

DELTATRON

UPUTE ZA KORIŠTENJE

SADRŽAJ

1. UVOD.....	1
2. INSTALACIJA SOFTVERA.....	3
2.1. ARDUINO IDE.....	3
2.2. REPETIER-HOST.....	7
2.3. SLIC3R.....	11
3. POKRETANJE I KALIBRACIJA PRINTERA.....	14
3.1. KONTROLA 3D PRINTERA.....	14
3.2. PRVO POKRETANJE 3D PRINTERA.....	17
3.3. KALIBRACIJA 3D PRINTERA.....	20



Ove Upute licencirane su pod [Creative Commons Attribution-ShareAlike 4.0 International License](#), 2016 Mikrotron d.o.o.

1. Uvod

Napomena:

Ukoliko imate problem koji nije obrađen u sklopu ovih Uputa, pokušajte rješenje pronaći na internetu, najčešći problemi vrlo su dobro obrađeni i brzo je moguće naći i riješiti problem. Naravno, uvijek nam se možete obratiti za pomoć putem email-a shop@diykits.eu, trudimo se čim prije detaljno odgovoriti na sve tehničke upite.

Nakon što ste sastavili 3D printer, potrebno je izvršiti instalaciju potrebnog softvera na računalo, upload firmware-a i osnovnu kalibraciju printera – svi ovi koraci potkriveni su u ovim uputama, uključujući i dodatne informacije potrebne za osnovno korištenje instaliranog softvera i rješavanje problema (troubleshooting). Sav softver na kojem se baziraju upute besplatan je za korištenje, a ukoliko postoje alternative, navedene su u sklopu pojedinog poglavlja.

2 1. Uvod

Sve datoteke koje će Vam biti potrebne nalaze se na Deltatronovom *Github* repozitoriju na adresi <https://github.com/mikrotron-zg/deltatron>, gdje možete preuzeti .zip datoteku i raspakirati je. U repozitoriju se nalazi:

- **Marlin** – u ovom direktoriju nalazi se firmware Deltatrona
- **conf** – konfiguracijske datoteke (npr. za Slic3r)
- **doc** – u ovom direktoriju nalazi se dokumentacija, kao što su npr. ove upute ili *Upute za sastavljanje*
- **model** – modeli svih 3D printanih dijelova Deltatrona

Ovaj repozitorij redovito održavamo i dodajemo u njega sve novosti, ispravke i izmjene, pa možete povremeno provjeriti ima li kakvih novosti.

The screenshot shows a GitHub repository page for 'mikrotron-zg / deltatron'. At the top, there are navigation links for Code, Issues (0), Pull requests (0), Projects (0), Wiki, Graphs, and Settings. The repository has 7 commits, 1 branch, 0 releases, and 2 contributors. The license is listed as GPL-3.0. Below the header, there are buttons for Create new file, Upload files, Find file, and Clone or download. A 'Clone with SSH' button is also present. The file list includes 'preksi' (Final version of Assembly Manual HR), 'Marlin' (Updates to configuration and support print plate), 'doc' (Final version of Assembly Manual HR), 'model' (Temporary fix for plate 04 (support)), 'README.md' (Readme changes), and 'license.txt' (Create license.txt). A commit for 'deltatron' is shown at the bottom, dated 23 days ago. The commit message is 'Deltatron is Kossel Mini RepRap 3D Printer variant by http://www.diykits.eu/ — Edit'. The commit details state: 'This repository includes all 3D printable parts; Marlin firmware ready for upload, and last but not least - assembly manual!'

2. INSTALACIJA SOFTVERA

2.1. ARDUINO IDE

Arduino IDE (Arduino Software) osnovni je softverski alat za pisanje koda i njegov upload na Arduino kompatibilne pločice - biti će nam potreban za izmjene u firmwatu-u Deltatrona, kao i za upload na pločicu.

Aplikaciju je moguće preuzeti na adresi <http://www.arduino.cc/en/Main/Software>, postoje verzije za Windows, Mac OS X i Linux, koje je sve moguće preuzeti na navedenoj adresi - preuzmite verziju za svoj operativni sustav i instalirajte je na računalo. Arduino IDE je open source softver i besplatan je za korištenje, ali prije preuzimanja pitati će Vas želite li donirati za razvoj - niste obavezni napraviti donaciju, možete kliknuti na 'Just download' i preuzeti instalacijsku datoteku (naravno, ukoliko želite, uvijek možete donirati nekoliko dolara).

Napomena:

U sklopu instalacije Arduino IDE-a na Windowsu, instaliraju se i driveri neophodni za prepoznavanje Arduino pločica, ukoliko priključite Deltatron putem USB kabela prije instalacije Arduino IDE-a, printer neće biti prepoznat - ni u kojem slučaju nemojte pokretati automatsku instalaciju drivera koju Vam nude Windowsi, odspojite printer i prvo instalirajte Arduino IDE.

Instalaciju izvršite sa uključenim svim opcijama (bez instaliranih USB drivera na Windows operativnom sustavu, nećete moći napraviti upload firmware-a). Ukoliko još niste, preuzmite zip datoteku s kompletним sadržajem Git-

