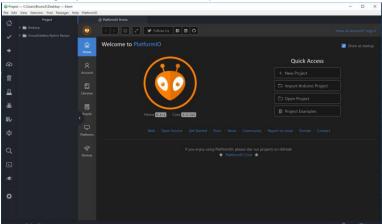
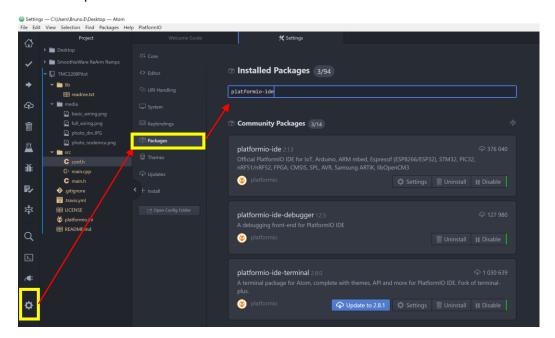
## **Tuto Installation TMC2208Pilot Arduino**

Télécharger puis installer Atom <a href="https://atom.io/">https://atom.io/</a>



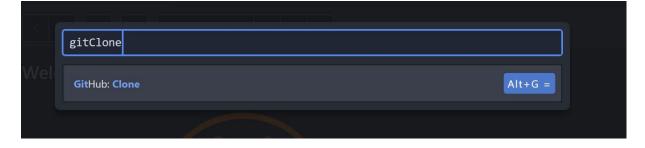
Aller dans Atom Settings puis package et installer les packages :

- Platformio-ide
- Gitplus



Une fois les package ci-dessus installer fait SHIFT+CTRL+P

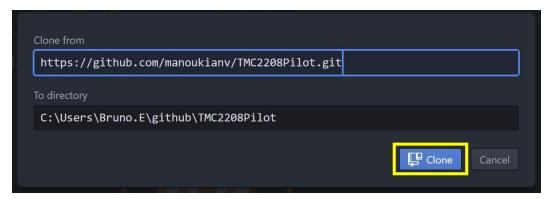
La fenêtre ci-dessous s'ouvre entrée "gitclone" puis entréé



Aller sur le Github TMC2208Pilot puis copier le lien à l'aide du bouton ci-dessous



Retourner dans Atom puis coller le lien dans la fenêtre ci-dessous, puis clic sur



Le Github et cloné !! Il apparait à présent dans la colonne Project

• Dérouler src et accédez à conf.h commencé à paramétrer vos TMC2208

Une fois les réglages terminer vous pourrez televerser à l'aide du bouton

- Clic sur Save and Build pour lancer la compilation et le televersement.
- Pour afficher la barre latérale gauche vous devez aller dans "View/Toggle Tool Bar"

```
◎ conf.h — C:\Users\Bruno.E\github\TMC2208Pilot — Atom
                         Project
                                                                   C conf.h
         > 🛅 Desktop
      > Image: SmoothieWare ReArm Ramps 22
                                                                                                                                             Save and build Build Without Saving

▼ ☐ TMC2208Pilot

            PiatformIO: Upload Alt+Cmd+U
                 III readme.txt
 4
            v 🛅 media
                  full_wiring.png
  IPAddress apIP(192, 168, 10, 1); // Defining a static IP address: AP mode is 192,168.4.1 const char *ssid = "IMC2208Pilot"; // Acces Point Name const char *password = "17031989"; // Acces Point password (min 8 char, if wrong, start is
  点

✓ image src

 菲
 艮
               T .travis.yml
 岀
               III LICENSE
               opplatformio.ini
                                                         #define TMC 1 TX PIN 1
 Q
                                                          #define TMC 2 TX PIN 15
 2
 æ
  *
```

```
Compiling .pioenvs\nodemcuv2\FrameworkArduino\WMath.cpp.o
\label{lem:compiling:pioenvs\nodemcuv2\FrameworkArduino\abi.cpp.o} Compiling .pioenvs\nodemcuv2\FrameworkArduino\base64.cpp.o
Compiling .pioenvs\nodemcuv2\FrameworkArduino\cbuf.cpp.o
```

[SUCCESS] Took 51.30 seconds

## Nota:

L'arduino doit être démarré après votre imprimante il est donc conseillez de l'alimenter par des broche 5v et Gnd Disponible sur votre carte mère

Une fois votre Arduino démarré allé dans la barre superieur à PlatformelO/Serial Monitor:

## Baudrate: 57600

Dans le terminal vous pourez entrer les commandes getConf / getMon / startMon / StopMon

- getConf = Visualiser la configuration
- getMon = Voir les valeurs (monitoring) des Drivers → (D'abord faire un startMon)
- **startMon** = Lancer le monitoring des valeurs des Drivers
- **stopMon** = Stoper le monitoring des valeurs des Drivers

Vous pouvez également configurer un Switch (Smoothieware uniquement) avec ERROR PIN et CHECK PIN afin de ne pas pouvoir demarrer ou mettre en pause si l'arduino detecte une erreur de configuration des drivers le bout de code est disponible dans la section WIKI