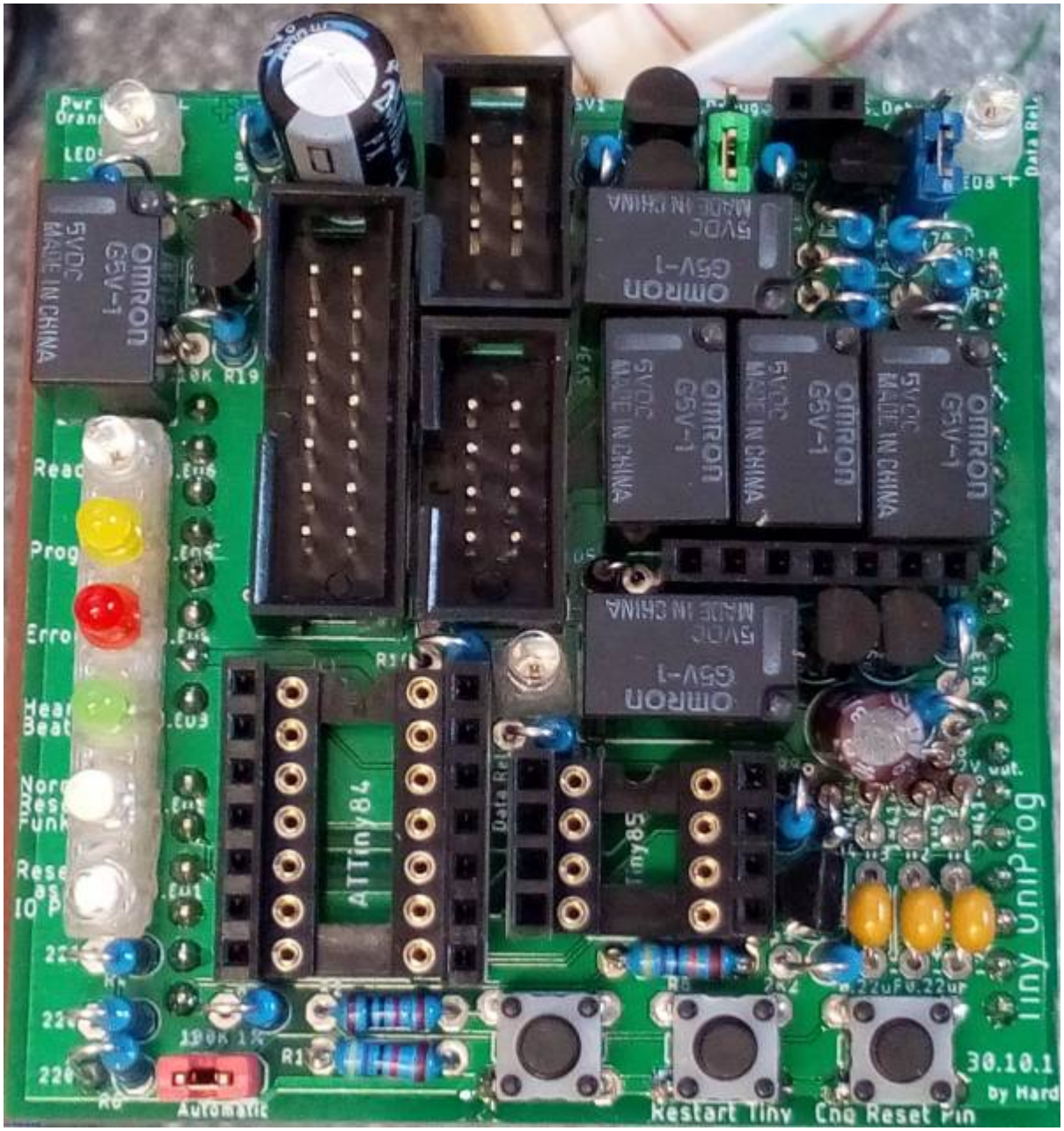
400DE-Attiny-Programmer - Debugvariante



Benötigte Werkzeuge

- Lötstation oder regelbaren Lötkolben
- Bohr- und Fräsgerät mit Trennscheibeneinsatz oder besser Modellbau-Tischkreissäge Proxxon 27006 mit Sägeblatt 28012
- Staubsauger und evtl. Feinstaubmaske
- Dritte Hand oder Platinenhalter, ist sehr hilfreich
- Seitenschneider