hub repozitorija i raspakirajte je. Deltatron koristi jednu od verzija najčešće korištenog firmware-a na 3D printerima pod nazivom **Marlin**. Tako se zove i direktorij u kojem se nalazi Deltatronov firmware – otvorite ga i pronađite datoteku koja se zove *Marlin.ino* te ju otvorite u Arduino IDE-u ili direktno dvoklikom na datoteku.

```
Marlin | Arduino 1.6.13
File Edit Sketch Tools Help
[undo redo] [refresh] [exit]

Marlin BluerM.cpp BluerM.h Configuration.h ConfigurationStore.cpp ConfigurationStore.h Configuration_adv.h DIOMultiplexer.h LiquidCrystalRus.c

/* -l -Wl,-C++ -Wl,-fno-rtti */
/*
 * RepRap firmware based on Sprinter and grbl.
 * Copyright (c) 2011 Cemal Gubbel / Erik van der Zalm
 *
 * This program is free software: you can redistribute it and/or modify
 * it under the terms of the GNU General Public License as published by
 * the Free Software Foundation, either version 3 of the License, or
 * (at your option) any later version.
 *
 * This program is distributed in the hope that it will be useful,
 * but WITHOUT ANY WARRANTY; without even the implied warranty of
 * MERCHANTABILITY or FITNESS FOR A PARTICULAR PURPOSE. See the
 * GNU General Public License for more details.
 *
 * You should have received a copy of the GNU General Public License
 * along with this program. If not, see <http://www.gnu.org/licenses/>.
 */

/*
 * This firmware is a mashup between Sprinter and grbl.
 * (https://github.com/Elsten/Sprinter)
 * (https://github.com/grbl/grbl/tree/master)
 *
 * It has preliminary support for Matthew Roberts advance algorithm
 * http://reprap.org/circumference/reprap-dev/2011-May/003323.html
 */

/*
 * All the implementation is done in .cpp files to get better compatibility with avr-gcc without the Arduino IDE */
/* Use this file to help the Arduino IDE find which Arduino libraries are needed and to keep documentation on GCode */

#include "Configuration.h"
#include "pins.h"
```

```
 Martin - Configuration.h | Arduino 1.6.13
File Edit Sketch Tools Help

M Arduino.h Board.h Configuration.h Configuration_adv.h Configuration_Short.h Configuration_Auto.h DODGMatters.h LiquidCrystalRtc.h

#defines CONFIGURATION_H
#define CONFIGURATION_R

#include "Boards.h"

// This configuration file contains the basic settings.
// Advanced settings can be found in Configuration_adv.h
// BASIC SETTINGS: select your board type, temperature sensor type, axis scaling, and endstop configuration

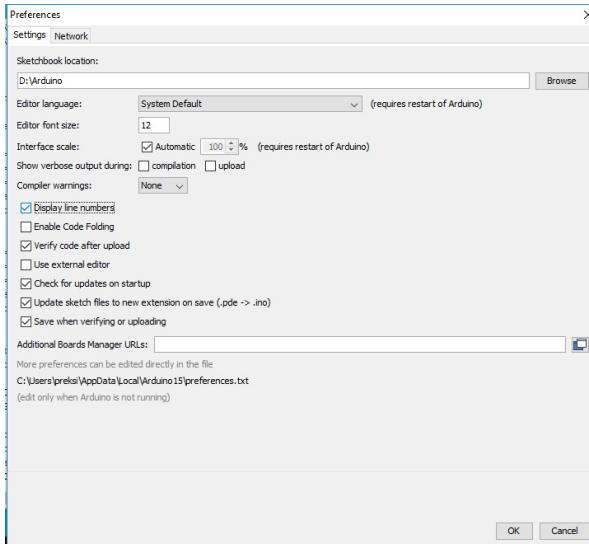
//=====
//===== DELTA Printer =====
//===== SCARA Printer =====
// For a Delta printer replace the configuration files with the files in the
// example_configurations/delta directory.
//
// For a SCARA printer replace the configuration files with the files in the
// example_configurations/SCARA directory.
//
// User-specified version info of this build to display in [Frontend, etc] terminal window during
// startup. Implementing this as an info by Prof Brano to let the user know if any changes made to this
// build since the user has been last successfuly updated by the firmware
#define STRING_VERSION_CONFIG_B_DATE "  TIME" // build date and time
#define STRING_CONFIG_H_AUTHOR "(Mikrotion, Deltatron)" // Who made the changes.

// SERIAL_PORT selects which serial port should be used for communication with the host.
// This allow the connection of wireless adapters (for instance to non-default port pins.
// Serial port 0 is still used by the Arduino bootloader regardless of this setting.
#define SERIAL_PORT 0

<
```

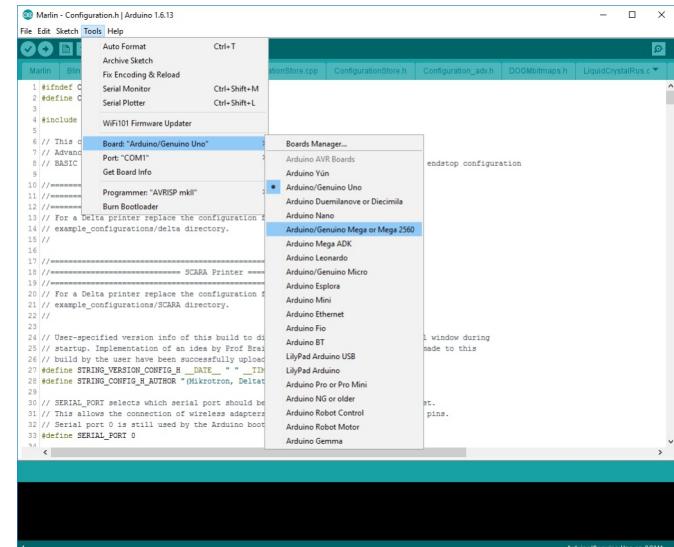
Deltatron - upute za korištenje v.1.0

Kako biste lakše pratili upute, prije nego nastavite s radom u Arduino IDE-u, potrebno je da uključite prikaz broja redaka – na meniju aplikacije izaberite *File->Preferences* i pod tabom *Settings* stavite kvačicu uz stavku *Display line numbers*.

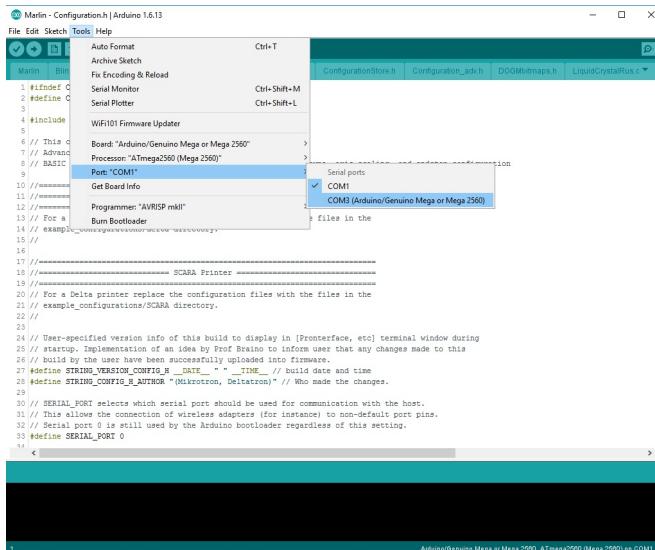


Sada je potrebno isprobati radi li upload firmware-a pa priključite Deltatron USB kabelom na računalo (nije potrebno uključiti Deltatron u struju, za potrebe uploada fir-

mware-a dovoljno je napajanje putem priključenog USB kabела). Primjetite da u donjem desnom kutu prozora Arduino IDE-a piše "Arduino/Genuino UNO on COM1". Ovo je pretpostavljena vrijednost kod prvog pokretanja programa koju ćete morati promijeniti pošto je Deltatron baziran na pločici Arduino MEGA 2560. Na meniju izaberite *Tools->Board*: "Arduino/Genuino UNO" i iz podmenija izaberite **Arduino/Genuino Mega or Mega 2560**. Zatim na meniju

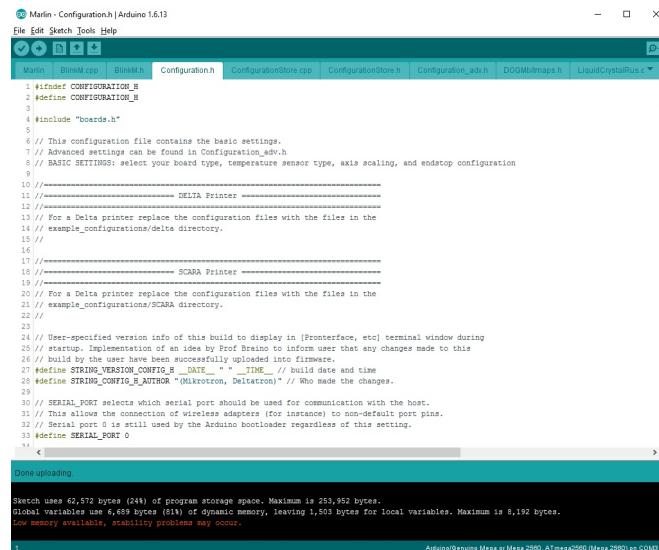


Tools->Port:"COM1" iz podmenija izaberite port uz koji piše Arduino/Genuino Mega or Mega 2560 (ime porta ne mora odgovarati onome sa slike, operativni sustav dodjeljuje ime kao što je COM5 itsl. prilikom priključenja uređaja na USB ulaz).



