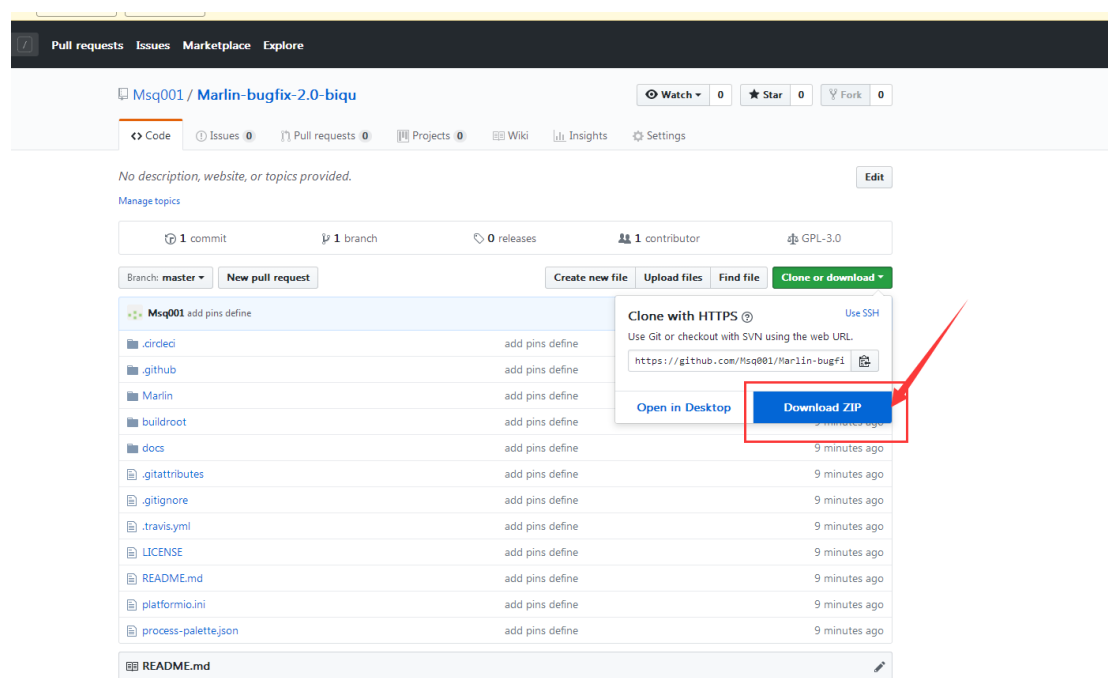


— , Используйте VSCode + PlatformIO для компиляции Marlin2.0

1. Загрузите Прошивка Marlin2.0:

<https://github.com/Msq001/Marlin-bugfix-2.0-biqu>

Когда загрузка будет завершена, разархивируйте его для ожидатьзаявление.

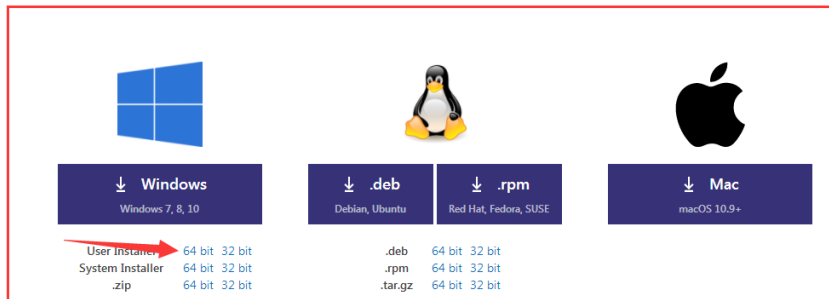


2. Загрузите Vscode из <https://code.visualstudio.com/Download> .

Примечание: в соответствии с вашим компьютером, чтобы выбрать соответствующую версию. Например, для 64-разрядной операции Win7 выберите 64-разрядный установщик Windows 7,8,10.

