

Pi4, Octopus Pro (Bridge), EBB36

YouTube Video #116



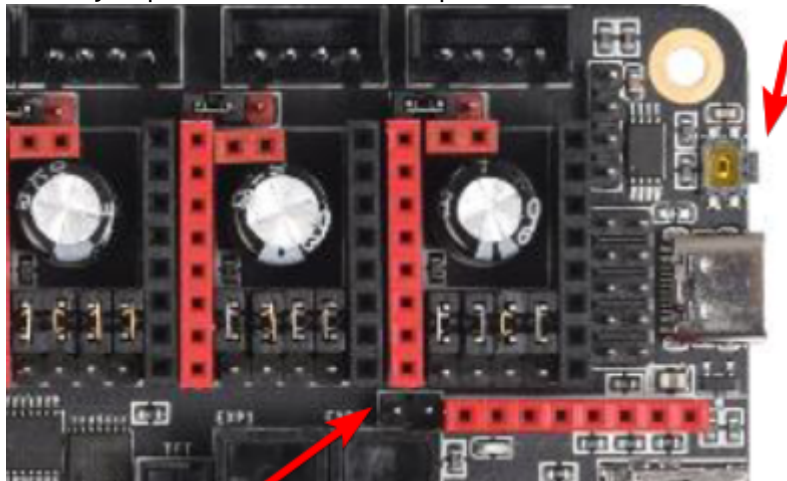
Hinweis

- Diese Anleitung basiert auf der folgenden Anleitung:
https://www.drklipper.de/doku.php?id=klipper_faq:klipper_0_auf_100:pi4_octopus_pro_ucan_ebb36
- Nur fehlt hier das USCN Board und als Ersatz wird das Octopus Pro direkt im **USB to CAN bus bridge** Modus betrieben.
- Diese Anleitung beschreibt nur das Flashen vom Octopus Pro Board, dessen Einbindung in Klipper und die Anbindung vom EBB36 Kopfboard mittels CAN

Octopus Pro 1.1 flashen

- <https://github.com/bigtreotech/BIGTREETECH-OCTOPUS-Pro>
- Flashen
 - `cd ~/klipper && make menuconfig`
 - ```
[*] Enable extra low-level configuration options
Micro-controller Architecture (STMicroelectronics STM32) --->
Processor model (STM32H723) --->
Bootloader offset (No bootloader) --->
Clock Reference (25 MHz crystal) --->
Communication interface (USB to CAN bus bridge (USB on
PA11/PA12)) --->
CAN bus interface (CAN bus (on PD0/PD1)) --->
USB ids --->
(1000000) CAN bus speed
() GPIO pins to set at micro-controller startup
```
  - Q und Y zum beenden und speichern
  - `make -j4` um Klipper zu kompilieren
  - DFU Modus aktivieren am Octopus Board

- `dmesg -Hw` im Terminal aufrufen
- V-BUS Jumper setzen und board per USB an den Pi anschließen



- Jumper setzen und die Reset Taste ganz rechts drücken
- Terminal Ausgabe :

```
* [Nov 1 13:42] usb 1-1.1: new full-speed USB device
number 3 using xhci_hcd
[+0.101925] usb 1-1.1: not running at top speed; connect to
a high speed hub
[+0.006001] usb 1-1.1: New USB device found, idVendor=0483,
idProduct=df11, bcdDevice= 2.00
[+0.000013] usb 1-1.1: New USB device strings: Mfr=1,
Product=2, SerialNumber=3
[+0.000006] usb 1-1.1: Product: DFU in FS Mode
[+0.000004] usb 1-1.1: Manufacturer: STMicroelectronics
[+0.000005] usb 1-1.1: SerialNumber: 377D37553033
```

- `dfu-util -R -a 0 -s 0x08000000:mass-erase:force -D`  
`~/klipper/out/klipper.bin`
- Konfiguration einbinden  
`cp ~/klipper/config/generic-bigtreetech-octopus-pro-v1.1.cfg`  
`~/printer_data/config/printer.cfg`
- mainsail.cfg noch inkludieren

## Octopus Pro einbinden

- Testen mit `ip a`  
`can0: <NOARP,UP,LOWER_UP,ECHO> mtu 16 qdisc pfifo_fast state UP group`  
`default qlen 1024`
- Klipper Dienst stoppen  
`sudo systemctl stop klipper.service`
- `~/klippy-env/bin/python ~/klipper/scripts/canbus_query.py can0`  
Wenn ein Board gefunden wird, dann sollte folgende Ausgabe erscheinen:

```
pi@TestPrinter:~ $ ~/klippy-env/bin/python
~/klipper/scripts/canbus_query.py can0
```

```
Found canbus_uuid=b4a81d00232e, Application: Klipper
Total 2 uuids found
```

- Die **UUID** (canbus\_uuid=**b4a81d00232e**) notieren !
- In Mainsil die printer.cfg anpassen und auf CAN umschreiben:

```
[mcu]
#serial: /dev/serial/by-id/usb-
Klipper_stm32h723xx_240045001551333031373837-if00
CAN bus is also available on this board
canbus_uuid: b4a81d00232e
```

## EBB36 einbinden

- CAN Bus verkabeln zwischen Octopus und EBB36
- Terminierung prüfen und ggf. setzen
- UUID suchen

[download](#)

```
pi@TestPrinter:~ $ ~/klippy-env/bin/python
~/klipper/scripts/canbus_query.py can0
Found canbus_uuid=b4a81d00232e, Application: Klipper
Found canbus_uuid=f2cb5b1e081f, Application: Klipper
Total 2 uuids found
```

- Hinweis: Wenn die Boards nicht sofort gefunden werden hilft vor dem query manchmal ein Reset auf den Boards !

From:  
<https://www.drklipper.de/> - Dr. Klipper Wiki

Permanent link:  
[https://www.drklipper.de/doku.php?id=klipper\\_faq:klipper\\_0\\_auf\\_100:pi4\\_octopus\\_pro\\_bridge\\_ebb36](https://www.drklipper.de/doku.php?id=klipper_faq:klipper_0_auf_100:pi4_octopus_pro_bridge_ebb36)

Last update: 2024/11/05 06:26

