

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-Bruেকে 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-Bruেকে 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-Bruেকে 3
- ;PORTD, 5 ;zum Treiber H-Bruেকে 4
- ;PORTD, 6 ;PWM4
- ;PORTD, 7 ;PWM3

Der 2-Phasen-Motor wird von PWM 1, 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