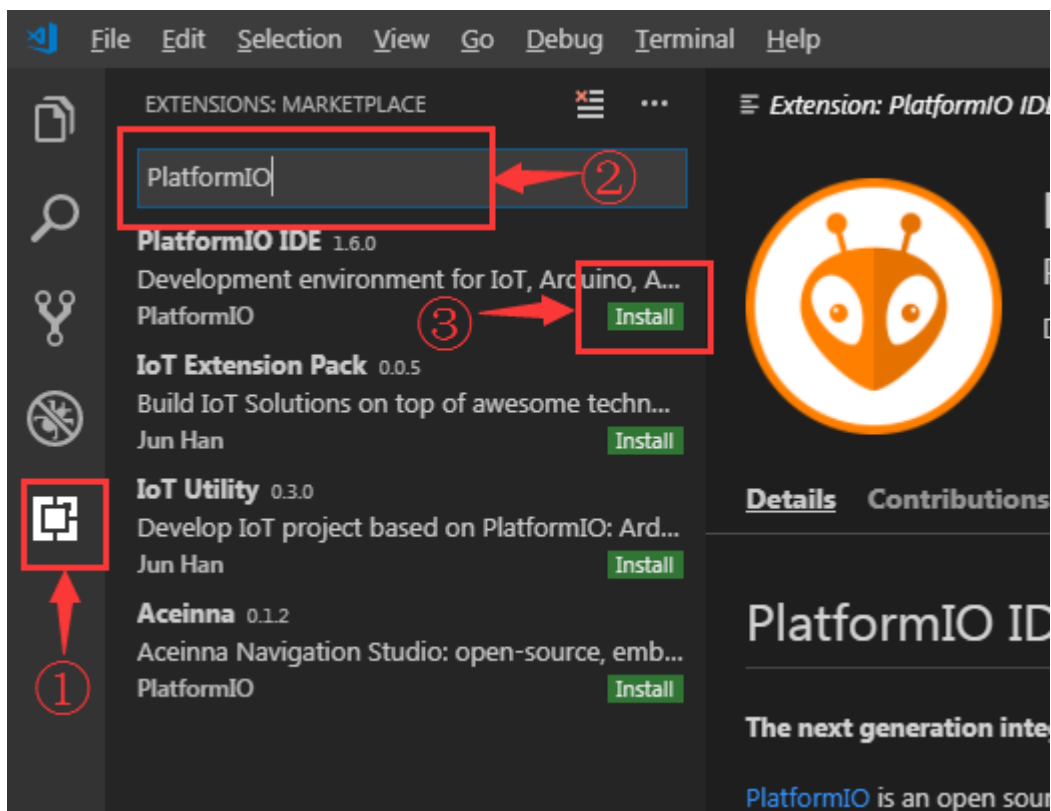
Download Visual Studio Code

Free and open source. Integrated Git, debugging and extensions.

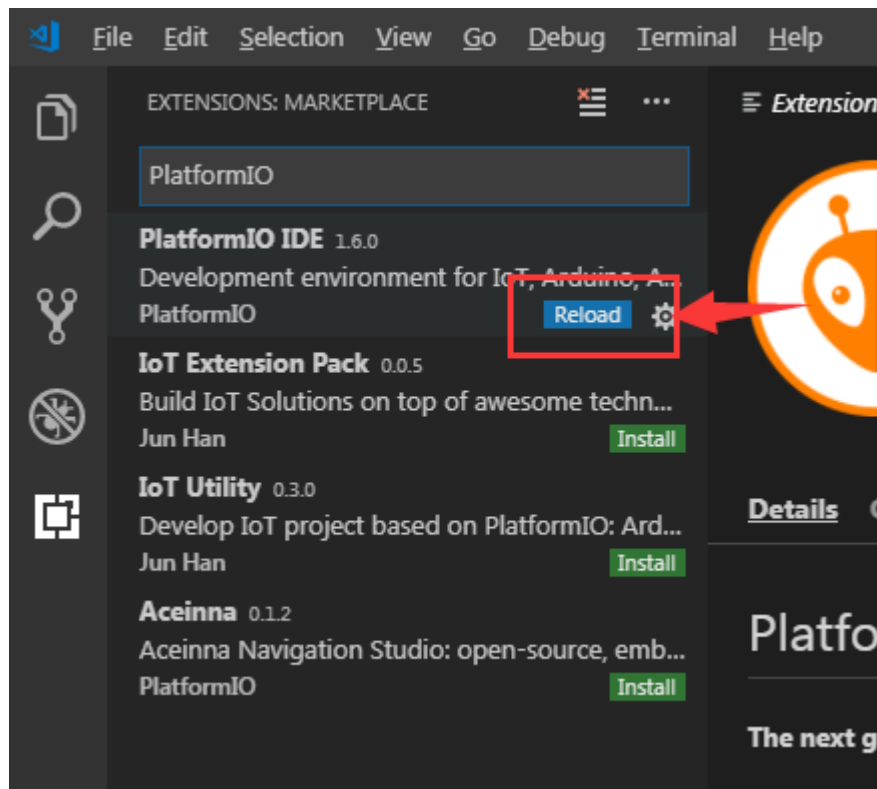


После завершения загрузки дважды щелкните установку.
После установки откройте VSCode.