Stückliste

Stückliste DEBUG

https://www.reichelt.de/my/1684508

Anzahl	Bezeichnung	Beschreibung	erhältlich	Bestellnummer	Preis	Bemerkungen
2	CON1, CON2	M07	Reichelt	RND 205-00647	0,10 €	
2	CON3, CON4	M04	Reichelt	RND 205-00644	0,06 €	
2	D5, D7	1N4148	Reichelt	RND 1N4148	0,02 €	
1	D6	1N4004	Reichelt	1N 4004	0,02 €	
1	DJ1	S_Debug1	Reichelt	RND 205-00624	0,03 €	
1	DJ2	S_Debug2	Reichelt	RND 205-00624	0,03 €	
1	IC1	ATTiny84	Reichelt	GS 14P	0,23 €	
6	K1, K2, K3, K4, K5, K6	G5V1	Reichelt	G5V-1 5DC	1,60 €	
3	LED7, LED,8, LED9	Orange	Reichelt	RND 135-00015	0,07 €	
6	Q1, Q2, Q3, Q4, Q5, Q6	BS170	Reichelt	BS 170	0,10 €	
4	R2, R13, R17, R19	10K	Reichelt	METALL 10,0K	0,08 €	
1	R3	2K2	Reichelt	METALL 2,20K	0,08 €	
3	R16, R18, R20	470	Reichelt	METALL 470	0,08 €	
3	R21, R22, R23	100	Reichelt	METALL 100	0,08 €	
2	S1, S2	10-XX	Reichelt	TASTER 9302	0,15 €	
1	SJ8	SOLDERJUMPERNO	—-	—-	- €	*
1	SV2	SV2	Alf	—-	—-	
1	SV3	SV3	Alf	—-	—-	
1	CAN1	MCP2515_CAN_MODUL	Ebay	„MCP2515 CAN Bus Modul mit TJA1050 Transceiver 5V für Arduino und Raspberry Pi “	ca. 2,99 € / Stück zzgl Versand	Zusatz für die Nutzung des CAN-Modules
1	CON 5	M02 / CAN	Reichelt	RND 205-00642	0,04 €	Zusatz für die Nutzung des CAN-Modules
1	CON 6	M07 / CAN	Reichelt	RND 205-00647	0,10 €	Zusatz für die Nutzung des CAN-Modules
1	SV1	CAN	Alf	—-	—-	Zusatz für die Nutzung des CAN-Modules

