

MKS SKIPR



YouTube Video #111



Hinweise

- **SBC** bedeutet in der Anleitung **S**ingle **B**oard **C**omputer. Im Falle des SKIPR ist das ein onboard 4-kern RK3328 mit 1GB Ram.
- Es wird davon ausgegangen, dass auf dem SBC Klipper und MainSail eingerichtet wird.
- Ein Zugang zum SBC über SSH ist notwendig!

Stromversorgung

- Im Betrieb wird das Board mit 12V oder 24V versorgt (Anschluss POWER + -)
- Das Board lässt sich auch mit der normalen Stromversorgung (über den POWER Anschluss) flashen.

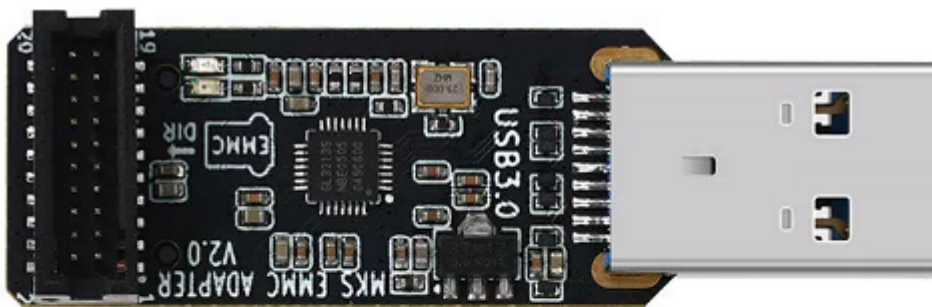
Verkabelung

- Stromversorgung über 24V / GND
- CAN Anschluss über die schwarze (Molex?) Buchse rechts unten (zwischen den USB-C Ports)
 - **ACHTUNG** CAN funktioniert nur mit extra USB-Kabel!

OS Setup

Image schreiben

- Am einfachsten mit Raspberry Pi Imager (<https://www.raspberrypi.com/software/>)
- Alternativ mit Rufus (<https://rufus.ie/de/>)
- Für das Schreiben auf den eMMC braucht man einen Adapter



Dabei wird das gleiche Image und das gleiche Tool verwendet!

LAN Konfig

- Der LAN Anschluss steht auf DHCP und sollte sofort funktionieren.
- Wird WLAN Aktiviert über die Template Datei ist der LAN Anschluss erstmal deaktiviert!

WLAN Konfig

- WLAN Adapter TL-WN725N (<https://www.tp-link.com/de/home-networking/adapter/tl-wn725n/>)
- armbian_first_run.txt.template umbenennen in armbian_first_run.txt

```
#Networking:
FR_net_change_defaults=1

# Enable WiFi or Ethernet.
# NB: If both are enabled, WiFi will take priority and Ethernet will
be disabled.
FR_net_ethernet_enabled=1
FR_net_wifi_enabled=1

#Enter your WiFi creds
# SECURITY WARN: Your wifi keys will be stored in plaintext, no
encryption.
FR_net_wifi_ssid='SSID'
FR_net_wifi_key='PASS'

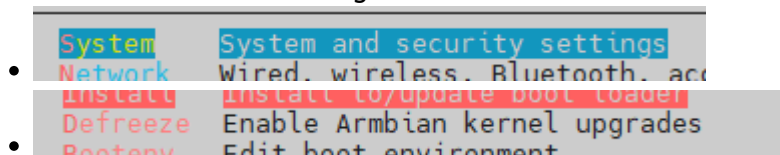
# Country code to enable power ratings and channels for your country.
eg: GB US DE | https://en.wikipedia.org/wiki/ISO_3166-1_alpha-2
FR_net_wifi_countrycode='DE'
```

erster Start & Login

- Nach dem ersten Booten gibt es nur den User **root** mit Passwort **1234**.
- Es wird dann ein neuer User angelegt, den man danach auch als Standard verwenden sollte!
- Als Sprache am besten en/us festlegen.
- Wenn das initial Setup durch ist kann man sich über `su - <USER>` mit dem neuen User anmelden.

