

Portbelegung des ATmega 1284P

;ISP PORTB 5,6,7
 ;JTAG PORTC 2,3,4,5
 ;PORTA, 0 ;Poti
 ;PORTA, 1 ;Lade Speicherbereich 0 aus EEPROM
 ;PORTA, 2 ;Lade Speicherbereich 1 aus EEPROM
 ;PORTA, 3 ;Lade Speicherbereich 2 aus EEPROM
 ;PORTA, 4 ;Lade Speicherbereich 3 aus EEPROM
 ;PORTA, 5 ;Lade Speicherbereich 4 aus EEPROM
 ;PORTA, 6 ;Position
 ;PORTA, 7 ;Schrittgeber Geschwindigkeit

 ;PORTB, 0 ;zum Treiber H-Bruecke 1
 ;PORTB, 1 ;Drehgeber B Für Richtung
 ;PORTB, 2 ;Drehgeber A INT2
 ;PORTB, 3 ;PWM1
 ;PORTB, 4 ;PWM2
 ;PORTB, 5 ;ISP
 ;PORTB, 6 ;PWM5,ISP
 ;PORTB, 7 ;ISP

 ;PORTC, 0 ;zum Treiber H-Bruecke 2
 ;PORTC, 1 ;Impuls- Ausgabe - 1 pro Schrittweite für externe Treiber
 ;PORTC, 2 ;JTAG
 ;PORTC, 3 ;JTAG
 ;PORTC, 4 ;JTAG
 ;PORTC, 5 ;JTAG
 ;PORTC, 6 ;Ausgang Richtung
 ;PORTC, 7 ;Ausgang Daten stoppen

 ;PORTD, 0 ;RX Serielle Schnittstelle
 ;PORTD, 1 ;TX Serielle Schnittstelle
 ;PORTD, 2 ;Externer Eingang Takt Motor
 ;PORTD, 3 ;Externer Eingang Richtung Motor
 ;PORTD, 4 ;zum Treiber H-Bruecke 3
 ;PORTD, 5 ;zum Treiber H-Bruecke 4
 ;PORTD, 6 ;PWM4
 ;PORTD, 7 ;PWM3

Der 2-Phasen-Motor wird
 von PWM1 , PWM2
 und PWM3 , PWM4 angesteuert
 PWM5 wird nur für 5-Phasen Motor
 gebraucht

Port B0, C0, D4, D5 sind für eine andere Ansteuerung
 einer H-Brücke vom 2-Phasen Motor vorbereitet.

Die Schaltung

