Os arquivos .ini são baseados em Seções e campos.

A interface usa um arquivo .ini para sua configuração base. Este arquivo pode ser encontrado em (/home/rpi-cnc/bCNC/bCNC/bCNC.ini)

Caso você altere este arquivo, é recomendado que você feche a interface, depois remova o arquivo (/home/rpi-cnc/.bCNC). Este arquivo é definido como oculto, então para remove-lo usando a interface gráfica você deve utilizar o atalho do teclado 'Ctrl+h' para habilitar ou desabilitar a visualização dos arquivos ocultos.

Vou descrever algumas seções importantes e coisas que podem ser feitas.

Seção: bCNC

sash: Define em que posição (sentido horizontal) em que a tela vai ser dividida
page: Define a página inicial que o sistema inicializará
    Opções: File, Execution, Jog, Probe, Cam, Editor, Terminal
ribbon: Define quais abas estão disponíveis para o sistema

###.ribbon: Para a página escolhida, define quais grupos aparecem na parte superior
###.page: Para a página escolhida, define quais módulos serão carregados. utilizando os símbolos '<' ou '>', o módulo ficará no lado esquerdo ou direito da divisória, respectivamente. Com o símbolo '*' o módulo ocupará todo o espaço desocupado

Páginas: file, execution, jog, probe, cam, editor, terminal
Para página file:
    Opções:
        ribbon: File, Pendant, Options, Close
        page: DRO, Serial, Startup
Para página execution:
    Opções:
        ribbon: Connection, User, Run, Close
        page: DRO, State, Notebook
Para página jog:
    Opções:
        ribbon: Connection, User, Run, Zero, Tool, Close
        page: DRO, State, Control, Spindle, Mdi
Para página Probe:
    Opções:
        ribbon: Connection, Probe, Autolevel, Camera, Tool
        page: DRO, ProbeCommon, Autolevel, Camera, Tool
Para página cam:
    Opções:
        ribbon: Config, Database, CAM
        page: CAM
Para página Editor:
    Opções:

ribbon: Clipboard, Select, Edit, Order, Transform, Route, Info
page: Editor

Para página Terminal:

Opções:

ribbon: Connection, Commands, Terminal
page: DRO, Terminal

Seção Connection:

baud: Baudrate da comunicação Serial
port: Porta usada para a comunicação Serial
poll: Período em que a interface envia o comando de Verificação para o Esp32.

Seção Control:

steplist: lista de steps predefinidos para o JOG

Seção Canvas:

view: Eixos do Gráfico (Z-X, X-Z, X-Y, Y-Z)

Seção File:

dir: Diretório onde a interface começa a procurar por um arquivo gcode

Seção Buttons:

n: quantos botões de ações aparecem na parte superior das telas de execução e jog.

name.x: Nome que aparece na tela no botão número x
icon.x: Ícone do botão número x. (a lista de ícones pode ser vista na interface quando você clica com o botão direito do mouse em cima de algum dos botões)
tooltip.x: Texto que aparece quando você deixa o mouse em cima do botão
command.x: Comando a ser executado quando o botão é clicado

Seção Jog:

panel: O Jog pode ser executado pelo painel
keyboard: O Jog pode ser executado pelo teclado
beginPeriod: Depois de cancelar algum movimento de Jog, espera '**beginPeriod**' segundos para poder enviar o proximo movimento.
inversion: Inverte o sinal dos pinos desejados. (Utilizar representação binária para gerar o valor)
debounce: Debounce utilizado na entrada do pino do sistema.
period: Depois de '**period**' segundos do último Evento de jog, o movimento é parado

planner: O movimento de Jog só será executado, se o planner do controlador estiver com no mínimo este espaço no seu planner de movimento.
directionMode: Escolhe entre os modos ‘Direção’ e ‘Direto’. No modo Direto você deve definir os pinos **#Up** e **#Down** para cada eixo **#**. No modo Direção você deve definir os pinos **#** e **#dir**.
#Up: Usado no modo ‘Direto’. Define que pino executará o movimento de Jog no eixo **#** na direção Positiva.
#Down: Usado no modo ‘Direto’. Define que pino executará o movimento de Jog no eixo **#** na direção Negativa.
#: Usado no modo ‘Direção’. Define o pino que irá selecionar o eixo **#**
#Dir: Usado no modo ‘Direção’. Define pra que direção o eixo **#** será movimentado.

Obs: No modo ‘Direto’, quando o sinal chega no pino **#Up** ou **#Down** o movimento será enviado na direção desejada. No modo ‘Direção’ o movimento será executado somente quando o pino **#** for acionado, e a direção que o movimento utilizará é a definida no pino **#Dir** (se for um sinal positivo, a direção do movimento será negativa, se for um sinal GND a direção será positiva)

Seção Button#:

panel: Define se o botão está ativo ou não
name: Nome do botão
debounce: Debounce que será utilizado na verificação da entrada do botão
on: Comando que será executado quando o botão é acionado
off: Comando que será executado quando o botão é desacionado
inversion: Se o sinal deve ser invertido ou não
pin: pino que acionará a função do botão

Obs: Caso seja escolhida a função **‘button’** você deve definir os campos **‘on’** e **‘off’**. Caso seja escolhido uma função predefinida para o botão, esses campos não devem ser definidos.

Seção Selector#:

panel: Define se o Seletor está ativo
debounce: Debounce que será utilizado na verificação das entradas
binary: Caso verdadeiro, os pinos serão os bits do índice, caso contrário cada pino selecionará o índice
gray: Usado no formato **binary**, recebe em Gray Codes e transforma no binário comum.
pin#: Define o pino número **#**
inversion: Define a inversão de bits que será utilizada
v#: Define o valor para o índice **#**

Seção Panel:

period: Não é mais utilizado
selector#: Define qual é a função que o seletor **#** terá.

Opções: StepSelector (Seleciona o step do Jog), RapidSelector (Define a porcentagem do G0), FeedSelector (Define a porcentagem do G1)
button#: Define qual é a função que o botão **#** terá.

Opções: StartButton (despausa a execução ou inicia o programa), PauseButton (pausa a execução), StartPauseButton (junta as funções do botão de pausa e de start), ResetButton (executa um Reset no controlador e um Stop no programa), Button (utiliza os campos on e off para suas funções)

Seção CNC:

firmware: Deve ser **Grbl_HAL**
axis: Define quais eixos a interface vai utilizar
jogCross: Define quais eixos estarão em cruz na interface (de 2 a 2)
jogSpeed#: Define botões de velocidade predefinidas para o Jog
ecc: Define se a interface irá utilizar os Error Correction Codes. (por padrão o Esp32 utiliza. Caso seja configurado diferente do Esp32, a comunicação não funcionará)
pidLog: Habilita a visualização dos logs de pid na interface. (Utilizados para o ajuste da rosca)
panel: Habilita o painel
lathe: Configura a interface para o Torno CNC.
spindlemax: Define o rpm máximo na escala do RPM da interface.
spindlemin: Define o rpm mínimo na escala do RPM da interface.

Seção Vars:

Obs: Você pode definir algumas variáveis aqui, elas serão lembradas mesmo fechando a interface e abrindo de novo. Ótimo para ser utilizado com a função dos Scripts ou Macros.

Seção Font:

Obs: Aqui você pode definir algumas fontes ou alterar as que já estão definidas