Kernel Freeze

- `sudo armbian-config`



Updates & Tools

- `sudo apt update && sudo apt upgrade -y && sudo apt install -y git silversearcher-ag wavemon hexedit sudo tcpdump iptraf mc htop dcfldd nano usbutils ranger tldr ncd u can-utils multital fd-find lsof x11vnc terminator minicom cutecom joystick jstest-gtk i2c-tools speedtest-cli iotop && mkdir -p ~/.local/share && tldr -u`

- `sudo apt autoremove -y modem* cups* pulse* avahi* triggerhappy*`
- Fix für Python3
`sudo apt install python3-pip python3-serial`

dfu-util Fix

- Als root anmelden
`su -`
- `cd /etc/udev/rules.d`
- udev Regel laden und passend ablegen
`wget https://raw.githubusercontent.com/wiieva/dfu-util/refs/heads/master/doc/40-dfuse.rules -O 40-dfuse.rules`
- **Als root abmelden**
`exit`
- `sudo usermod -aG plugdev $USER`
- Einmal neu starten damit alles aktiv wird
`sudo reboot`

Link : <https://github.com/wiieva/dfu-util/blob/master/doc/40-dfuse.rules>

Klipper & Co mit kiauh

- `cd ~ && git clone https://github.com/th33xitus/kiauh.git && ./kiauh/kiauh.sh`
- 1 → Install
 - 1 → Klipper
 - Number of Klipper instances to set up (default=1): 1
 - Create example printer.cfg? (Y/n): Y
 - 2 → Moonraker
 - Create example moonraker.conf? (Y/n): Y
 - 3 → Mainsail
 - Download the recommended Mainsail-Config? (Y/n): Y

Linux MCU

- `cd ~/klipper/`
- `sudo cp ./scripts/klipper-mcu.service /etc/systemd/system/`
- `sudo systemctl enable klipper-mcu.service`
- `make menuconfig`

```
[*] Enable extra low-level configuration options
    Micro-controller Architecture (Linux process)  --->
    () GPIO pins to set at micro-controller startup
```

- `sudo usermod -a -G tty $USER`

- `sudo service klipper stop`
- `make flash -j4`
- `sudo systemctl start klipper-mcu`

Klipper für die MCU

Hinweis:

Für beide Fälle wird ein USB-C Kabel gebraucht!

DFU-Modus

- Das USB Kabel anschließen und zwar an den rechten USB-C Port unter den beiden Tastern.
- `dmesg -Hw`
- Die Boot 0 Taste (obere) gedrückt halten, die Reset-Taste (untere) kurz drücken und dann die Boot 0 Taste loslassen.
- Jetzt sollte im Terminal folgendes erscheinen :

```
[Sep29 08:31] usb 5-1: USB disconnect, device number 2
[ +0.704472] usb 5-1: new full-speed USB device number 3 using ohci-
platform
[ +0.229032] usb 5-1: New USB device found, idVendor=0483,
idProduct=df11, bcdDevice=22.00
[ +0.000019] usb 5-1: New USB device strings: Mfr=1, Product=2,
SerialNumber=3
[ +0.000008] usb 5-1: Product: STM32 BOOTLOADER
[ +0.000007] usb 5-1: Manufacturer: STMicroelectronics
[ +0.000006] usb 5-1: SerialNumber: 398C33723232
```

Wichtig ist hier **STM32 BOOTLOADER**

- STRG + C um `dmesg` zu beenden

UART Variante

- Für die UART Variante braucht es keinen Bootloader!
- `cd ~/klipper && make menuconfig`