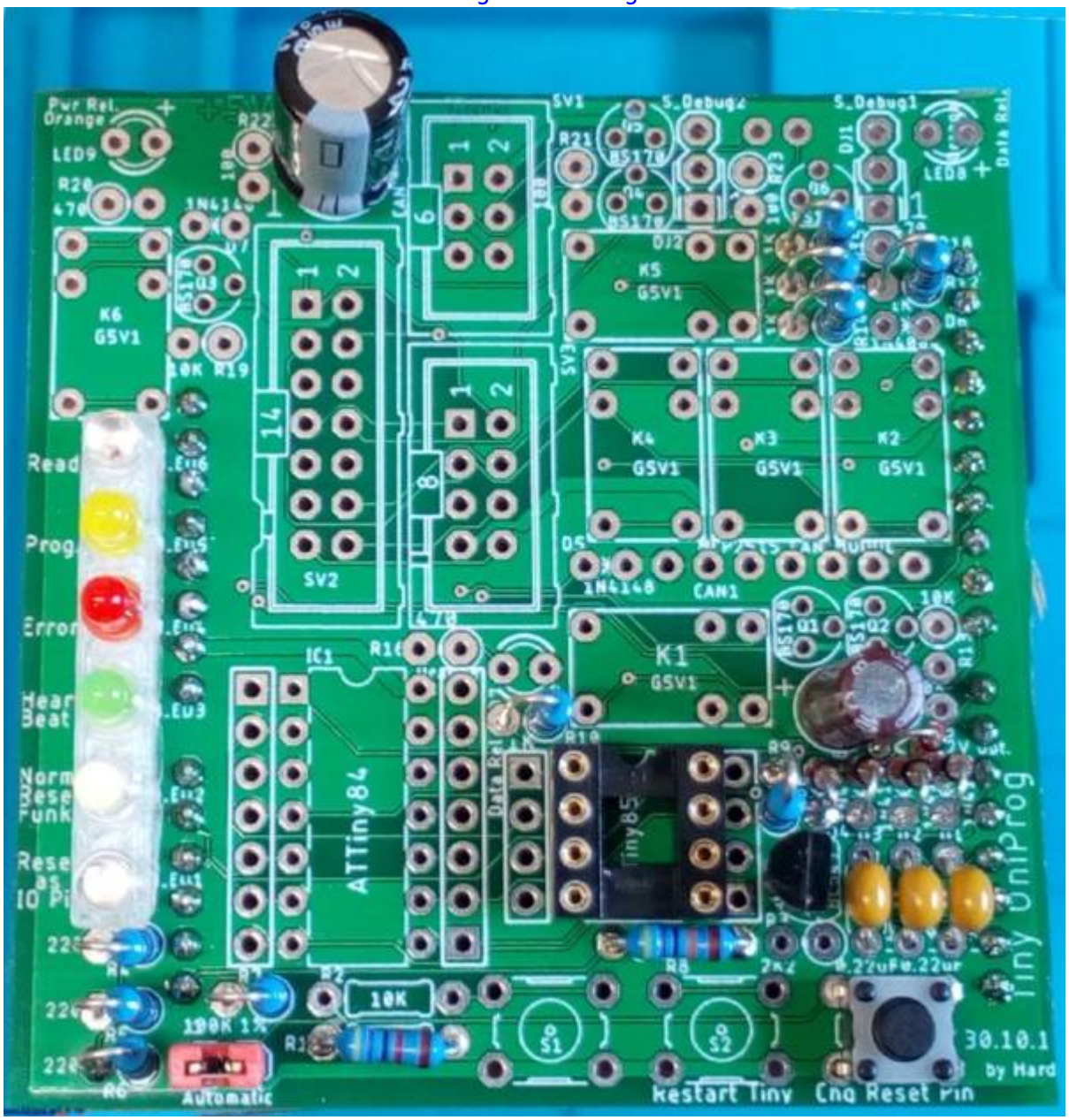
Bestückung - Aufbauanleitung

Da die Bestückung sehr umfangreich ist, wurden die Bestückung in kleine Schritte mit 3 - 6 Bauteile zusammengefasst und auf dem jeweiligen Bild die Bauteile farblich markiert und hervorgehoben.