Upload firmware-a pokreće se klikom na ikonu sa strelicom usmjerenom nadesno, izborom stavke s menija Sketch->Upload ili kombinacijom ***Ctrl+U*** na tipkovnici. Na

statusnoj traci će se pojaviti natpisi *Compiling*, pa *Uploading* i na kraju *Done uploading*. Ukoliko se pojavi zadnji natpis, znači da ste uspješno uploadali firmware na Deltatron, u suprotnom će na statusnoj traci i u prozoru ispod nje biti ispisane poruke o grešci – kopiranje sadržaja ovog



prozora u Google najčešće će Vam dati rješenje problema, uglavnom se radi o nekompatibilnoj verziji neke od Ardu-

ino biblioteka što se lako može riješiti. Primjetite da će i slučaju uspješnog uploada u ovom prozoru biti ispisana poruka "*Low memory available, stability problems may occur.*" - ovo samo znači da delta printeri zbog svoje kompleksnosti rade blizu ruba mogućnosti ovog mikrokontrolera, ali ne morate se brinuti zbog toga jer, bez obzira na ovu poruku, svi delta 3D printeri pouzdano rade.

Sada je došao i trenutak da pokrenete Deltatron, za što će Vam biti potreban neki od programa za kontrolu 3D printerja. U ovim uputama objasniti ćemo osnove rada s programom *Repetier Host*, ali moguće je korištenje i bilo kojeg drugog programa iste namjene, kao što je *Cura* ili *Printrun*.

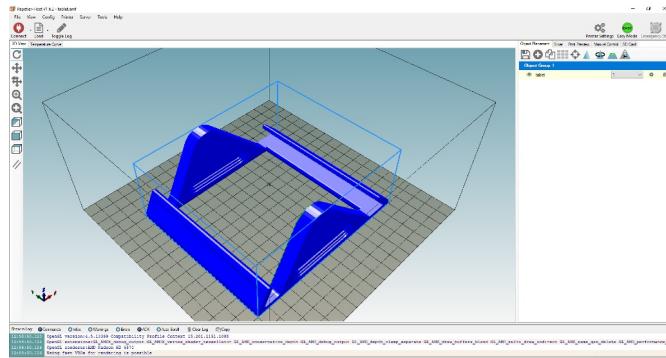
2.2. REPETIER-HOST

Za upravljanje i ispis na 3D printeru koriste se posebni programi (tzv. *host*), u ovome poglavlju opisati ćemo korištenje programa **Repetier-Host**, jednog od najboljih besplatnih programa ove vrste. Program možete preuzeti na adresi <https://www.repetier.com/download-now/>.

Instalirajte preuzeti program na svoje računalo s opcijama koje su uključene po *defaultu* (na taj način instalirati ćete dva najpopularnija *slicera* kao i "server" komponentu koja omogućuje 3D printanje bez potrebe za pokretanjem glavnog programa), pričekajte da instalacijska procedura preuzme s interneta dodatne komponente i završi instalaciju glavnog programa i servera. Na kraju instalacije, uko-

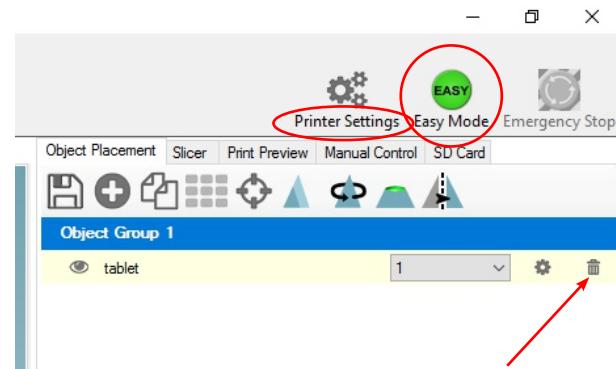
liko ste ostavili uključenu instalaciju serverske komponente, otvoriti će se u Vašem internet pregledniku web stranica za upravljanje serverom. Ovaj server pokrenut je lokalno na Vašem računalu i nalazi se na adresi <http://localhost:3344/#/dashboard>, možete ga dodati kao bookmark kako bi kasnije lakše došli do ove stranice, ali za sada ju možete zatvoriti.

Nakon završetka instalacije pokrenite *Repetier-Host* i ukoliko je sve u redu, otvoriti će se prozor programa s učitanim modelom *tablet.amf*. Ovaj model možete za sada ukloniti klikom na ikonicu u obliku kante za smeće koja se nalazi uz ime modela u desnom panelu. Također, možete isključiti tzv. *Easy Mode* klikom na ikonu koja se nalazi



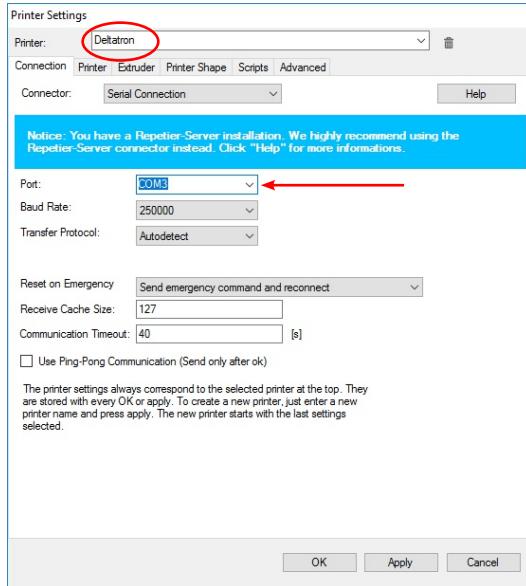
Deltatron - upute za korištenje v.1.0

krajnje desno na alatnoj traci (primjetite da su se pojavile dodatne ikone na alatnoj traci).



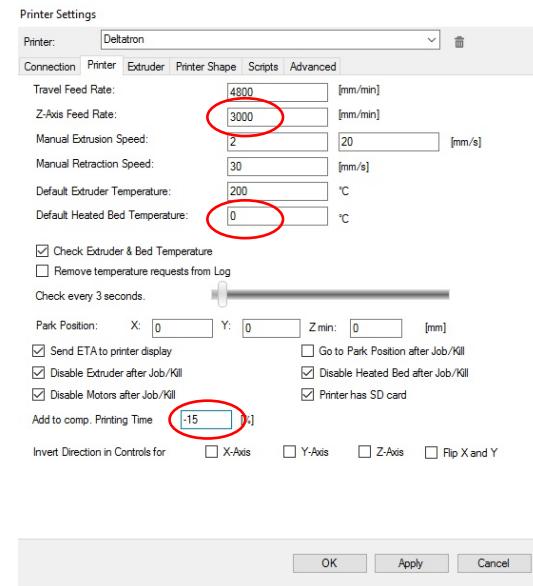
Prvi korak u korištenju 3D printera je da dodamo njegove postavke. Ukoliko Deltatron nije spojen USB kabelom na računalo, spojite ga prije nastavka, sam printer i dalje nije nužno uključiti na njegovom prekidaču, ali biti će potrebno za isprobavanje rada i kalibraciju printera pa ga možete već sada i uključiti. Kako bi dodali postavke za Deltatron, kliknite na ikonu *Printer Settings* na alatnoj traci (nalazi se odmah do ikone *Easy Mode*).