- [*] Enable extra low-level configuration options
 - Micro-controller Architecture (STMicroelectronics STM32) --->
 - Processor model (STM32F407) --->
 - Bootloader offset (No bootloader) --->
 - Clock Reference (8 MHz crystal) --->
 - Communication interface (Serial (on USART1 PA10/PA9)) --->
 - (250000) Baud rate for serial port
 - () GPIO pins to set at micro-controller startup (NEW)

- `make -j4`
- `dfu-util -R -a 0 -s 0x08000000:mass-erase:force -D ~/klipper/out/klipper.bin`

CAN Variante

- Für CAN muss das Board mit einem extra USB-C-Kabel erweitert werden! Und zwar der USB-C Port rechts bei den beiden Tastern an einen USB-Port neben dem Netzwerkstecker. **Ohne dieses extra Kabel kriegt man CAN nicht zum laufen!** Der Controller ist leider nur mit der UART an den SBC verbunden. Und über UART bekommt man kein CAN Interface abgebildet.

Katapult Bootloader

- Damit man später das Board noch updaten kann, ist es ratsam den Bootloader Katapult zu installieren.
- Katapult muss auch nur 1x installiert werden. Bei einem Update ist das nicht mehr nötig.
- Katapult wird **über USB** (DFU-Mode) eingerichtet!
- Katapult laden wenn noch nicht vorhanden, sonst in den Katapult Ordner wechseln
[! -d "\$HOME/katapult/"] && cd ~ && git clone <https://github.com/Arksine/katapult> && cd katapult || cd ~/katapult
- make menuconfig

```
o
  Micro-controller Architecture (STMicroelectronics STM32) --->
  Processor model (STM32F407) --->
  Build Katapult deployment application (Do not build) --->
  Clock Reference (8 MHz crystal) --->
  Communication interface (USB (on PA11/PA12)) --->
  Application start offset (32KiB offset) --->
  USB ids --->
  ( ) GPIO pins to set on bootloader entry
  [*] Support bootloader entry on rapid double click of reset button
  [ ] Enable bootloader entry on button (or gpio) state
  [ ] Enable Status LED
```

- o **Wichtig:** Hier wird als Communication Interface USB ausgewählt, nicht CAN!
- o Sonst ist später kein Update möglich!
- Katapult kompilieren
make -j4
- Katapult flashen (das Board muss im DFU Mode sein !)
dfu-util -R -a 0 -s 0x08000000:mass-erase:force -D
~/katapult/out/katapult.bin
 - o Wichtig ist am Ende File downloaded **successfully** bei der Ausgabe im Terminal
- Das Board einmal resetten
 - o Reset Taste (Reset) drücken
 - o oder das Board einmal stromlos machen

Port finden

- dmesg -Hw aufrufen
- Reset Taste am Board drücken

- [+0.733491] usb 5-1: new full-speed USB device number 4 using ohci-platform
 - [+0.235102] usb 5-1: New USB device found, idVendor=1d50, idProduct=6177, bcdDevice= 1.00
 - [+0.000047] usb 5-1: New USB device strings: Mfr=1, Product=2, SerialNumber=3
 - [+0.000026] usb 5-1: Product: stm32f407xx
 - [+0.000020] usb 5-1: Manufacturer: katapult
 - [+0.000020] usb 5-1: SerialNumber: 3C0055000E51323236333739
 - [+0.004590] cdc_acm 5-1:1.0: ttyACM0: USB ACM device
- Wir brauchen die Information mit **tty...** also in diesem Fall **ttyACM0**
 - STRG+C drücken, um dmesg zu beenden

Klipper mit USB/CAN Bridge

- cd ~/klipper
- make menuconfig

- [*] Enable extra low-level configuration options
 - Micro-controller Architecture (STMicroelectronics STM32) --->
 - Processor model (STM32F407) --->
 - Bootloader offset (32KiB bootloader) --->
 - Clock Reference (8 MHz crystal) --->
 - Communication interface (USB to CAN bus bridge (USB on PA11/PA12)) --->
 - CAN bus interface (CAN bus (on PB12/PB13)) --->
 - USB ids --->
 - (1000000) CAN bus speed
 - () GPIO pins to set at micro-controller startup

