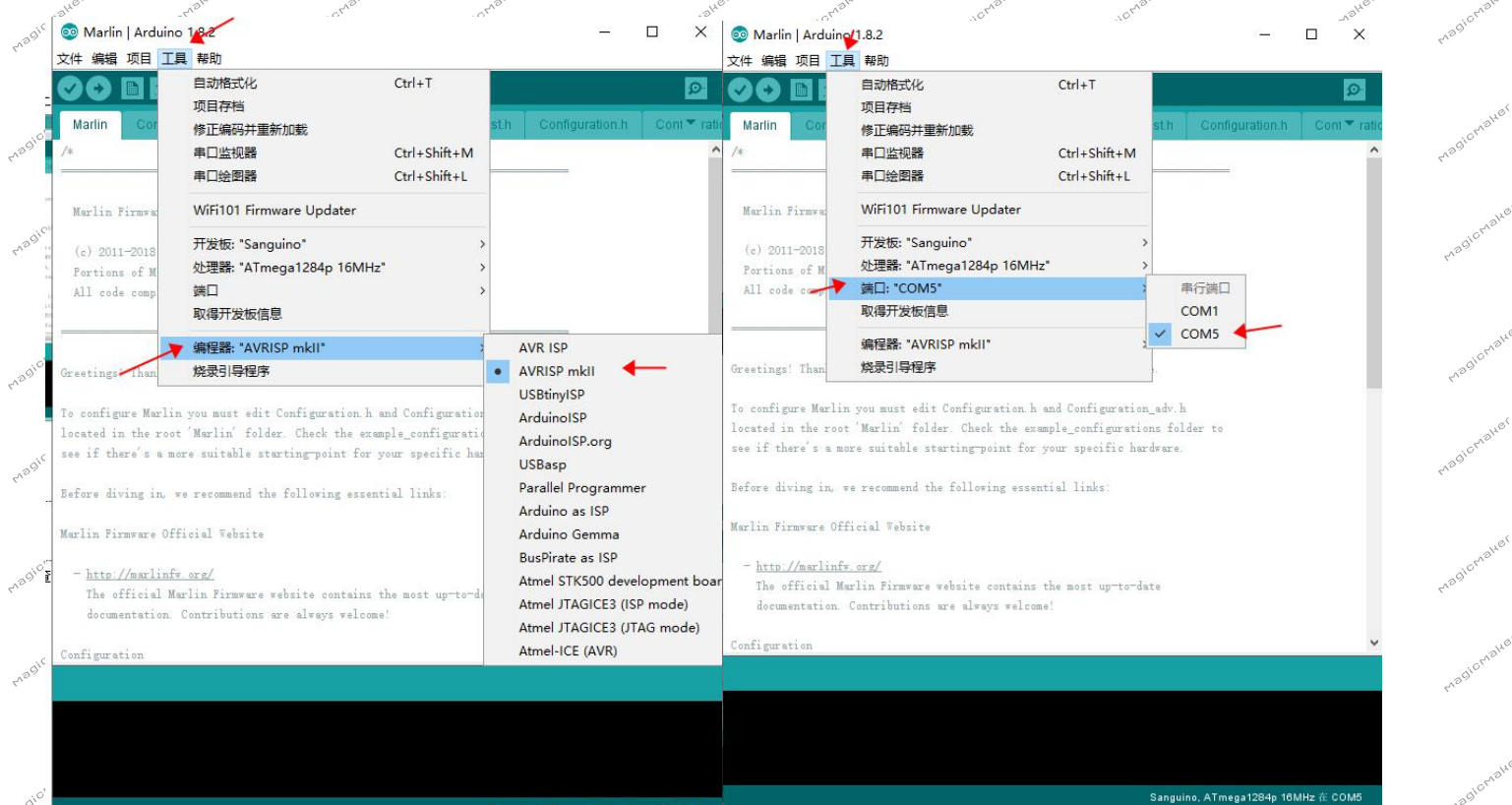
选择开发板



选择处理器

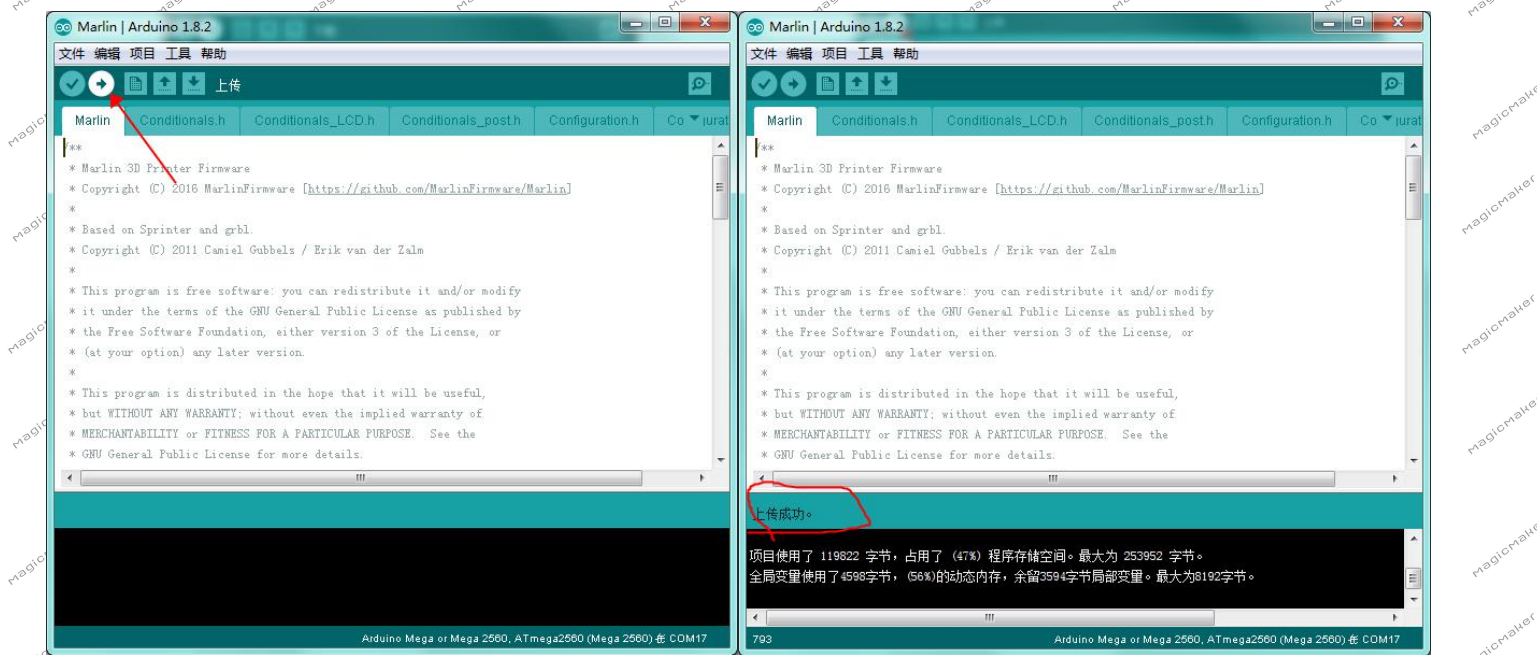


选择编辑器



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，自行下载驱动安装）

再点上传，等待上传成功就 OK 了，拔数据线



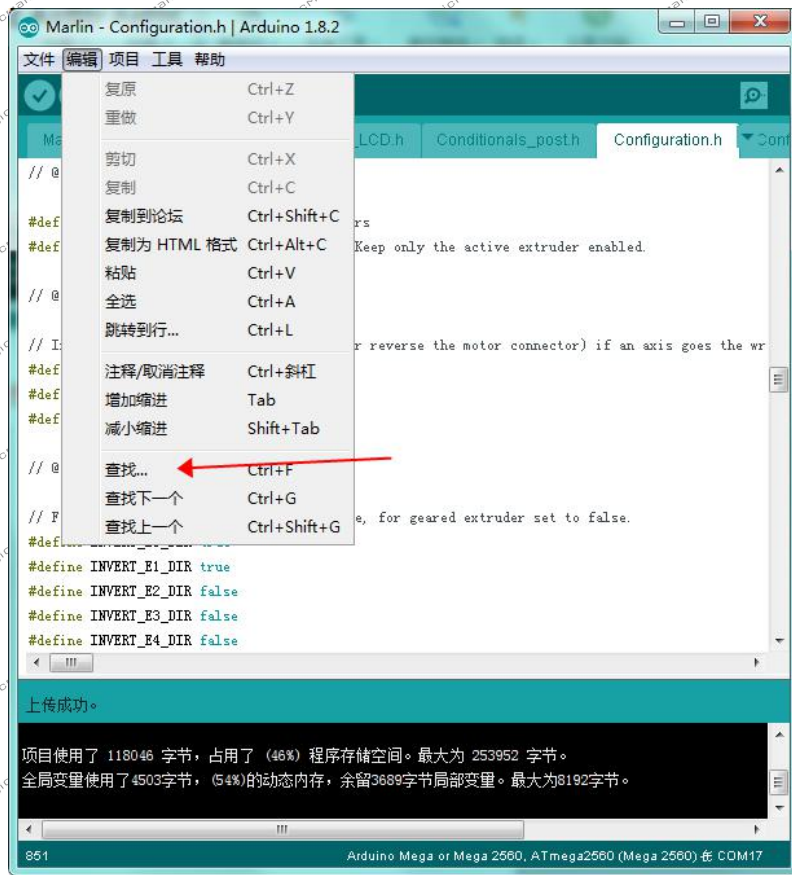
修改

电机方向

脉冲