U prozoru koji se otvorio, postavke printer-a organizirane su u logične grupe, svaka u svom tab-u. Na vrhu se nalazi polje u koje možete upisati proizvoljno ime printer-a, ali možete ga ostaviti i na ponuđenom imenu *default*. Ukoliko ste instalirali i serversku komponentu *Repetier-Hosta*, prikazati će Vam se i napomena s preporukom korištenja serverskog konektora, ali za sada tu napomenu zanemarite.



Na prvom otvorenom tab-u *Connection*, potrebno je iz padajuće liste izabrati samo port na koji je printer priključen – to je onaj isti *COM* koji ste koristili iz *Arduino IDE-a* pa ga izaberite i ovdje. Sve ostale postavke ostavite na ponuđenim vrijednostima (ovo vrijedi i za preostale tabove, postavke koje se ne spominju, ostavite kakve jesu).

Prijedite na tab *Printer*, te upište slijedeće vrijednosti:



10 2.2. Repetier-Host

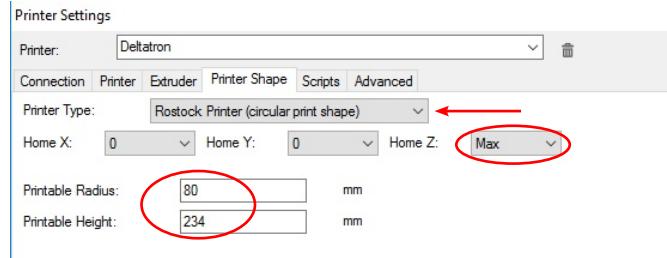
- Z-Axis Feed Rate: **3000**

- Default Heated Bed Temperature: **0**

- Add to comp. Printing Time: **-15**

Na tab-u *Extruder* ne morate ništa mijenjati ukoliko koristite osnovnu Deltatron konfiguraciju s 0.4/1.75 mm hotend-om. U slučaju da koristite neki drugi hotend (ili se u toku kalibracije pokaže potrebnim), promijenite vrijednost *Diameter* u skladu s korištenim hotend-om.

Na tab-u *Printer Shape* prvo pod stavkom *Printer Type* iz padajuće liste odaberite *Rostock Printer (circular printer shape)*. Nakon toga, biti će prikazane samo stavke relevantne za delta 3D printer, te upišite slijedeće vrijednosti:



Deltatron - upute za korištenje v.1.0

- Home X: **0**

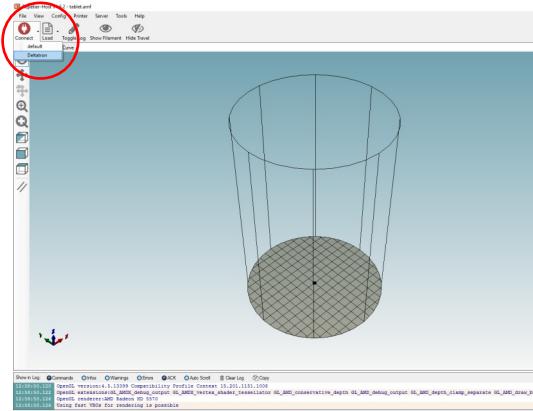
- Home Y: **0**

- Home Z: **Max**

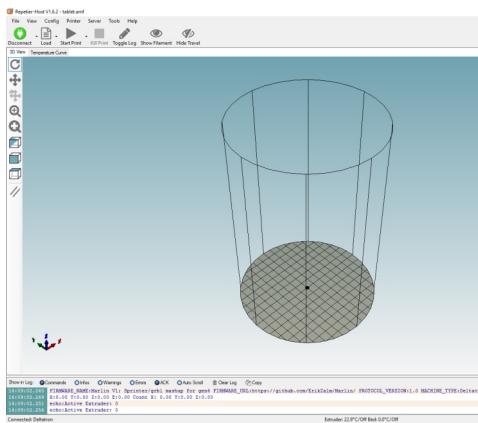
- Printable Radius: **80**

- Printable Height: **234**

Na ostalim tab-ovima (*Scripts* i *Advanced*) nemojte ništa mijenjati te klikom na OK spremite promjene. Sada se promjenio i prikaz područja printanja, a pod ikonom *Connect* na alatnoj traci dobili ste i Vaš printer (ukoliko ste ostavili ime *default*, onda je to jedina stavka) te sada kliknite



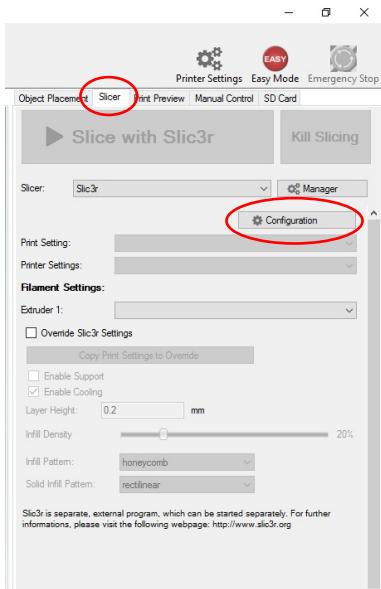
na ime printer-a i u donjem *Log* prozoru trebale bi biti ispisane postavke Deltatrona, a ikona *Connect* promjenila je boju u zeleno. Ukoliko se to nije dogodilo, pročitajte poruke u *Log* prozoru, one vrlo dobro opisuju zbog čega je točno došlo do greške – nakon što ispravite navedenu grešku, pokušajte ponovno spojiti printer.



Idući korak je prvo pokretanje i kalibracija Deltatrona, što će biti objašnjeno u 3. poglavlju, za sada je ostalo još učitati postavke u Slic3r, a pošto se ovaj postupak izvodi unutar Repetier-Hosta, biti će objašnjeno u idućem poglavlju.

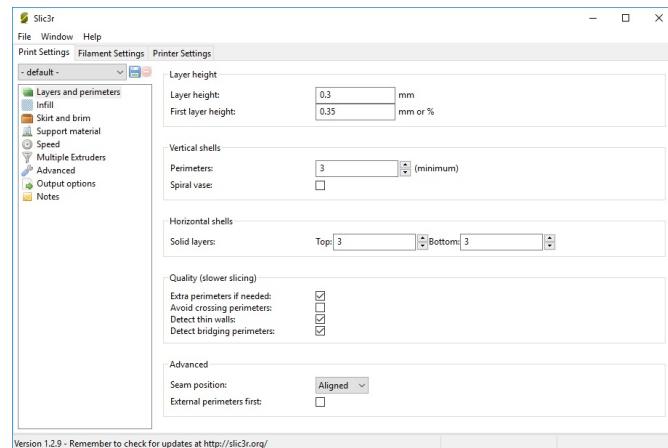
2.3. SLIC3R

Prije ispisa na 3D printeru, 3D modeli moraju biti obrađeni od strane posebnog programa, a ta vrsta programa naziva se *slicer*. U sklopu instalacije *Repetier-Hosta* instalirna su dva takva programa, *Slic3r* i *Cura engine*, a ukoliko ste izabrali dodatnu opciju instaliran je i *Skeinforge*. *Cura engine* zapravo je sastavni dio programa *Cura*, koji je pandan *Repetier-Hostu*, dok je *Slic3r* samostalni program u kojem je također moguće izvršiti pripremu modela za print kao i u *Repetier-Hostu*. *Slic3r* je preferirani *slicer* u *Repetier-Hostu* i mi ćemo ga opisati i koristiti u ovim uputama.

