

# \*Fehlermeldungen - Problembeseitigung - FAQ (Häufig gestellte Fragen)

- [Der Drucker pausiert oder bricht einfach ab](#)
- [Internal Error on Command: SDCAR\\_PRINT\\_FILE](#)
- [Move exceeds maximum extrusion](#)
- [Printer is not ready](#)
- [Unknown Command M486](#)
- [Moonraker Probleme nach Update](#)
- [Unknown command:"DEFINE\\_OBJECT"](#)
- [Wie speichere ich meine Z-Offset?](#)
- [TouchScreen \(Klipper Screen\) funktioniert nicht mehr](#)

# Der Drucker pausiert oder bricht einfach ab

Häufigste Fehlerquelle ist hier der Filamentsensor. Einfach abstecken und aus der Printer.cfg auskommentieren.

```
#[filament_switch_sensor runout]
#pause_on_runout: True
#switch_pin: PA5
```

# Internal Error on Command: SDCAR\_PRINT\_FILE

**Lösung: Keine Sonderzeichen im GCODE Namen**

Sprich ä,ö,ü oder spezielle Symbole.

# Move exceeds maximum extrusion

Diese Fehlermeldung tritt meist beim Extrudieren von Filament auf. Standardmäßig ist eine Maximale Länge von 50mm eingestellt. Wenn ihr jetzt mehr fördern wollt, kann diese Meldung auftreten.

Lösung:

In der printer.cfg den Wert `max_extrude_cross_section:` anpassen.

```
[extruder]
```

```
max_extrude_cross_section: 60.0
```

# Printer is not ready

Verbindung mit Putty aufbauen

```
ls /dev/serial/by-id
```

*Beispiel Ausgabe* : "usb-1a86\_USB\_Serial-if00-port0"

Diesen Port in eurer **Printer.cfg** eingragen

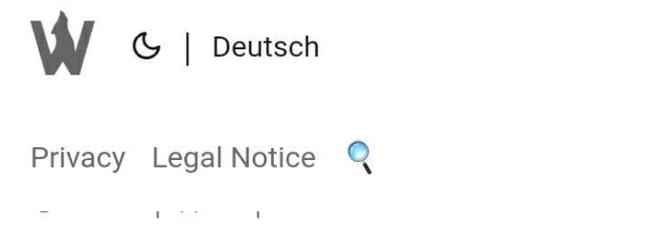
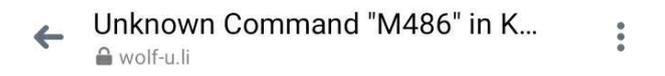
*Beispiel:*

```
[mcu]
serial: /dev/serial/by-id/usb-1a86_USB_Serial-if00-port0
restart_method: command
```

<https://www.youtube.com/embed/HzYVKNzeW8w>

# Unknown Command M486

Hier die Lösung für den oben beschriebenen Fehler



On Multi-Object Prints in Klipper, you might see the message:

```
1 Unknown Command "M486"
```

To me that happened when i switched to Superslicer but it is easy to solve.

- Open Superslicer
- Open your Print Settings
- Search for "Label Objects" (should be in "Output Options")
- Uncheck the tickbox

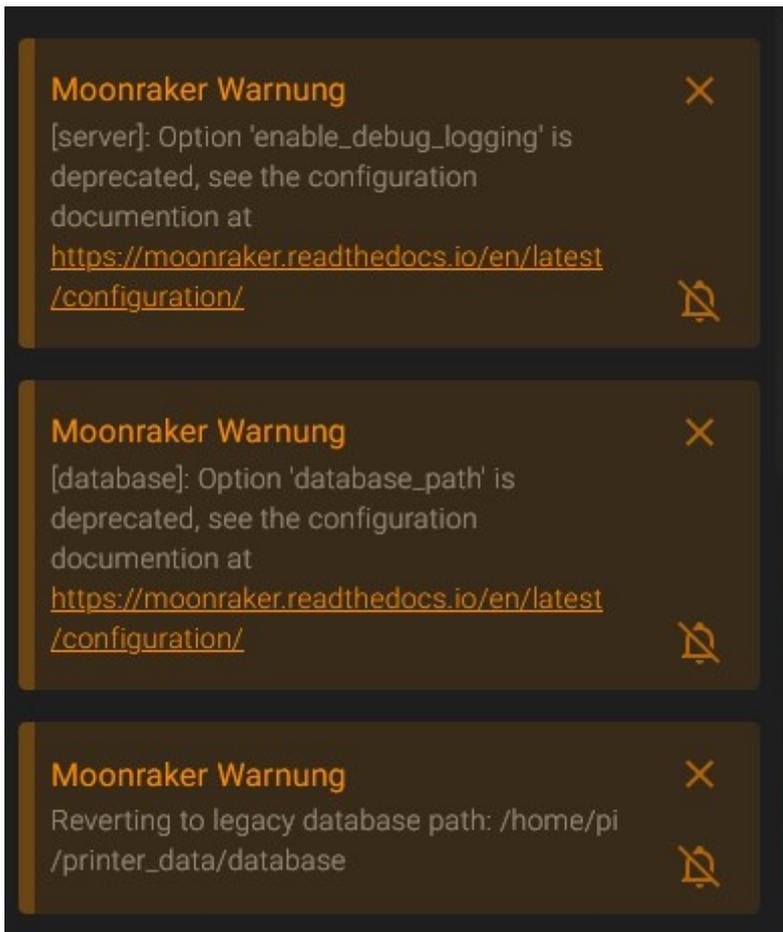
That solves it ;)