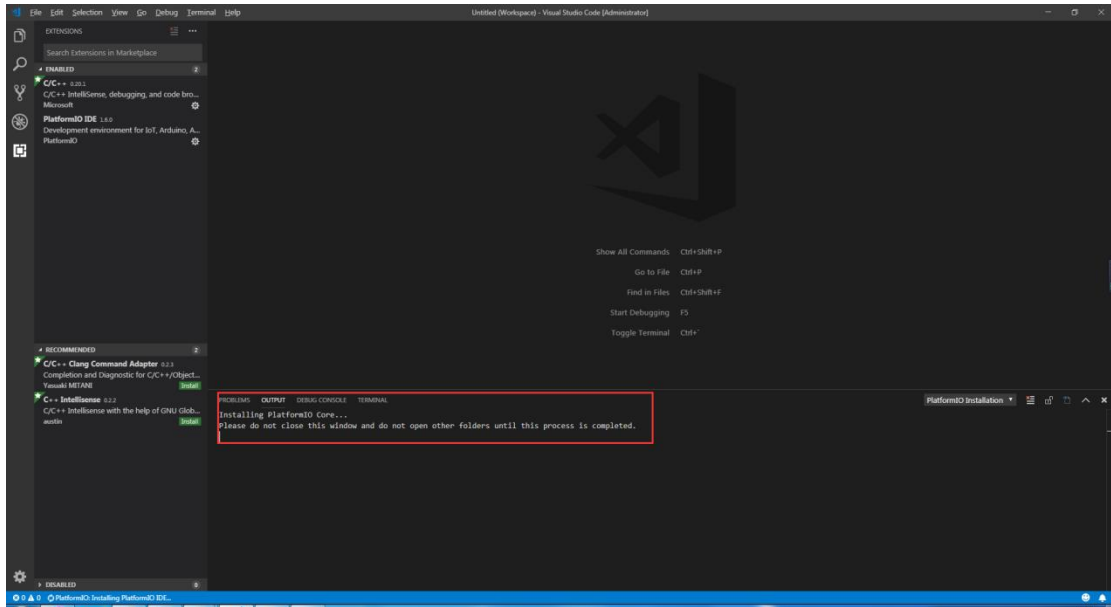
3. Вам также необходимо установить плагин PlatformIO, на жмите на шаги, указанные ниже. Щелкните шаг 1 на рисунке ниже, введите PlatformIO на шаге 2 и щелкните шаг 3 Install для установки.



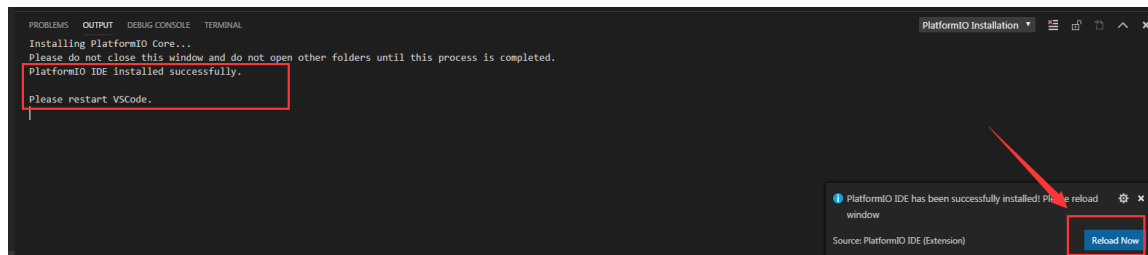
После завершения загрузки вам необходимо перезагрузить IDE.



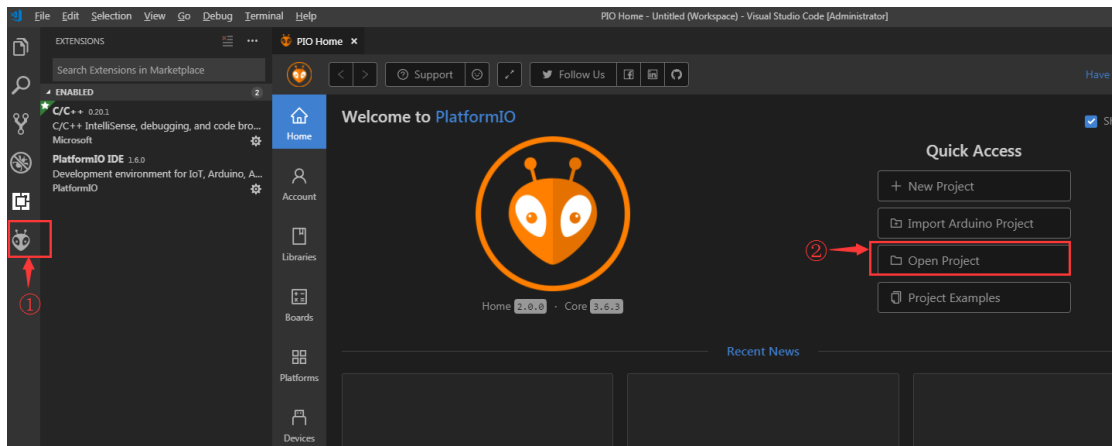
После перезагрузки вам будет предложено установить PlatformIO Core. Пожалуйста, подождите.