Oberseite

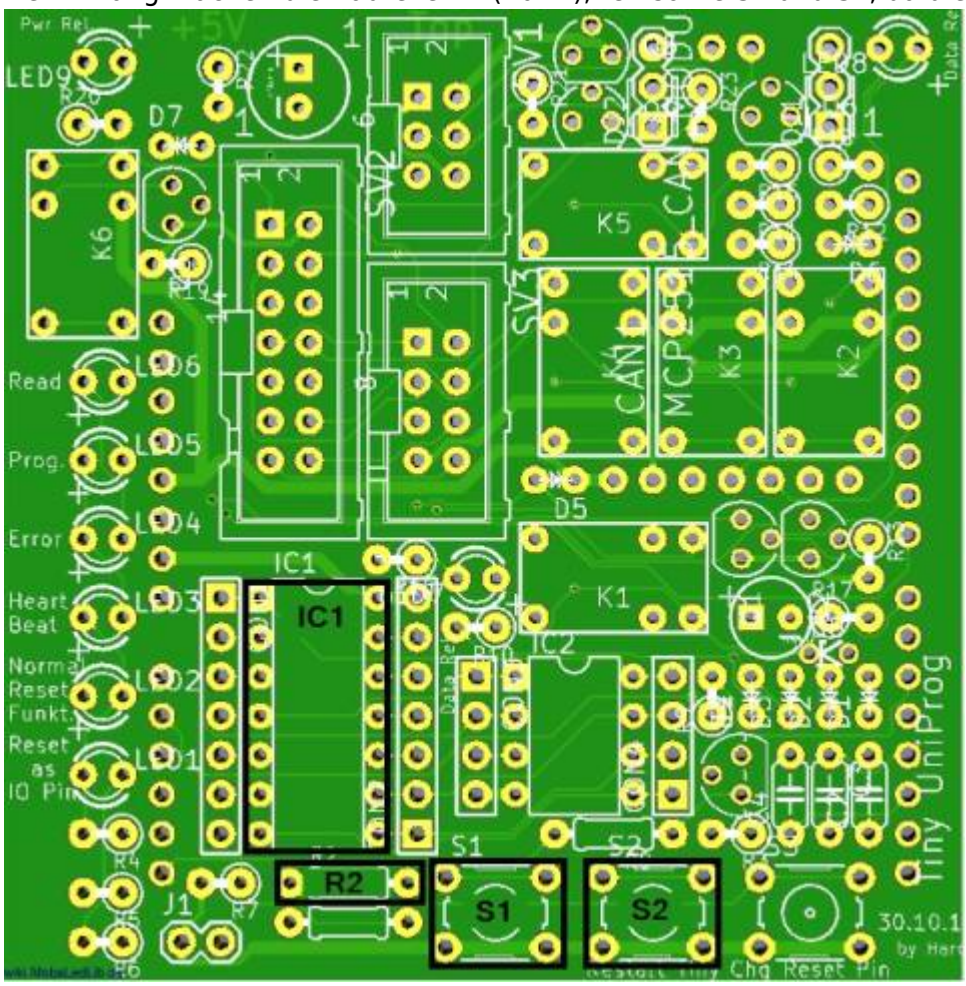
aktueller Stand der Platine

So ist der aktuelle Stand aus der vorherigen Anleitung.