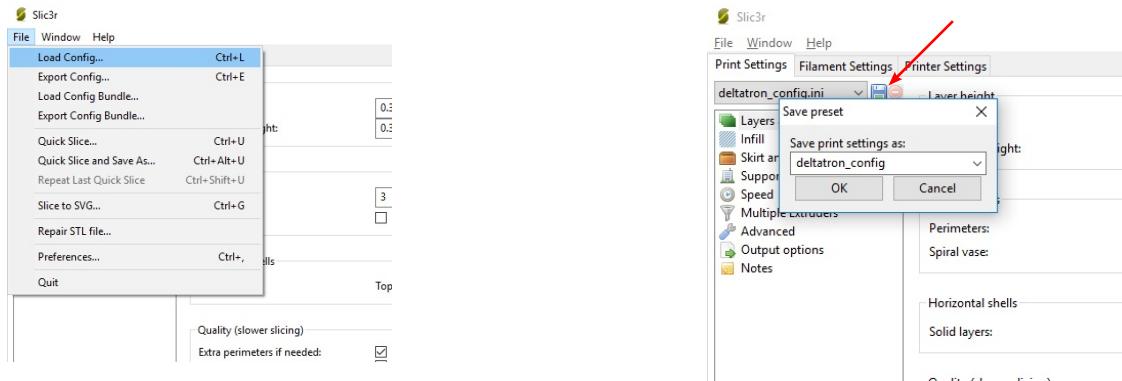


Ako u panelu na desnoj strani Repetier-Hosta izaberete tab *Slicer*, vidjet ćete da je *Slic3r* već odabran kao *defaultni slicer*. Kliknite na gumb *Configuration* i pokrenuti će se *Slic3r* (budite strpljivi, pokretanje traje nekoliko sekundi). Prilikom prvog pokretanja, *Slic3r* automatski pokreće svoj *Configuration Wizard*, ali mi ga nećemo koristiti pa ga ugasite klikom na *Cancel*.

Sada će pred Vama ostati otvoren konfiguracijski prozor *Slic3ra*, koji ima izuzetno veliku količinu opcija, ali mi ćemo postavke za Deltatron uvesti iz konfiguracijske datoteke (većina opcija u *Slic3ru* već je postavljena na najčešće korištene vrijednosti, a kasnije u ovim uputama opisati ćemo najbitnije opcije te kako njihove promjene utječu na rezultat 3D ispisa).



Na programskom meniju izaberite *File->Load Config...* ili pritisnite na tipkovnici kombinaciju *Ctrl+L* i otvoriti će se



standardni sistemski dijalog za izbor datoteke na disku. Pronađite direktorij u koji ste raspakirali sadržaj Deltatronovog Github reponitorija i iz poddirektorija *config* učitajte datoteku ***deltatron_config.ini***. Nakon što kliknete na *Open*, učitati će se postavke za Deltatron.

U padajućem izborniku, pisati će sada *deltatron_config.ini*, umjesto dosadašnjeg natpisa "- default -". Učitane postavke potrebno je spremiti klikom za Save ikonicu koja se nalazi odmah do padajuće liste i upisati ime spremljenih postavki u dijalušu koji će se pojaviti. *Slic3r* će ponuditi ime *deltatron_config*, ali dovoljno je da skratite ime na *deltatron*. Naravno, možete upisati bilo koje drugo ime koje Vam odgovara.

Ovo je potrebno ponoviti i na druga dva tab-a, *Filament Settings* i *Printer Settings*. Nazivi koje upisujete mogu biti isti na sva tri ova tab-a, pa ćemo mi u ovim uputama koristiti naziv *deltatron* za sve tri grupe postavki koje *Slic3r* sprema.

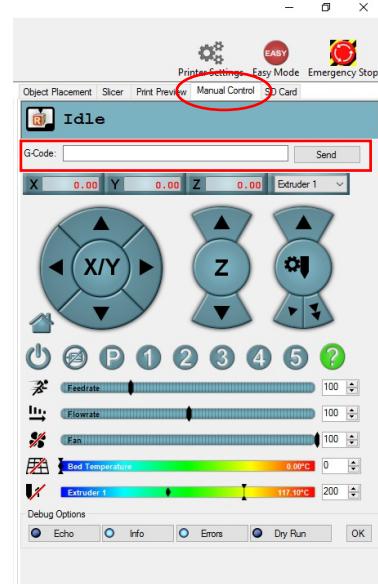
Na kraju možete ugasiti *Slic3r*, bilo putem menija *File->Quit* ili klikom na križić. Ako sada ponovno kliknete na *Configuration* u *Repetier-Hostu*, vidjeti ćete da je *Slic3r* ovaj put učitao postavke pod imenom koje ste izabrali.

3. POKRETANJE I KALIBRACIJA PRINTERA

3.1. KONTROLA 3D PRINTERA

Kako bi mogli uspješno pokrenuti i testirati Deltatron, potrebno se upoznati s osnovama kontrole 3D printer-a, kao i sa koordinatnim sustavom Deltatrona.

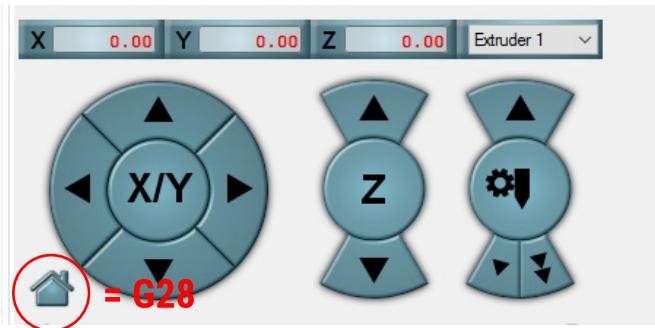
3D printer kontrolira se slanjem G-Coda s računalom na 3D printer – ovaj posao obavljaju tzv. *hostovi*, u našem slučaju to je *Repetier-Host*. Ukoliko u panelu s desne strane sučelja *Repetier-Hosta* izaberete tab *Manual Control*, dobiti ćete grafičko sučelje za upravljanje 3D printerom.



Primjetite da postoje kontrole za različite parametre 3D printer-a, kao i za pomicanje glave printer-a. Na samome vrhu nalazi se tekstualno polje naziva *G-Code* i do njega dugme *Send*. Ovo polje omogućuje nam direktni unos G-Coda i njegovo slanje 3D printeru – na ovaj način imamo punu kontrolu nad 3D printerom i nismo ograničeni samo na dio mogućnosti grafičkog sučelja.