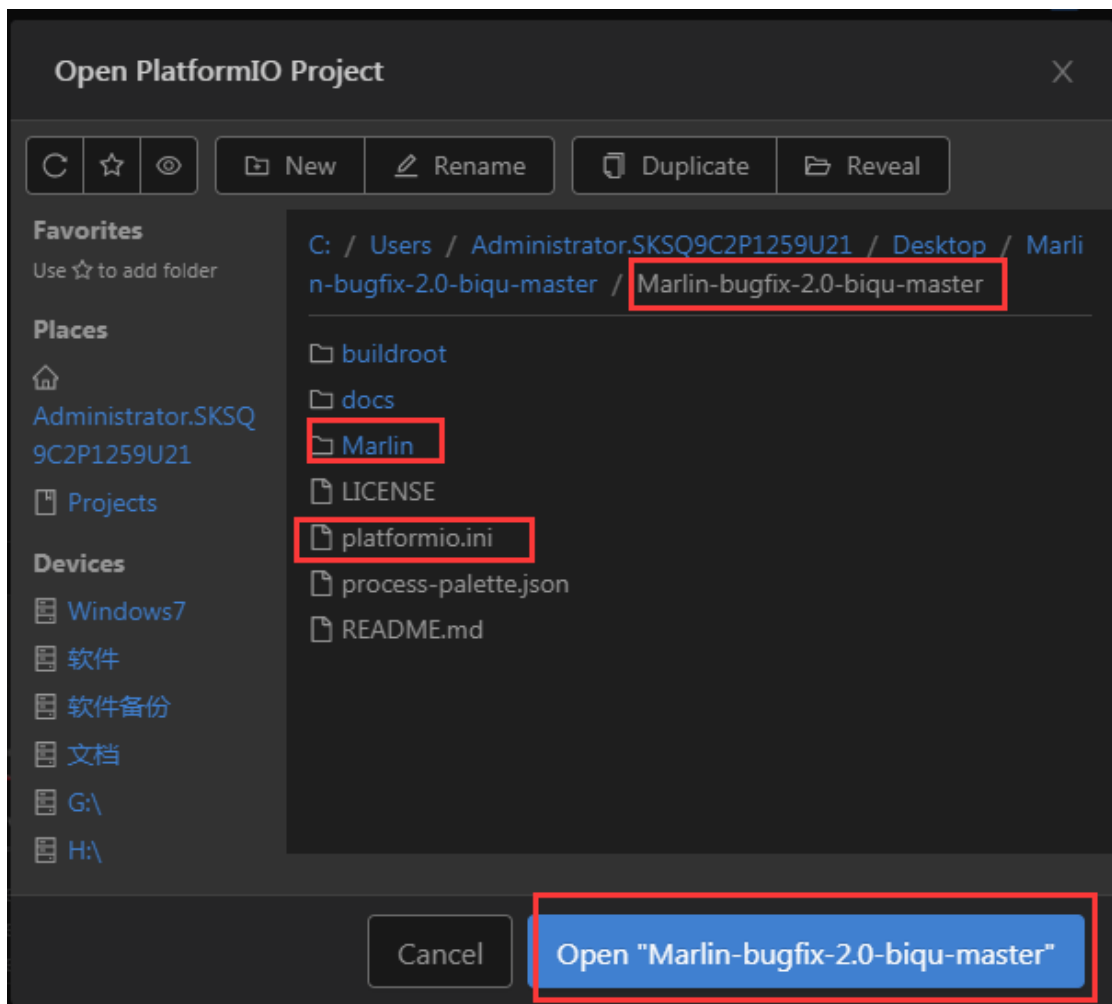
После успешной установки вам необходимо перезагрузит ь его снова, после чего будет установлен PlatformIO.



4. В левом нижнем углу VSCode вы можете увидеть значок (1), который представляет собой плагин PlatformIO. Щелкните (2) Open Project, чтобы открыть проект.



Найдите исходный каталог marlin2.0, который мы извлекли в самом первом шаге, и нажмите «Открыть».



После открытия проекта перейдите в файл platformio.ini и измените среду по умолчанию с megaatmega2560 на BIGTREE_SKR_PRO, env_default = BIGTREE_SKR_PRO

```
11 # targets = upload
12
13 #
14 # By default platformio build will abort after 5 errors.
15 # Remove '-fmax-errors=5' from build_flags below to see all.
16 #
17
18 [platformio]
19 src_dir = Marlin
20 build_dir = .pioenvs
21 lib_dir = .pio\lib
22 libdeps_dir = .pio\libdeps
23 boards_dir = buildroot\share\PlatformIO\boards
24 env_default = LPC1768
25
26 [common]
27 default_src_filter = +<src/*> -<src/config> -<src/HAL> +<src/HAL/shared>
28 build_flags = -fmax-errors=5
29
30 -B
31 -ggdb
32 lib_deps =
33 https://github.com/MarlinFirmware/U8glib-HAL/archive/dev.zip
34 LiquidCrystal@1.3.4
35 TMCStepper@1.0.0
36 Adafruit NeoPixel@1.1.3
37 https://github.com/lincomatic/LiquidTWI2/archive/30aa480.zip
38 https://github.com/ameyer/Arduino-L6470/archive/master.zip
39 https://github.com/trinamic/TMC26XStepper/archive/c1921b4.zip
40
41 #####
42 # Unique Core Architectures #
```