#klipper #superslicer



# Moonraker Probleme nach Update

Nach dem Moonraker Update zu Version **v0.7.1-714-g3ad7d06** habt ihr folgende Fehler und seht eure Gcodes und Configs wahrscheinlich nicht mehr.



## Wie kann ich jetzt die moonraker.conf bearbeiten?!

### **1. Möglichkeit: FTP Client** -> Über FTP Client (Filezilla, WinSCP)

home/pi/klipper\_config/moonraker.conf per Drag&Drop auf den Pc und bearbeiten. Danach wieder per Drag&Drop hochladen

### **2. Möglichkeit: Putty**

```
cd klipper_config ; nano moonraker.conf ; STRG+X ; Y -> Enter
```

## Welche Fehler sind zu beheben:

[server] anpassen

```
[server]
host: 0.0.0.0
port: 7126
# enable_debug_logging: False
```

"enable\_debug\_logging:" auskommentieren oder löschen

[database] anpassen

```
#[database]
#database_path:
```

[database] komplett auskommentieren oder löschen

[filemanager] anpassen

```
[file_manager]
#config_path: ~/klipper_config
#log_path: ~/klipper_logs
```

"config\_path:" und "log\_path:" auskommentieren oder löschen

[maschine] hinzufügen

```
[maschine]
sudo_password: MEINPASSWORT1234
```

Komplette Sektion [maschine] mit sudo Passwort hinzupügen. Dein Sudo Passwort ist das Passwort was du zum einloggen in den pi eingibst

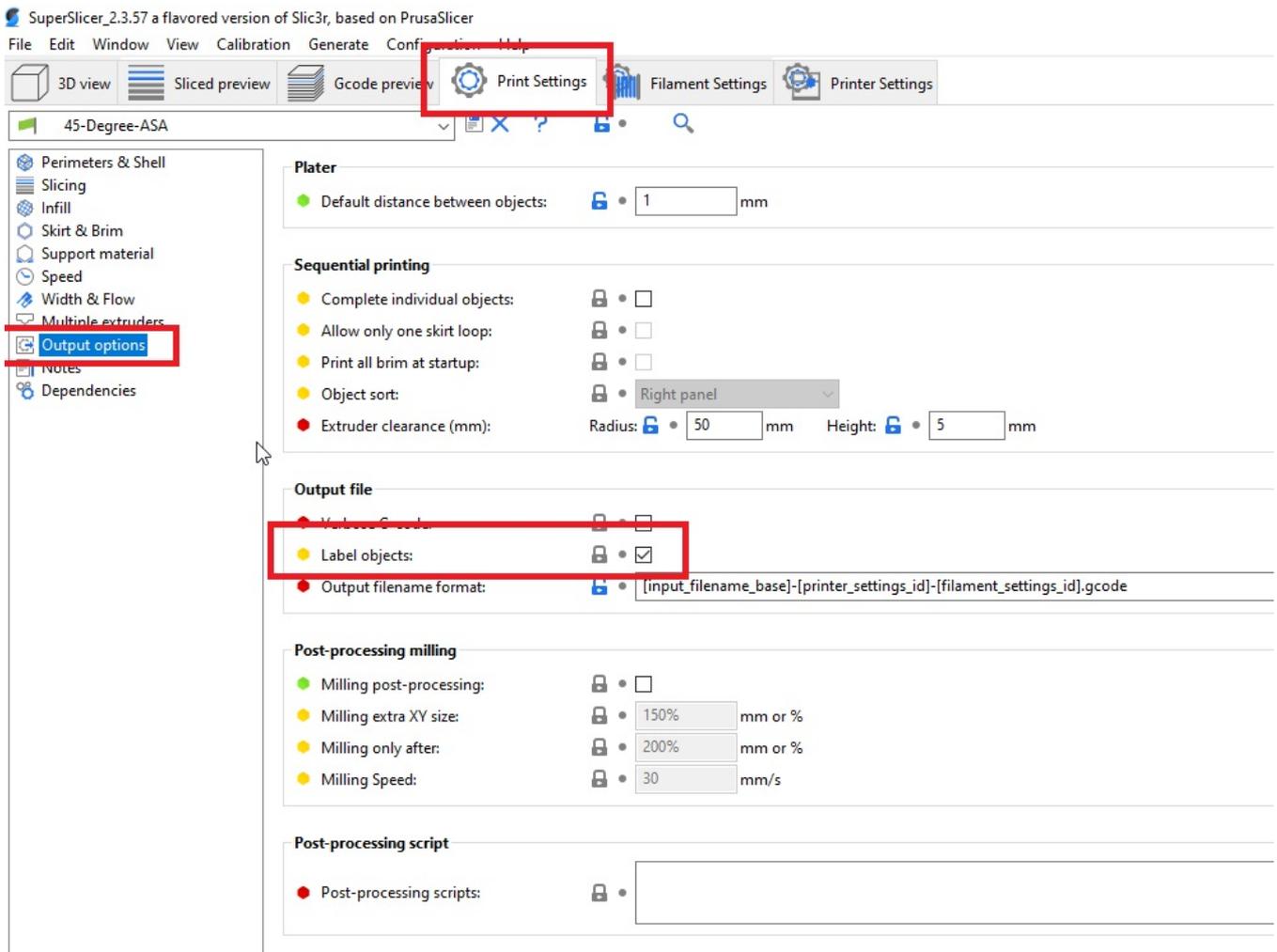
[Angepasste moonraker.conf](#)