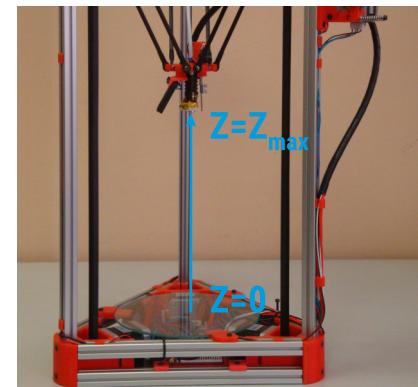
Što je zapravo **G-Code**? [Wikipedia](#) kaže da je to programski jezik za kontrolu strojeva upravljenih pomoću računala. Sam jezik puno je stariji od 3D printerera (nastao je na sveučilištu MIT sredinom 50-ih godina 20. stoljeća) i koristi se najčešće na CNC strojevima i strojevima za rezanje raznih materijala. Ime je dobio po tome što velika većina naredbi započinje slovom G, npr. 'G28' je naredba koja stroj dovodi u 'nulti' položaj, tzv. *home*. 3D printeri koriste ograničeni skup naredbi G-Coda, a pregled najčešće korištenih naredbi možete pronaći u *Dodatku A* ovih Uputa.

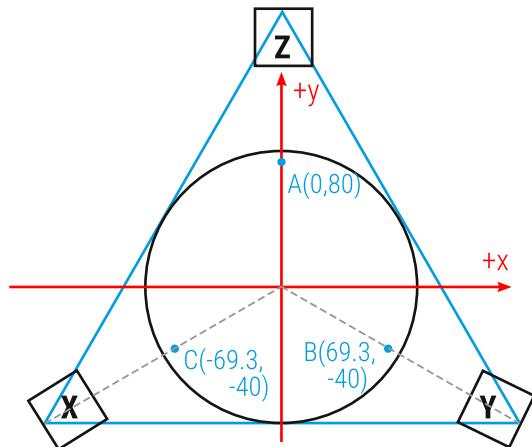
Na tabu *Manual Control* u *Repetier-Hostu* ispod polja za unos G-Coda ispisuju se koordinate trenutnog položaja glave printerera (označene su crvenom bojom prije dovođe-



nja glave u nulti položaj, pošto prije toga nije poznata pozicija glave), a ispod njih nalaze se tipke sa strelicama za pomicanje glave printerera u smjeru osi x, y i z, za kontrolu rada ekstruderu, kao i tipka u obliku kućice koja služi za dovođenje glave 3D printerera u nulti položaj, tj. ona printeru šalje prije spomenutu naredbu 'G28'.

Kako bi mogli koristiti ove tipke (ili sami unositi G-Code, što ćemo često i činiti), moramo definirati koordinatni sustav 3D printerera. Os z prilično je jednostavna, nula joj se nalazi u središtu podloge za printanje (u slučaju Deltatrona to je kružna staklena ploča), na samoj njezinoj površini, a pozitivan smjer je usmjeren vertikalno prema gore – kada je glava u nultom položaju, vrijednost z je maksimalna (vidi postavke printerera u poglavlju 2.2.).





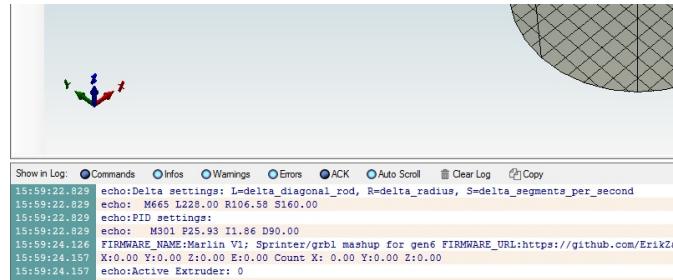
U Uputama za sastavljanje koristili smo označke motora – x, y i z uz napomenu da one nemaju veze sa stvarnim koordinatnim sustavom 3D printera. Sada ćemo iskoristiti te iste označke motora kako bi definirali osi x i y koordinatnog sustava 3D printera. Na slici su označeni motori te je prikazan koordinatni sustav printera. Sjedište osi nalazi se u sredini područja printanja, tj. u središtu trokuta definiranog vertikalnim nosačima Deltatrona. Pozitivan smjer osi y usmjeren je prema motoru Z, a pozitivan smjer osi x usmjeren je na desno kada gledamo tlocrt Deltatrona odozgo.

Na crtežu su označene i točke A, B i C koje će nam biti potrebne za testiranje printera, u zagradi se nalaze koordinate x i y, tj. zapis A(0, 80) znači da točka A ima koordinate x=0 i y=80. Mjerne jedinice koordinatnog sustava 3D printera su milimetri.

3.2. PRVO POKRETANJE 3D PRINTERA

Pri prvom pokretanju 3D printera potrebno je biti vrlo oprezan jer bilo koja greška prilikom sastavljanja printer-a ili spajanja elektronike može u ovome trenutku uzrokovati štetu. Budite spremni na čim bržu reakciju, tj. isključivanje printer-a jer time ćete umanjiti mogućnost nastanka štete. Dobra je praksa držati prst na prekidaču 3D printer-a kako bi mogli čim brže reagirati.

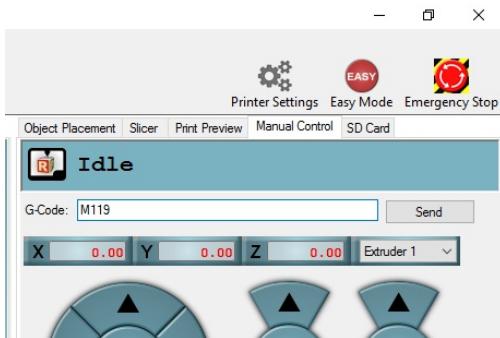
Prije nego pokrenemo Deltatron, potrebno je provjeriti rade li ispravno kritični dijelovi sustava – endstopovi i motori. Uključite Deltatron, spojite ga USB kabelom na računalo, pokrenite *Repetier-Host* i spojite se s printerom. Provjerite ispis log-a u dnu prozora (ukoliko nije uključen,



uključite prikaz log-a pritiskom na dugme *Toggle Log* na alatnoj traci), ukoliko se ovdje pojavljuju greške, zatvorite aplikaciju, isključite printer i odspojite USB kabel te ponovno krenite iz početka. Ako se greške i dalje pojavljuju, pokušajte ponovno napraviti upload firmware-a kako je opisano u [poglavlju 2.1](#).

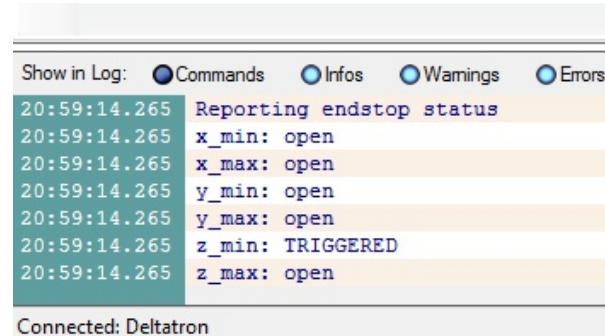
VAŽNO!

Kada manualno pomijećete vertikalna kolica ili provlačite filament kroz ekstruder, nemojte smetnuti s uma da su elektromotori koje rukom pokrećete u tome slučaju zapravo generatori električne energije te ih nemojte prebrzo pomicati kako nastala struja ne bi uništila elektroniku na koju su elektromotori spojeni. Ovo vrijedi čak i u slučaju kada je printer isključen!