- Klipper kompilieren und flashen (über USB / seriell!)


```
make -j4 flash FLASH_DEVICE=/dev/ttyACM0
```

```
pi@mkspi:~/klipper $ make -j4 flash FLASH_DEVICE=/dev/ttyACM0
Creating symbolic link out/board
Building out/autoconf.h
Compiling out/src/sched.o
...
Compiling out/src/stm32/hard_pwm.o
Preprocessing out/src/generic/armcm_link.ld
Building out/compile_time_request.o
Version: v0.12.0-102-g9f41f53c
Linking out/klipper.elf
Creating hex file out/klipper.bin
Flashing out/klipper.bin to /dev/ttyACM0
Entering bootloader on /dev/ttyACM0
Device reconnect on
/sys/devices/platform/soc/5200000.usb/usb2/2-1/2-1.4/2-1.4:1.0
/usr/bin/python3 lib/canboot/flash_can.py -d /dev/serial/by-
```

```
path/platform-5200000.usb-usb-0:1.4:1.0 -f out/klipper.bin

Attempting to connect to bootloader
CanBoot Connected
Protocol Version: 1.0.0
Block Size: 64 bytes
Application Start: 0x8020000
MCU type: stm32h723xx
Flashing '/home/biqu/klipper/out/klipper.bin'...

[#####]

Write complete: 1 pages
Verifying (block count = 477)...

[#####]

Verification Complete: SHA = 381BC7BAE3D7B8717F7169CEDB8EA08E4D59A4CA
CAN Flash Success
```

SBC einrichten

- Interface einrichten
Achtung : die Bitrate von 1000000 muss auch in der Board Firmware eingestellt werden!
- `sudo nano /etc/network/interfaces.d/can0`

```
allow-hotplug can0
iface can0 can static
    bitrate 1000000                                # Ensure it's
the same as selected for MCU firmware.
    up ip link set $IFACE txqueuelen 128          # ... please
use this version instead.
    #up ip link set $IFACE txqueuelen 1024 restart-ms 200 # Bit more
aggressive configuration
```

- Editor mit STRG + X → Y → Enter beenden
- Testen mit `ip a`
`can0: <NOARP,UP,LOWER_UP,ECHO> mtu 16 qdisc pfifo_fast state UP group default qlen 1024`
- Sollte das Interface auf DOWN stehen hilft meist ein
`sudo systemctl restart networking.service`
oder ein
`sudo ip link set can0 up type can bitrate 1000000`
oder ein
`sudo reboot`

Konfiguration

- `cd ~/printer_data/config`
- **Beispiel Konfiguration MKS SKIPR**
`wget`
<https://raw.githubusercontent.com/makerbase-mks/MKS-SKIPR/refs/heads/main/klipper%20firmware/skipr%20to%20voron%20V2.4.cfg> -o printer.cfg
- `nano ~/printer_data/config/printer.cfg`
 - **UART Konfig**

```
[mcu]
# The hardware use USART1 PA10/PA9 connect to RK3328
serial: /dev/ttyS0
restart_method: command
```

- **CAN Konfig**

```
[mcu]
canbus_uuid: fa5ad324b369
```

- Hier muss die CAN UUID eingetragen werden die vorher ermittelt wurde!
- Den Editor mit STRG + X → Y → Enter verlassen
- Klipper starten
`sudo systemctl start klipper.service`

Links

- <https://github.com/makerbase-mks/MKS-SKIPR>
- <https://github.com/redrathnure/armbian-mkspi>
- <https://www.kis3d.de/MKS-Makerbase.html>

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

Permanent link:
https://www.drklipper.de/doku.php?id=klipper_faq:flash_guide:stm32f407:mks_skipr&rev=1727594137

Last update: **2024/09/29 09:15**