<https://www.youtube.com/embed/9Y8h4HfBd18>

# Unknown

# command: "DEFINE\_OBJECT"

- Superslicer öffnen
- Druckeinstellungen / Ausgabeoptionen Haken von "Label objects" rausnehmen



# Wie speichere ich meine Z-Offset?

## Frage:

Ich habe meine Z-Offset über das Dashboard eingestellt. Nun möchte ich diesen speichern und stehe vor der Wahl zwischen:

- Auf **Endschalter**
- Auf **Probe**

---

## Lösung:

Die Lösung des ganzen liegt in der Art, wie du deinen Z-home bzw Z-Nullpunkt bestimmst. In der Regel wird das über einen sogenannten Endschalter (Mikroendschalter) gemacht.

Einige Drucker haben aber auch einen Bltouch oder eine Probe verbaut und benutzen diesen zum homen der Z-Achse.

Wie kannst du das ganze in deiner Printer.cfg erkenne?

Schau dir in der sektion **[stepper\_z]** und **[stepper\_z1]** den Parameter **endstop\_pin:** an

```
[stepper_z]
endstop_pin: PB2 -----> Auf Endschalter

[stepper_z]
endstop_pin: probe:z_virtual_endstop -----> Auf Probe
```

Bei **probe:z\_virtual\_endstop** wird auf **Probe** gespeichert.  
In allen anderen Fällen (**Pin vergeben**) auf **Endschalter**.

# TouchScreen (Klipper Screen) funktioniert nicht mehr

## Fehlerbeschreibung:

Hallo.

04.04.23 -> Seit den letzten Updates scheint es wohl vermehrt Probleme mit dem Touchscreen zu geben.

Fehlermeldungen:

```
xf86OpenConsole: Cannot open virtual console 2 (Permission denied)
```

Touch funktioniert generell nicht mehr

Wir danken Martin für den Hinweis und zeigen euch hier eine Lösung, die bei euch funktionieren kann.

Die Anleitung basiert auf folgendem Github Post: [Touch did not work after Update \(OS related, not caused by KS\)](#)

---

## Lösung:

### 1. Eintrag in `/boot/config.txt` prüfen und ggf eintragen:

- Öffne eine putty Verbindung zu deinem Pi und führe folgenden Befehl aus:

```
sudo nano /boot/config.txt
```

- Suche den Eintrag

```
dtoverlay=vc4-fkms-v3d
```



Achtet auf das "f" bei fkms. Das kann in manch einer Konfig fehlen

- STRG+X und config.txt speichern.

Alternativ könnt ihr auch die SD Karte aus dem Pi entnehmen und am PC einstecken. So könnt ihr auch Zugriff auf die boot/config.txt erlangen

- Starte den Pi neu

## 2. Eintrag in der Xwrapper.config einfügen

- Öffne eine putty Verbindung zu deinem Pi
- Führe folgenden Befehl aus:

```
sudo bash -c "echo needs_root_rights=yes>>/etc/X11/Xwrapper.config"
```

## 3. Calibration Matrix setzen

- Öffne putty und führe folgenden Befehl aus

```
echo 'ACTION=="add", ATTRS{name}=="raspberrypi-ts", ENV{LIBINPUT_CALIBRATION_MATRIX}="0.5 0 0 0 1 0 0 0 1"' | sudo tee /etc/udev/rules.d/51-touchscreen.rules
```

- Starte den Pi neu

## 4. Wenn die vorherigen Einträge nicht geholfen haben, probiere noch das

- Öffne putty und führe folgenden Befehl aus

```
sudo nano /usr/share/X11/xorg.conf.d/40-libinput.conf
```

- Deine Transformation Matrix sollte so aussehen `0.5 0 0 0 1 0 0 0 1`

Section "InputClass"

    Identifier "libinput touchscreen catchall"

    MatchIsTouchscreen "on"

    MatchDevicePath "/dev/input/event\*"

Driver "libinput"

Option "TransformationMatrix" "0.5 0 0 0 1 0 0 0 1"

EndSection