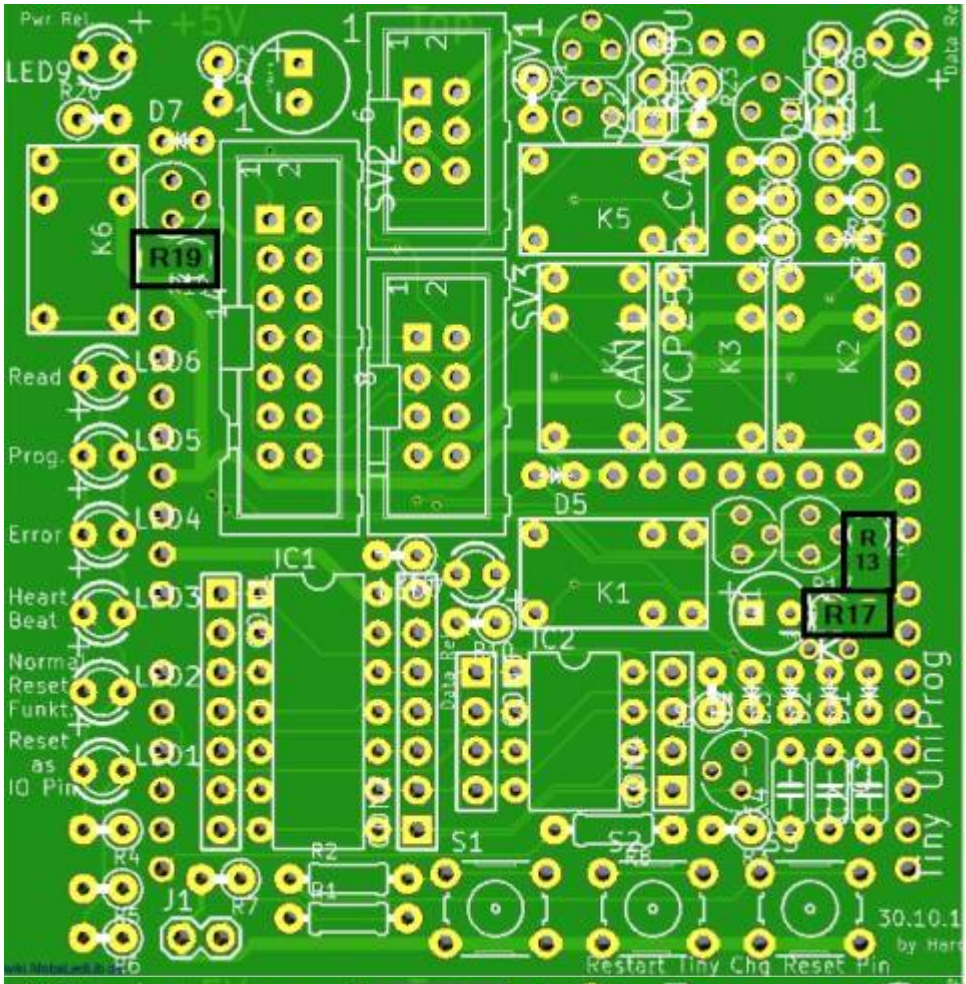


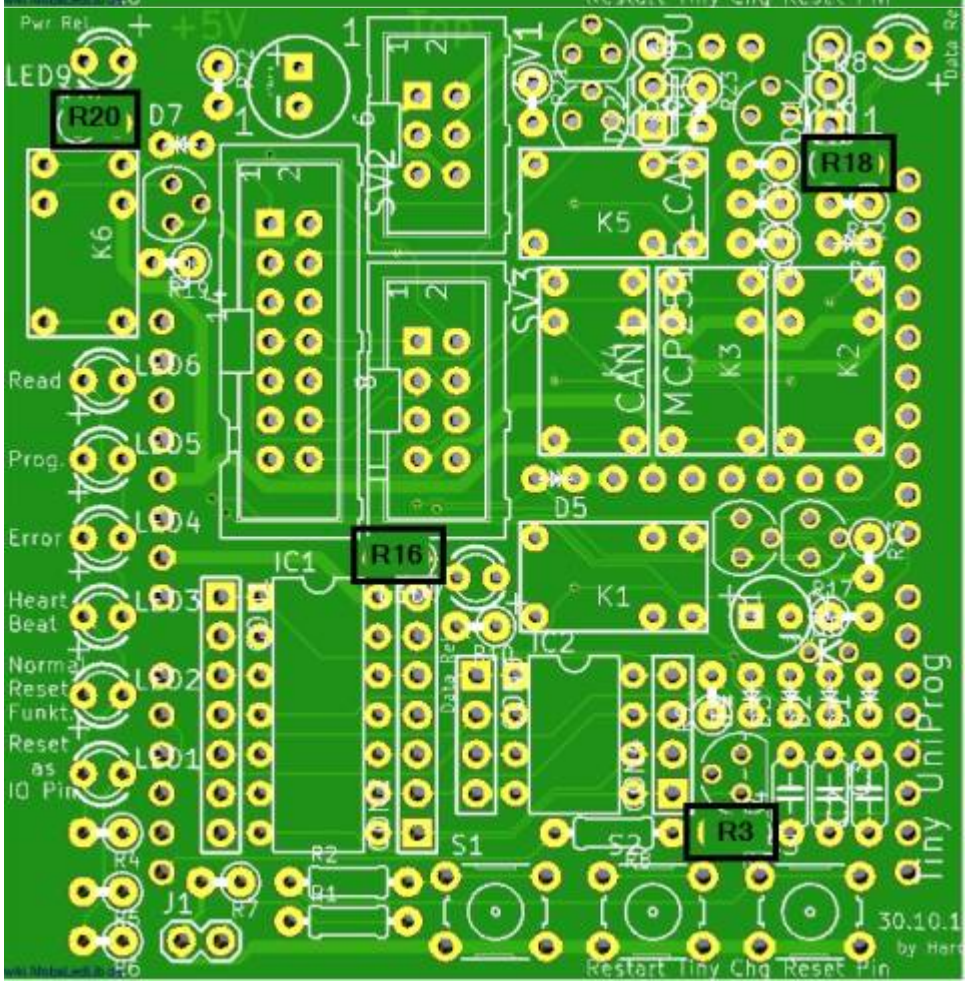
Flache Bauteile und Widerstände

Den Anfang machen die Bauteile R2 (10KΩ), IC1 sowie S1 und S2, da diese die flachsten sind.