Затем перейдите в файл configuration.h и измените его.

```
#define SERIAL_PORT -1
```

```
#define SERIAL_PORT_2 0
```

```
#define BAUDRATE 115200
```

```
#define MOTHERBOARD BOARD_BTT_SKR_PRO_V1_2
```

```
104
105 * :[-1, 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7]
106
107 #define SERIAL_PORT -1
108
109 /**
110 * Select a secondary serial port on the board to use for communication with the host.
111 * This allows the connection of wireless adapters (for instance) to non-default port pins.
112 * Serial port -1 is the USB emulated serial port, if available.
113 *
114 * :[-1, 0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7]
115
116 #define SERIAL_PORT_2 0
117
118 /**
119 * This setting determines the communication speed of the printer.
120 *
121 * 250000 works in most cases, but you might try a lower speed if
122 * you commonly experience drop-outs during host printing.
123 * You may try up to 1000000 to speed up SD file transfer.
124 *
125 * :[2400, 9600, 19200, 38400, 57600, 115200, 250000, 500000, 1000000]
126
127 #define BAUDRATE 115200
128
129 // Enable the Bluetooth serial interface on AT90USB devices
130 //#define BLUETOOTH
131
132 // The following define selects which electronics board you have.
133 // Please choose the name from boards.h that matches your setup
134 #define MOTHERBOARD
135 #define MOTHERBOARD BOARD_BTT_SKR_PRO_V1_2
136
137
138 // (optional) custom name for your hardware or other custom hardware
```

После завершения модификации нажмите Ctrl + Alt + B, platformio автоматически загрузит компонент компиляции, а затем скомпилирует.

```
PROBLEMS 7 OUTPUT DEBUG CONSOLE TERMINAL

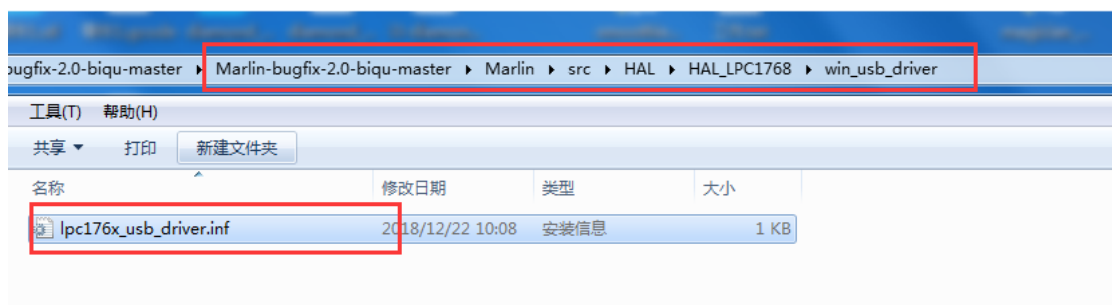
Compiling .pioenvs\LPC1768\FrameworkArduino\WInterrupts.cpp.o
Compiling .pioenvs\LPC1768\FrameworkArduino\Wire.cpp.o
Compiling .pioenvs\LPC1768\FrameworkArduino\arduino.cpp.o
Compiling .pioenvs\LPC1768\FrameworkArduino\main.cpp.o
Compiling .pioenvs\LPC1768\FrameworkArduino\pwm.cpp.o
Archiving .pioenvs\LPC1768\libFrameworkArduino.a
Linking .pioenvs\LPC1768\firmware.elf
Checking size .pioenvs\LPC1768\firmware.elf
Building .pioenvs\LPC1768\firmware.bin
Memory Usage -> http://bit.ly/pio-memory-usage
DATA: [== ] 23.2% (used 7564 bytes from 32568 bytes)
PROGRAM: [== ] 20.5% (used 97368 bytes from 475136 bytes)
===== [SUCCESS] Took 179.05 seconds

===== [SUMMARY] =====
Environment megaatmega2560 [SKIP]
Environment megaatmega1280 [SKIP]
Environment at90usb1286_cdc [SKIP]
Environment at90usb1286_dfu [SKIP]
Environment DUE [SKIP]
Environment DUE_USB [SKIP]
Environment DUE_debug [SKIP]
Environment LPC1768 [SUCCESS]
Environment LPC1769 [SKIP]
Environment melzi [SKIP]
Environment melzi_optiboot [SKIP]
Environment rambo [SKIP]
Environment sanguino_atmega644p [SKIP]
Environment sanguino_atmega1284p [SKIP]
Environment STM32F1 [SKIP]
Environment STM32F4 [SKIP]
Environment ARMED [SKIP]
Environment teensy35 [SKIP]
Environment malyanm200 [SKIP]
Environment esp32 [SKIP]
Environment fysetc_f6_13 [SKIP]
===== [SUCCESS] Took 179.08 seconds

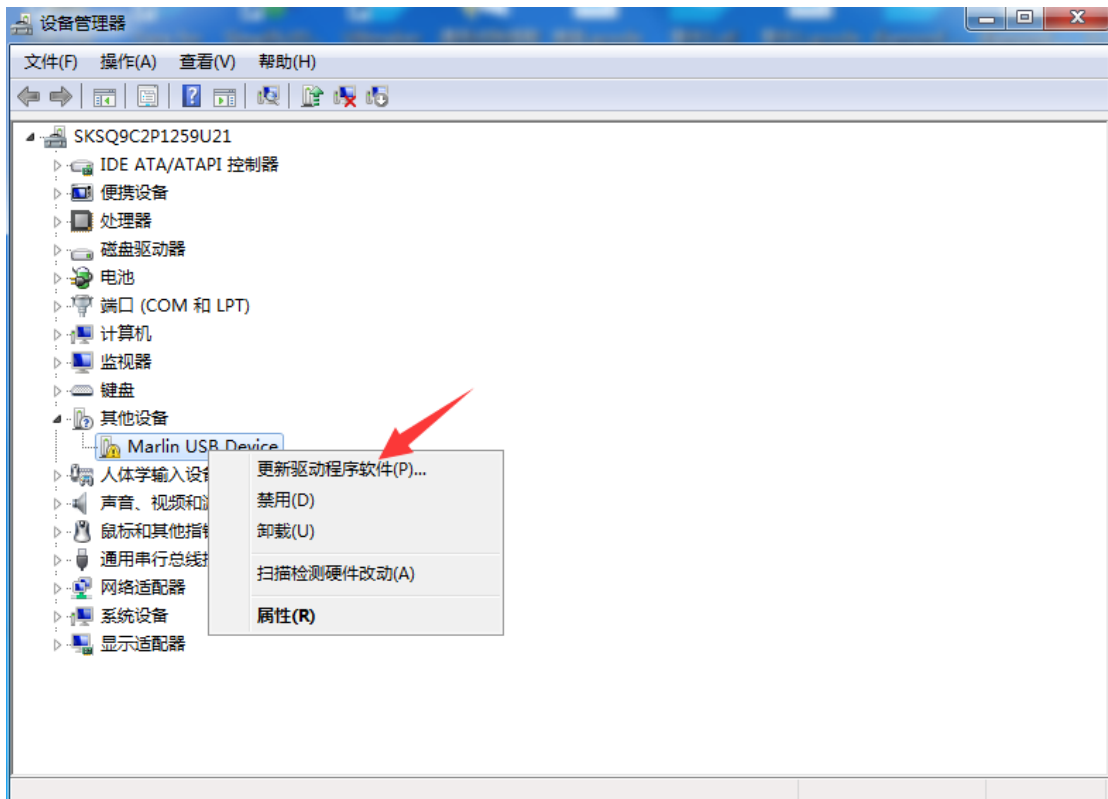
Terminal will be reused by tasks, press any key to close it.
```

