Макрос для разброса координат очистки сопла

Любое неосторожное (необдуманное) внесение изменений в конфиг может стать последним!

@geffestrussia создал новый макрос для разброса координат очистки сопла для равномерного загрязнения «подушки», добавил его вызов в макросы CLEAR_NOZZLE и CLEAR_NOZZLE_PLR.

Заменить

```
G1 Y254 F800
```

на

```
# G1 Y254 F800
rand_clear_nozzle_cooords
```

Сам макрос (можно разместить где-то выше):

```
[gcode_macro rand_clear_nozzle_cooords]
gcode:
    {% set random_y = (range(-14, 18) | random) / 10 %}

    # for testing: front bound
    # {% set Y_end = 254 + 1.4 %}
    # for testing: back bound
    # {% set Y_end = 254 - 1.8 %}

    # comment this for testing
```

```
{% set Y_end = 254 - random_y %}

G1 Y{Y_end} F800
M118 Clearing nozzle at [Y={Y_end}]
```

254 - это координата на которой происходит чистка в стоке. -1.4 и 1.8 - это смещения от этой координаты, которые определились опытным путём.

Также добавлено сообщение в консоль для дебага.

Выводит текущие координаты, чтобы знать, что сейчас вычислилось.

Можно менять переменную Y_end на значение из комментариев, запускать макрос (CLEAR_NOZZLE) и смотреть, где будет сопло. Для задней границы важно - чтобы не было пропуска шагов при парковке в чистилку. Для передней - соответственно чтобы не ездило по воздуху.

Потом - скорректировать диапазон для рандомных значений на основе выбранного диапазона.

UPD. Итоговый макрос всё таки вот так выглядеть должен:

диапазон не до 18, а до 40, что ощутимо расширяет использование коврика.

Материал подготовил: @DIShumskiy

Revision #2
Created 2026-10-08 10:43:45 UTC by Volvik88
Updated 2026-10-10 06:07:42 UTC by Volvik88