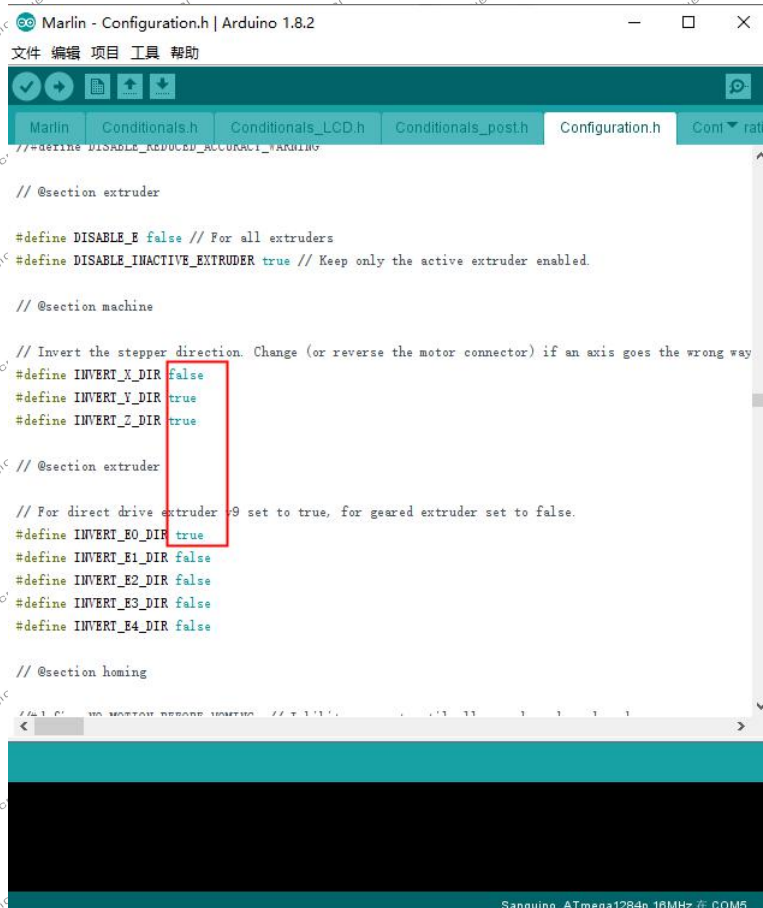
加速度

找不到的可以点查找，和 WORD 一样，注意右上角的分栏

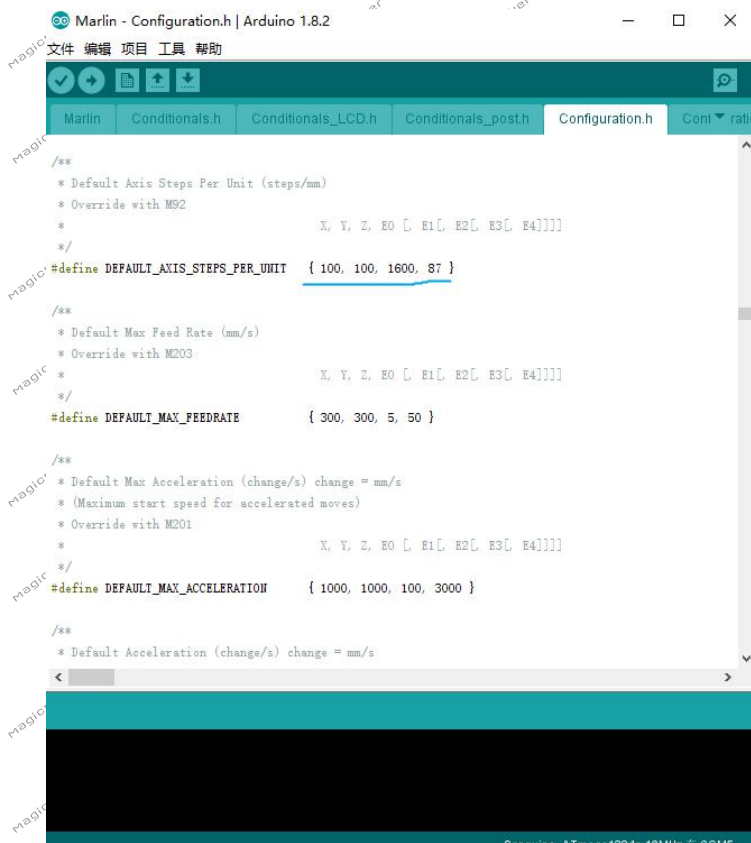


改电机运转方向

把 false 改成 true 或把 true 改成 false，电机方向就改变了



修改脉冲（校正打印尺寸）（调整挤出）



#define DEFAULT_AXIS_STEPS_PER_UNIT { 100,100,1100,152 }

XYZE 脉冲分别为 100 100 1100 152

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

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, 1100, 152 }

Z 轴同理

以此类推，够详细了，看不懂请不要问我，问数学老师

E 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，具体怎么分辨群里其他资料有讲，自行查阅

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