После успешной компиляции в каталоге .pioenvs \ LPC1768 будет создан файл firmware.bin. Мы скопируем этот файл на TF-карту материнской платы, а затем перезагрузим материнскую плату, чтобы прошивка была записана на материнскую плату.

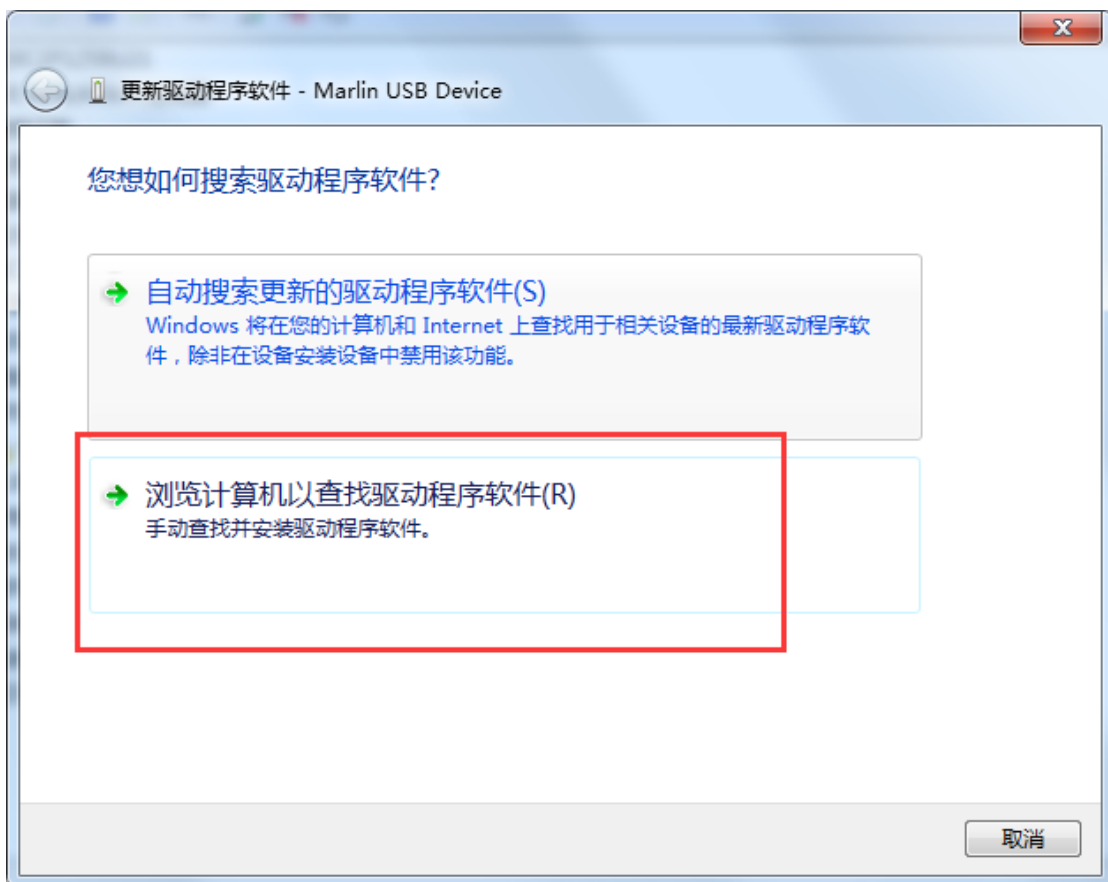
5. Онлайн-печать, первая установка marlin2.0, материнская плата для идентификации компьютера должна установить драйвер USB для последовательного порта в каталоге прошивки, как показано ниже. Поскольку его путь слишком длинный, мы копируем его в удобное для поиска место, копируем на рабочий стол.



