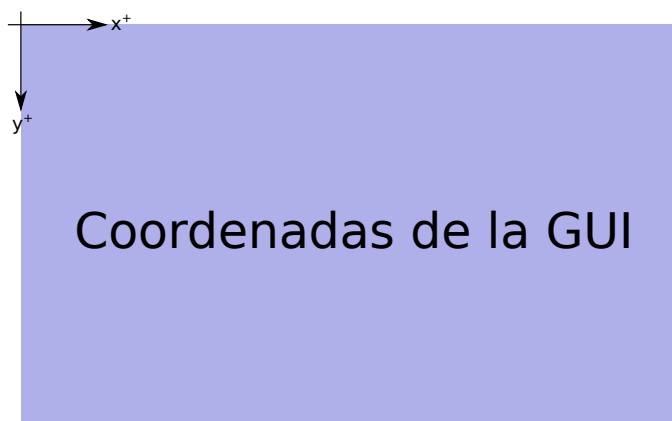
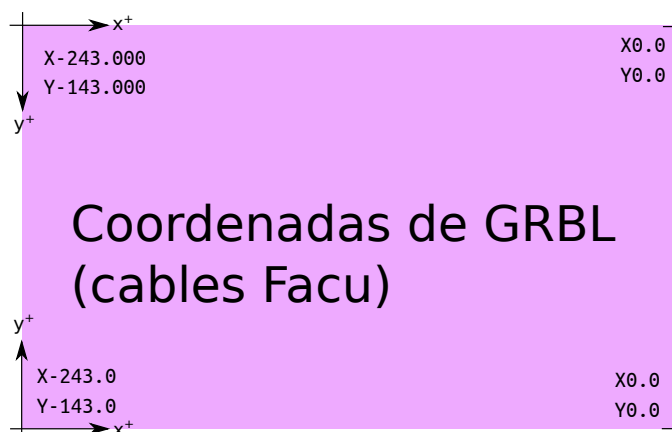




\$3=0 (no reverse axis)
 \$5=0 (no reverse limit pins)
 \$23=3 (reverse XY homing direction)

\$H: <Idle|MPos:-243.000,-143.000,-2.000|FS:0,0>

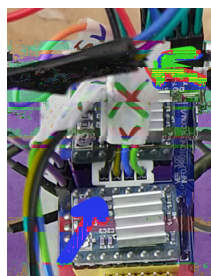


\$3=2 (reverse Y axis)
 \$5=0 (no reverse limit pins)
 \$23=3 (reverse XY homing direction)

<Idle|MPos:-243.000,-143.000,-2.000|FS:0,0|WCO:0.000,0.000,0.000>

\$3=2 (reverse Y axis)
 \$5=0 (no reverse limit pins)
 \$23=0 (no reverse homing direction)

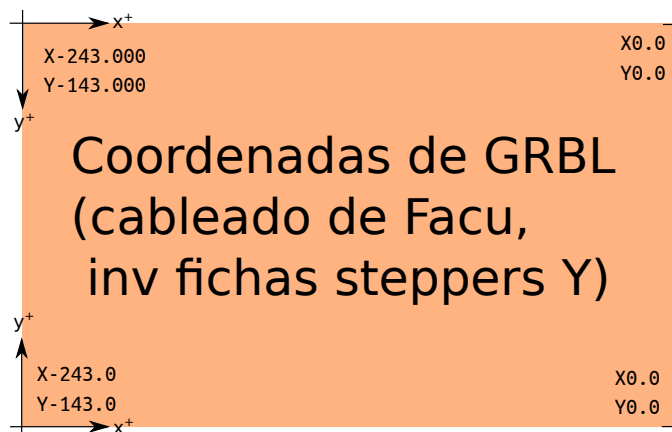
\$H: <Idle|MPos:-2.000,-2.000,-2.000|FS:0,0|WCO:0.000,0.000,0.000>



En el cableado de Facu la ficha de los steppers está puesta (abajo en la foto).
 Arriba en la foto se ve que los cables del stepper X están cruzados verde con azul.
 El resto de los steppers tiene cruzados los cables verde/rojo.

\$3=2 (no reverse axis)
 \$5=0 (no reverse limit pins)
 \$23=3 (reverse XY homing direction)

\$H: <Idle|MPos:-243.000,-143.000,-2.000|FS:0,0>

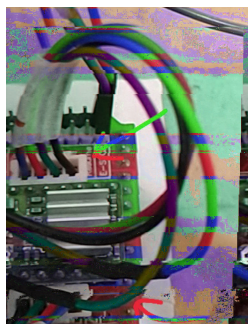


\$3=0 (reverse Y axis)
 \$5=0 (no reverse limit pins)
 \$23=3 (reverse XY homing direction)

<Idle|MPos:-243.000,-143.000,-2.000|FS:0,0|WCO:0.000,0.000,0.000>

\$3=0 (no reversed axis)
 \$5=0 (no reverse limit pins)
 \$23=0 (no reverse homing direction)

\$H: <Idle|MPos:-2.000,-2.000,-2.000|FS:0,0|WCO:0.000,0.000,0.000>



Di vuelta las fuchas del eje Y/A respecto al cableado de Facu. Arriba en la foto se senala esto.

Los steppers tienen los cables cruzados como en la foto de arriba, donde se describe el cableado "de Facu".

Hice esto para que la configuracion de GRBL sea consistente con lo esperado.