

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