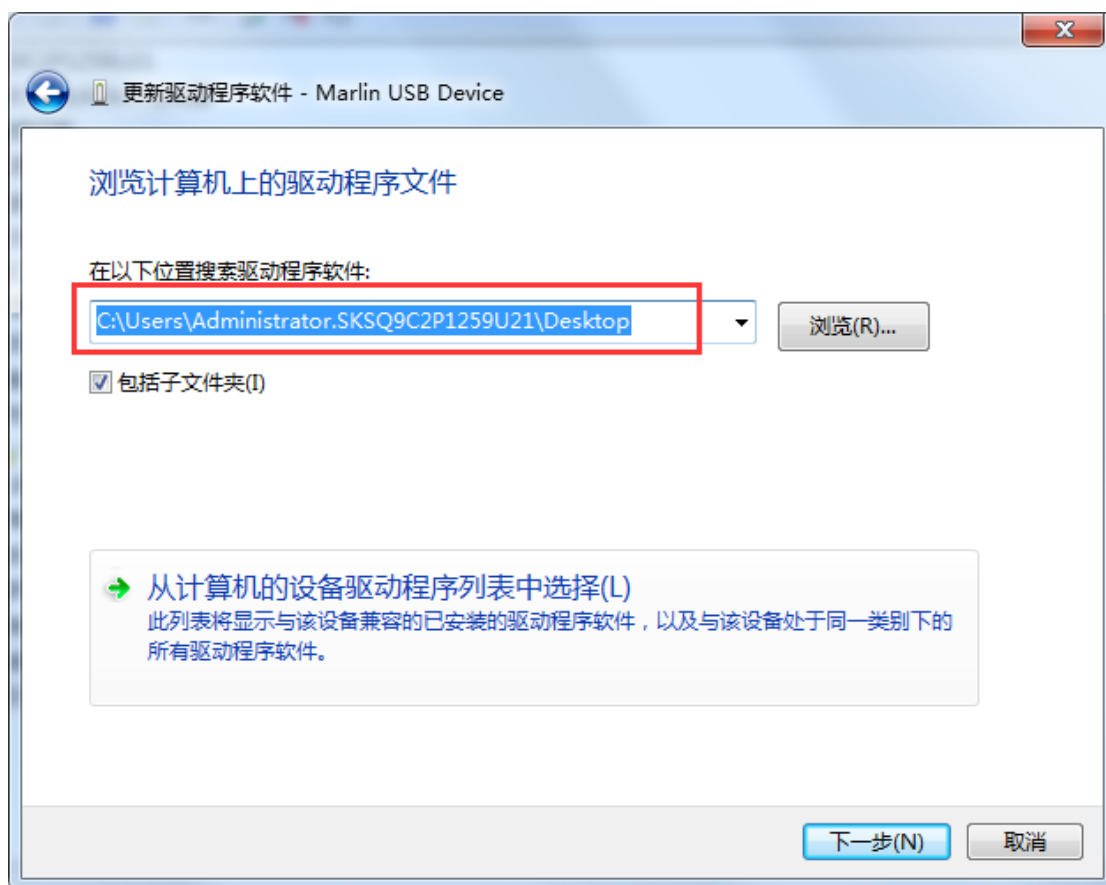
Откройте Диспетчер устройств, вы увидите, что есть не распознанное USB-устройство Marlin, нажмите, чтобы обновить программное обеспечение драйвера.



Найдите на компьютере драйвер.



