

# Configuration matérielle

Écrit par Claudio Prezzi.

Pour obtenir de l'aide sur le câblage de votre carte GRBL, veuillez visiter <https://github.com/gnea/grbl/wiki/Connecting-Grbl> (<https://translate.google.com/website?sl=auto&tl=fr&hl=fr&u=https://github.com/gnea/grbl/wiki/Connecting-Grbl>) .

## Régler le courant du moteur pas à pas

Si vous n'avez pas encore réglé le courant de vos pilotes pas à pas, faites-le maintenant.

Cela n'a aucun sens de configurer l'accélération et l'avance maximale lorsque le courant du moteur pas à pas n'est pas correct ! Réglez le courant sur une valeur où vous avez un bon couple mais ne surchauffez pas le pilote et le moteur.

Consultez la documentation de votre machine ou des pilotes de moteur pas à pas pour savoir comment régler le courant. Vous trouverez des détails sur [http://reprap.org/wiki/Pololu\\_stepper\\_driver\\_board](http://reprap.org/wiki/Pololu_stepper_driver_board) ([https://translate.google.com/website?sl=auto&tl=fr&hl=fr&u=http://reprap.org/wiki/Pololu\\_stepper\\_driver\\_board](https://translate.google.com/website?sl=auto&tl=fr&hl=fr&u=http://reprap.org/wiki/Pololu_stepper_driver_board)) .

## Calculer les pas/mm

Vous devez savoir combien de pas chaque axe doit parcourir pour une distance de 1 mm. Cela dépend de la taille des poulies ou du pas de broche et du micropas.

Il existe une calculatrice intéressante sur <http://www.prusaprinters.org/calculator/#steppermotors> (<https://translate.google.com/website?sl=auto&tl=fr&hl=fr&u=http://www.prusaprinters.org/calculator/%23steppermotors>) .

Imprimer ([https://laserweb-yurl-ch.translate.goog/documentation/initial-configuration/31-grbl-1-1e/25-adjust-stepper-current?\\_x\\_tr\\_sl=auto&\\_x\\_tr\\_tl=fr&\\_x\\_tr\\_hl=fr#](https://laserweb-yurl-ch.translate.goog/documentation/initial-configuration/31-grbl-1-1e/25-adjust-stepper-current?_x_tr_sl=auto&_x_tr_tl=fr&_x_tr_hl=fr#))