Prvo ćemo provjeriti funkcionalnost endstopova, provjerite jesu li sva troja vertikalna kolica na printeru odmaknuta od endstopova na vrhu printeru i ukoliko nisu, odmaknite ih kako ne bi pritiskala polugu endstopa. Također, provjerite da li je z-sonda u gornjem (parkirnom) položaju, tj. da njen endstop također ne bude pritisnut. Sada u tab-u *Manual Control* u polje *G-Code* upišite naredbu **M119** (naredba koja očitava trenutni status svih endstopova) i pritisnite *Send*. U log prozoru sada bi trebao biti isписан status svih endstopova – nas zanima status endstopova označenih kao *x_max*, *y_max* i *z_max*, ovo su endstopovi koji su vezani uz motore kojima smo u *Uputama za sastavljanje* dodijelili oznake X, Y i Z te bi svi trebali imati status **open**. Također, zanima nas i status endstopa

z-sonde, on je označen kao *z_min* i trebao bi imati status **TRIGGERED**. Endstopovi označeni kao *x_min* i *y_min* nisu ugrađeni i oni bi uvjek trebali imati status *open*.



Ukoliko je status endstopova različit od navedenog, provjerite jesu li svi endstopovi ispravno spojeni – ukoliko samo jedan endstop pokazuje krivu vrijednost, pokušajte ga na RAMPS pločici zamjeniti s endstopom koji pokazuje ispravnu vrijednost i ponovno im očitajte status. Ako je sada na prethodno ispravnom endstopu krivo očitanje, nešto nije u redu s kontaktima endstopa pa ih provjerite. Endstop z-sonde nemojte zamjenjivati s ostalim endstopovima pošto on radi na drugačijem principu, kao što je i vidljivo iz inicijalnog statusa endstopa.

Ako su prethodni statusi endstopova u redu, sada ih sve uključite na način da oslobođuite z-sondu kako bi pritisnula endstop, a sva vertikalna kolica dovedite u krajnju gornju poziciju tako da pritišću polugu endstopa (prilikom pritiskanja mora se čuti 'klik' mikroprekidača). Ponovno očitajte status endstopova i provjerite u log prozoru jesu li sada očitanja zamjenjena – tamo gdje je prethodno bilo *open* sada treba biti *TRIGGERED* i obrnuto. Ukoliko to nije slučaj ponovno provjerite problematične endstopove. **Deltatron ne smijete pokrenuti prije nego sva očitanja endstopova budu ispravna u oba slučaja** (kada su pritisnuti i kada nisu).

```

Show in Log: Commands Infos Warnings Errors
21:00:30.999 Reporting endstop status
21:00:30.999 x_min: open
21:00:30.999 x_max: TRIGGERED
21:00:30.999 y_min: open
21:00:30.999 y_max: TRIGGERED
21:00:30.999 z_min: open
21:00:30.999 z_max: TRIGGERED
Connected: Deltatron
  
```

Sada je došlo vrijeme da isprobate rad stepper motora – vertikalna kolica na sve tri vertikale postavite 2-3 centi-

metra ispod endstopova i na tab-u *Manual Control* kliknite na dugme sa simbolom kućice (alternativno, u G-Code polje upišite **G28** i kliknite na *Send*). Sva vertikalna kolica trebala bi krenuti prema gore, pritisnuti mikroprekidač endstopa, vratiti se malo unatrag pa ga ponovno pritisnuti i ostati u tome položaju. Budite spremni brzo ugasiti Deltatron ukoliko se dogodi bilo što neočekivano. Ukoliko su vertikalna kolica (jedna ili više njih) krenula prema dolje, provjerite kako ste spojili motore na RAMPS pločicu, vjerojatno ste konektore okrenuli za 180 stupnjeva pa ih pravilno ukopčajte. Ako je sve prošlo u redu, prijeđite na kalibraciju printerja.

```

502
503 //Manual homing switch location
504 // For deltabots this means to
505 #define MANUAL_X_HOME_POS 0
506 #define MANUAL_Y_HOME_POS 0
507 #define MANUAL_Z_HOME_POS 234
508

```

Ova udaljenost definirana je u *Configuration.h* datoteci *Marlin* firmware-a u liniji 507 (*MANUAL_Z_HOME_POS*) i po defaultu za Deltatron iznosi 234 mm. Za početak, kada se glava printer-a nalazi u nultom položaju (nakon naredbe **G28**), izmjerite otprilike ovu udaljenost u centimetrima, ako ste se držali okvirnih vrijednosti iz uputa za sastavljanje, dobiti ćete vrijednost u rasponu od 22-24 cm. Sada iz *Repetier-Hosta* pošaljite sljedeći G-Code (varijabla F označava brzinu kretanja u mm/min, koristimo relativno sporo kretanje kako bi izbjegli oštećenja u slučaju neočekivanih pomaka):

G1 Z150 F2000

Nakon što se glava printer-a zaustavi, provjerite odgovara li ugrubo udaljenost glave od podloge za printanje zadanoj vrijednosti (15 cm), uvećanoj ili umanjenoj za potčetno odstupanje (npr. ako je udaljenost glave u nultom

3.3. KALIBRACIJA 3D PRINTERA

Deltatron nije potrebno kalibrirati u pravom smislu te riječi, pošto se prije svakog printa izvodi autokalibracija glave printer-a u odnosu na podlogu za printanje, ali potrebno je zadovoljiti određene uvijete kako bi autokalibracija čim bolje funkcijirala. Prvi od tih uvijeta je da udaljenost glave printer-a od podloge za printanje kada se glava nalazi u nultom (home) položaju, bude barem približno točna.

položaju bila oko 22 cm, sada bi trebala biti oko 14 cm). Ako je odstupanje položaja glave veliko (5 cm i više) pokušajte ponoviti postupak, počevši sa naredbom **G28**. Ukoliko ponovno dobivate veliko odstupanje, potrebno je provjeriti parametre iz kojih se računa pomak (korak) po osima printer-a. Ovi parametri nalaze se također u datoteci *Configuration.h* u linijama 516-519.

```

508 |
509 ///////////////////////////////////////////////////////////////////
510 ///////////////////////////////////////////////////////////////////
511 ///////////////////////////////////////////////////////////////////
512 ///////////////////////////////////////////////////////////////////
513 ///////////////////////////////////////////////////////////////////
514 ///////////////////////////////////////////////////////////////////
515 ///////////////////////////////////////////////////////////////////
516 #define XYZ_FULL_STEPS_PER_ROTATION 200
517 #define XYZ_MICROSTEPS 16
518 #define XYZ_BELT_PITCH 2
519 #define XYZ_FULLY_TEETH 16
520 #define XYZ_STEPS (XYZ_FULL_STEPS_PER_ROTATION * XYZ_M
521
522 #define DEFAULT_AXIS_STEPS_PER_UNIT (XYZ_STEPS, XYZ_
523 #define DEFAULT_MAX_FEEDRATE (200, 200, 200,
524 #define DEFAULT_MAX_ACCELERATION (9000,9000,9000,
...