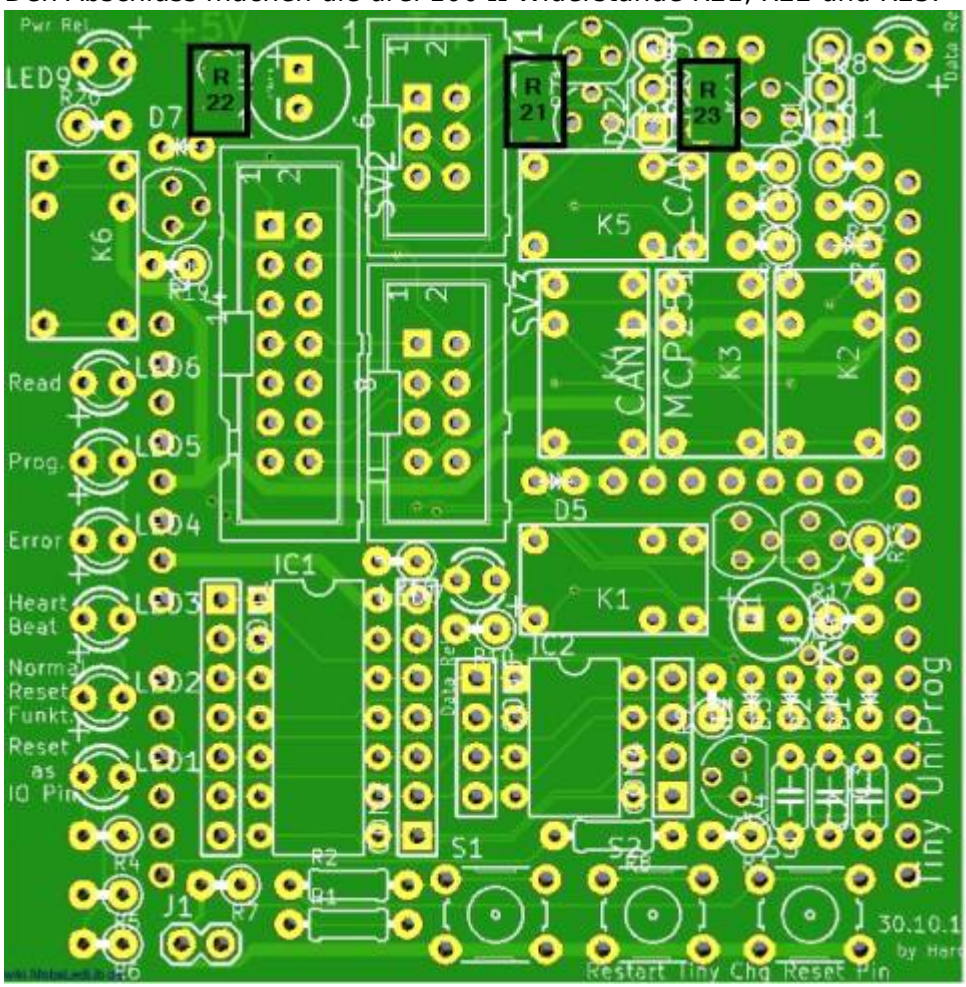


Nun kommen die drei 10KΩ Widerstände R13, R17 und R19, die drei Widerstände R16, R18 und R20 mit 470Ω und der Widerstand R3 mit 2,2KΩ.