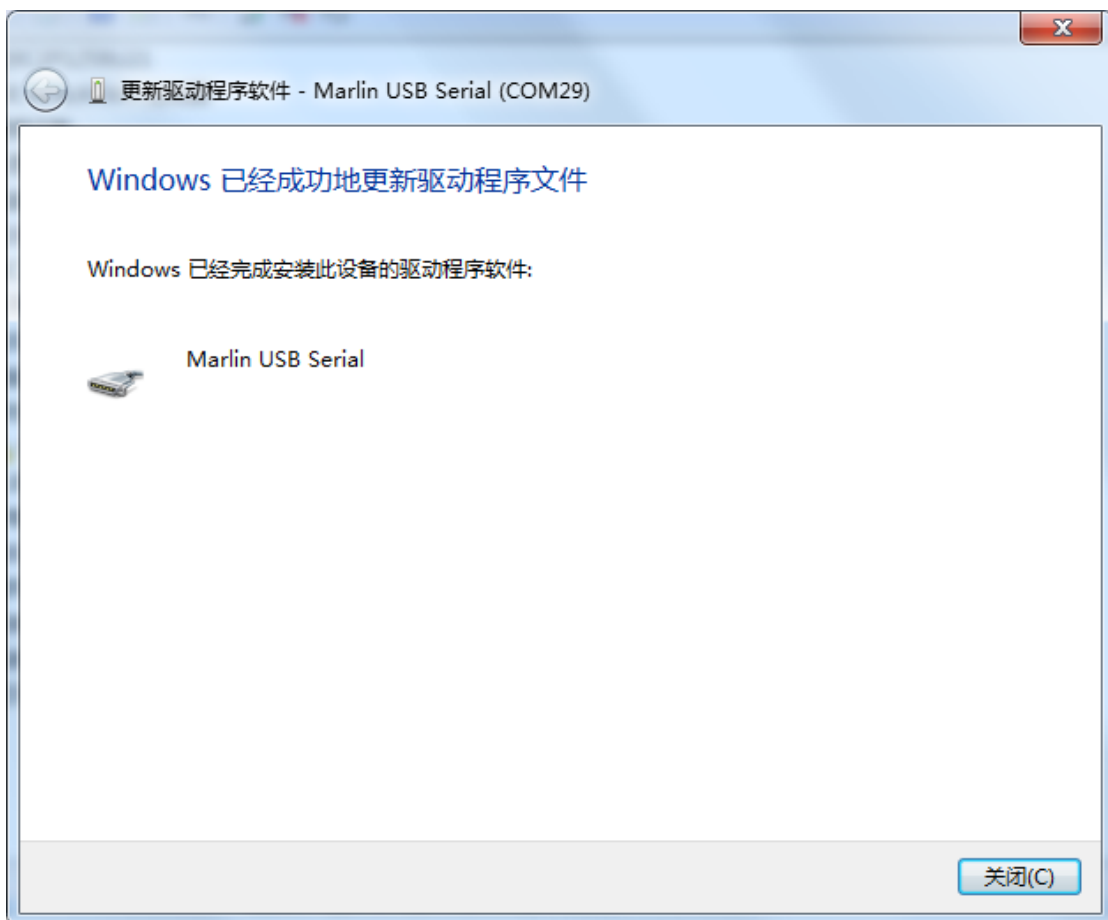
Выберите путь в качестве каталога, в котором находится драйвер Irc176x_usb_driver.inf. Мы скопировали его на рабочий стол раньше, поэтому выберите расположение рабочего стола: C: \ Users \ (Users Name) \ Desktop и нажмите Next. Сверьтесь с изображением ниже.



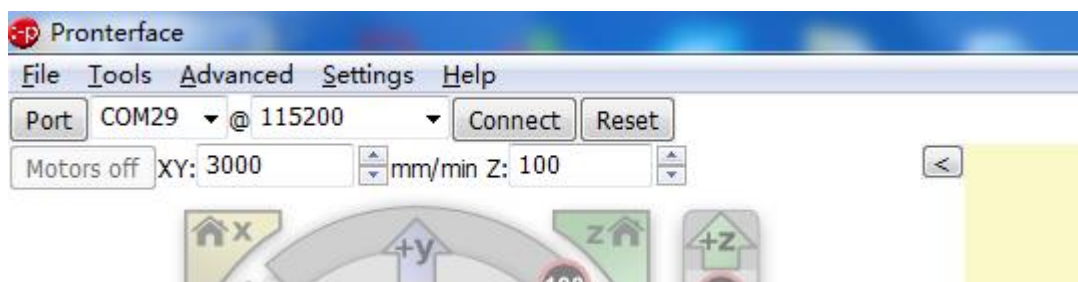
Если у вас есть предупреждения брандмауэра, выберите всегда устанавливать этот драйвер.



Подскажите было успешно обновлено программное обеспечение драйвера, значит драйвер был успешно выбран, запомните номер порта, я - COM29.



Откройте программное обеспечение для онлайн-печати printrun, возьмите в качестве примера printrun, выберите порт COM29, @ 115200 и нажмите кнопку «Подключиться».



Справа вы можете увидеть, что принтер подключен к сети. Это означает, что вы успешно подключились к принтеру. Теперь вы можете использовать свой компьютер для управления принтером.