```

Prva vrijednost odnosi se na broj koraka stepper (koračnog) motora potrebnih da se os motora okreće za 360° , a koja se može izračunati iz tehničkih specifikacija motora u kojima se navodi kut koji odgovara jednom korku – najčešće vrijednosti su 1.8° (200 koraka za puni krug) i 0.9° (400 koraka za puni krug). Provjerite odgovara li ova vrijednost motorima koje koristite. Iduća vrijednost odnosi se na broj mikrokoraka na koji se dijeli pojedini korak motora, a regulira je *jumperima* koji se nalaze na RAMPS plo-

čici, ispod *drivera* koračnih motora. Više o načinu na koji se određuje broj mikrokoraka pročitajte na [wiki stranici](#) RAMPS-a. Iduća vrijednost odnosi se na korak remena i odgovara broju u oznaci korištenog remena (za GT2 remen to je 2, za GT2.5 to je 2.5 itd). Posljednja vrijednost odnosi se na broj zuba na koloturniku koji se nalazi na motoru – Deltatron koristi koloturnik sa 16 zuba, ukoliko koristite neki drugi koloturnik (npr. s 20 zuba) morate mijenjiti ovu vrijednost.

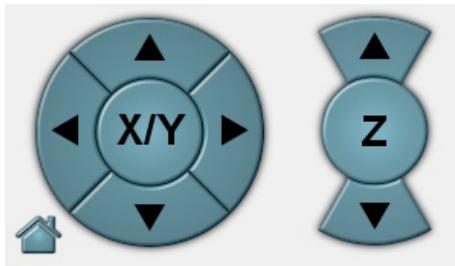
Naravno ukoliko mijenjate vrijednosti u *Configuration.h* datoteci potrebno je ponovno uploadati firmware. Pri tome nemojte zaboraviti da u *Repetier-Hostu* prekinete vezu s 3D printerom prije uploada, u suprotnome upload neće uspijeti i dobiti ćete poruku o grešci.

Idući korak je da spustite glavu printer-a do same podloge za printanje. Ovo je potrebno izvesti u koracima kako ne bi došlo do oštećenja 3D printer-a zbog sudara glave s podlogom. Zbog toga prvo spustite glavu na neku sigurnu udaljenost (npr. 5 cm) slanjem slijedećeg G-Coda:

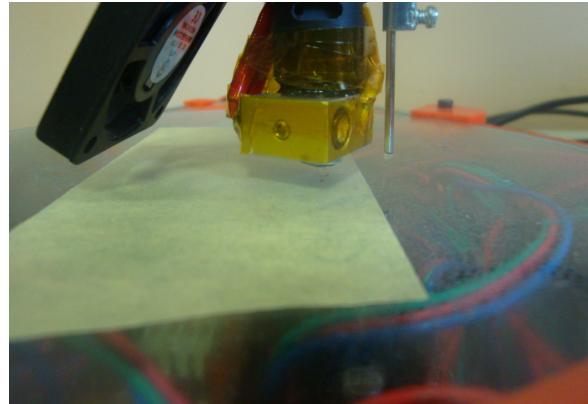
G1 Z50 F2000

Sada možete početi koristiti strelice za manualno pokretanje glave – primjetite da se vrijednost u središtu kru-

ga mijenja kako pomičete strelicu miša iznad same strelice što omogućuje da samim mjestom na kojem ćete kliknuti odredite za koliko (milimetara) će se pomaknuti glava printer-a. Na ovaj način spustite glavu printer-a za 10 mm i vizualno provjerite koliko još možete sruštati glavu printer-a. Kada procjenite da je korak od 10 mm prevelik, smanjite korak na 1 mm i nastavite sruštati glavu i provjeravati koliko još imate prostora za sruštanje.



Kada se glava spusti na 1-2 mm iznad podloge, uzmete komad papira (npr iz malenog bloka), stavite ga između glave printer-a i podloge za printanje, te sruštajte glavu korakom od 0.1 mm. Nakon svakog sruštanja provjerite možete li pomicati papir naprijed natrag. Kada osjetite otpor pomicanju papira prestanite sruštati glavu printer-a, ukoliko je otpor toliki da papir ne možete pomaknuti od sebe,



podignite glavu za 0.1 mm. Može se dogoditi da glavu nećete moći sruštiti toliko nisko da dođe do podloge – to znači da ste glavu od nulte pozicije srustili za 234 mm i firmware ne dozvoljava daljnje sruštanje glave (početna udaljenost glave u tom slučaju je veća od 234 mm). Ako ste glavu uspjeli sruštiti do podloge, u *Repetier-Hostu* pročitajte vrijednost z koordinate i zapišite ju s negativnim predznakom, npr. -2.4). U suprotnom, potrebno je izmjeriti koliko se glava nalazi iznad podloge – upotrijebite blok papirića (npr Post-It ili sličan) i isprobajte koliko najviše papira možete ugurati između glave i podloge, a zatim ih izvucite i izmjerite debljinu. Pošto ova metoda nije najpre-

ciznja, najbolje je da sada u firmware-u promijenite vrijednost MANUAL_Z_HOME_POS tako da ju povećate za vrijednost koju ste izmjerili (zaokruženu na više u mm) te za dodatnih 5 mm (npr. za izmjereni 3.5 mm dodajte $4+5=9$ mm, $234+9=243$ je nova vrijednost koju upisujete u firmware). Naravno, sada je potrebno napraviti upload firmware-a i ponoviti postupak od početka.

Ovaj postupak izveli smo u ishodištu koordinatnog sustava, ali ono što nas najviše zanima su ove vrijednosti čim bliže vertikalnim osima printer-a – to su točke A, B i C iz [prethodnog poglavlja](#). Iz ovih vrijednosti doznati ćemo koliko se međusobno razlikuju visine na kojima smo postavili endstopove na vertikalnim osima Deltatrona. Poželjno je da su te vrijednosti čim bliže jedna drugoj, tj. unutar par milimetara, pošto same endstopove nije moguće montirati s točnošću većom od ± 1 mm.

Prije ponavljanja postupka na svakoj od ovih točaka potrebno je dovesti glavu u nulti položaj, a zatim ju spustiti na sigurnu udaljenost (50 mm) iznad točke. Za točku A šaljemo slijedeći G-Code (primjetite da smo vrijednost 'X0' mogli izostaviti i dobili bi isti rezultat):

G1 X0 Y80 Z50 F2000

i zatim ponavljamo proceduru spuštanja glave kako je opisano za ishodište i na kraju zapišemo vrijednost sa suprotnim predznakom, npr. '-3.1' ako je z 3.1, odnosno '+1.2' ako je glava ostala iznad podloge (možete koristiti trik s blokom papira za mjerjenje). Postupak ponovimo i za točke B i C:

G1 X69.3 Y-40 Z50 F2000

G1 X-69.3 Y-40 Z50 F2000

Primjetite da se vrijednosti koordinata pišu bez razmaka u odnosu na oznaku osi i da je predznak koordinate obavezan samo ako se radi o minusu. Nakon što dobijete rezultate na sve tri pozicije, ukoliko postoje odstupanja veća od 2-3 mm korigirajte poziciju jednog endstopa kako bi smanjili međusobne razlike (npr. A=-1.8 B=-3.2 C=-4.5 – u ovom slučaju pokušajte endstop kod točke C pomaknuti naniže za cca 2 mm kako bi dobili vrijednost između -2 i -3) i zatim ponovite cijelu proceduru. Na kraju, korigirajte vrijednost MANUAL_Z_HOME_POS u datoteci *Configuration.h* tako da odgovara najvećoj udaljenosti između nultog položaja glave i podloge, odnosno od trenutne vrijednosti varijable oduzmite najmanju vrijednost (u navedenom slučaju to je '-1.8' u točki A) i ponovno napravite upload firmware-a.