Pwr Rel
+5V
LED9
D7
K6
R19
Read
Prog.
Error
Heart Beat
Normal Reset Funkt.
Reset as IO Pin
SV1
SV2
SV3
K5
CAN
MCP2515
K3
K2
D5
K1
R13
R17
IC1
IC2
S1
S2
J1
R2
R1
R4
R7
Tiny UniProg
30.10.1
by Hard
Restart Tiny Chg Reset Pin


Pwr Rel
+5V
LED9
R20
D7
K6
Read
Prog.
Error
R16
Heart Beat
Normal Reset Funkt.
Reset as IO Pin
SV1
SV2
SV3
R18
K5
CAN
MCP2515
K3
K2
D5
K1
IC1
IC2
S1
S2
R3
J1
R2
R1
R4
R7
Tiny UniProg
30.10.1
by Hard
Restart Tiny Chg Reset Pin

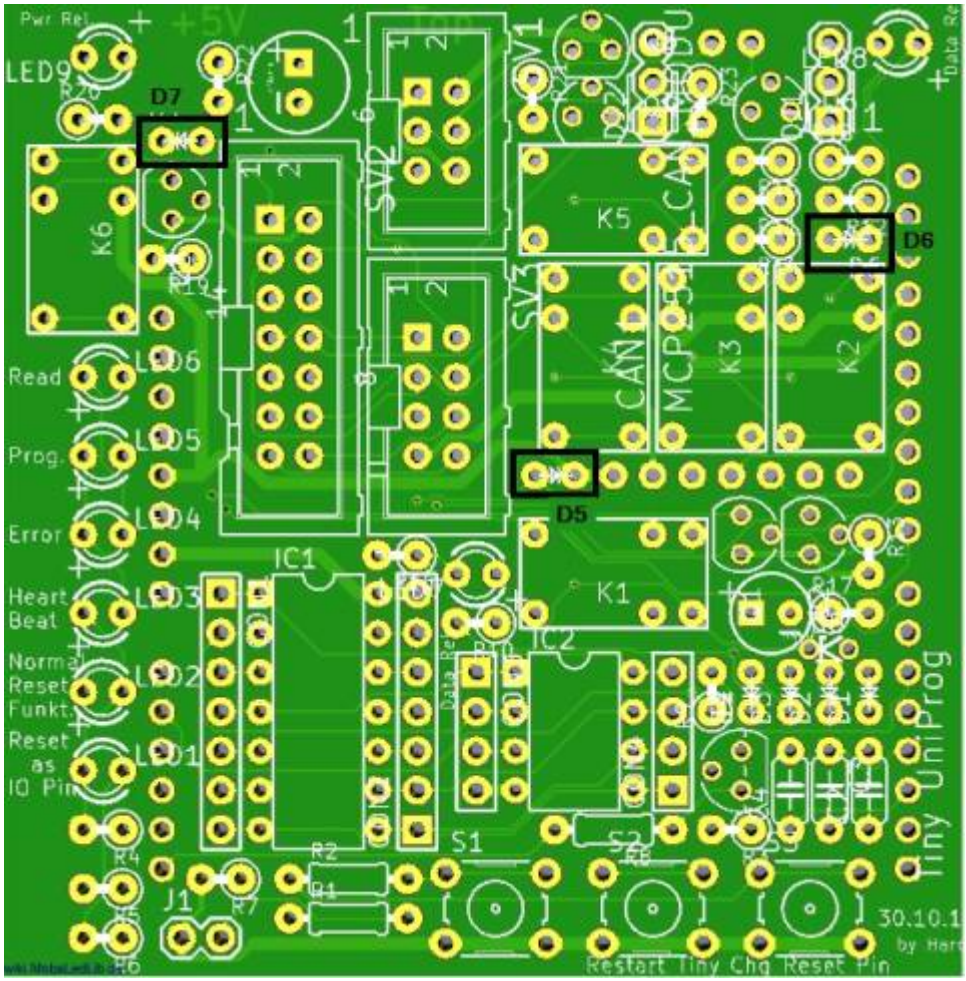
Den Abschluss machen die drei 100 Ω Widerstände R21, R22 und R23.



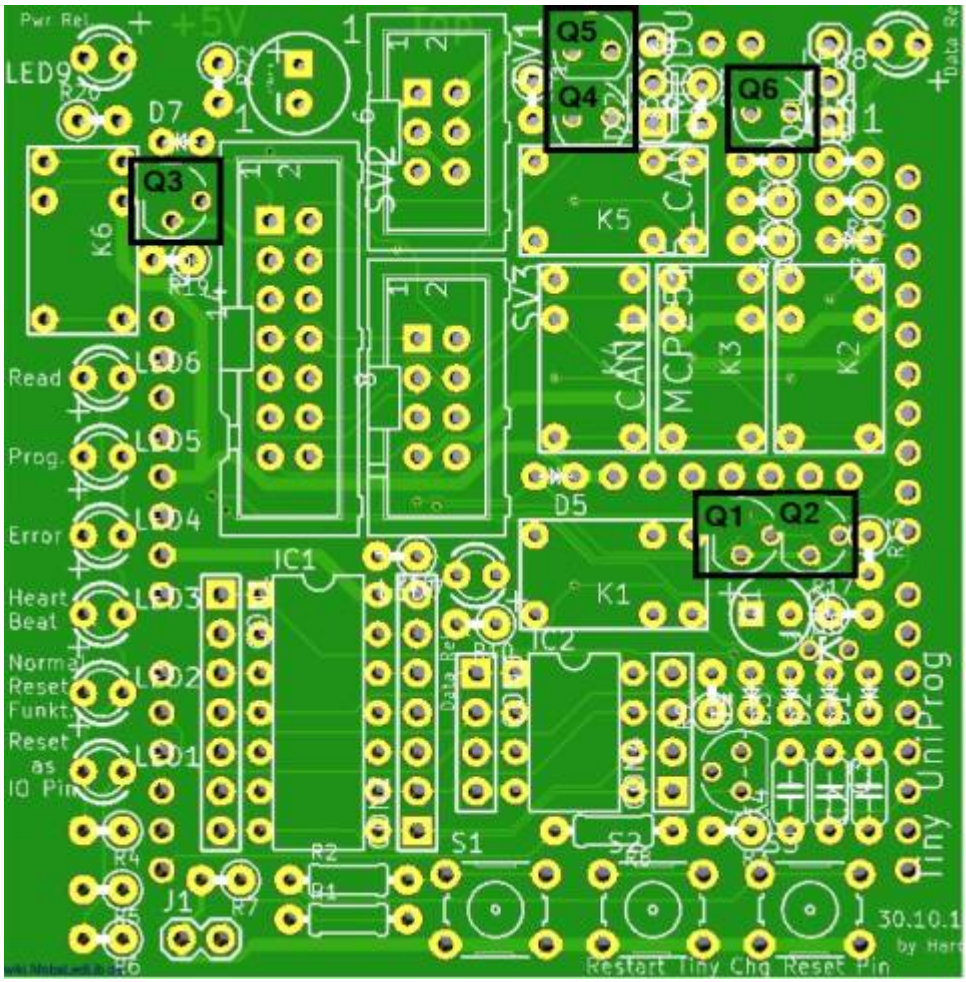
Dioden und Mosfets

Nachdem nun alle Widerstände eingebaut sind, machen wir uns an die drei Dioden.

Zuerst die Diode D6 (1N4004), danach die beiden 1N4148 (D5, D7).

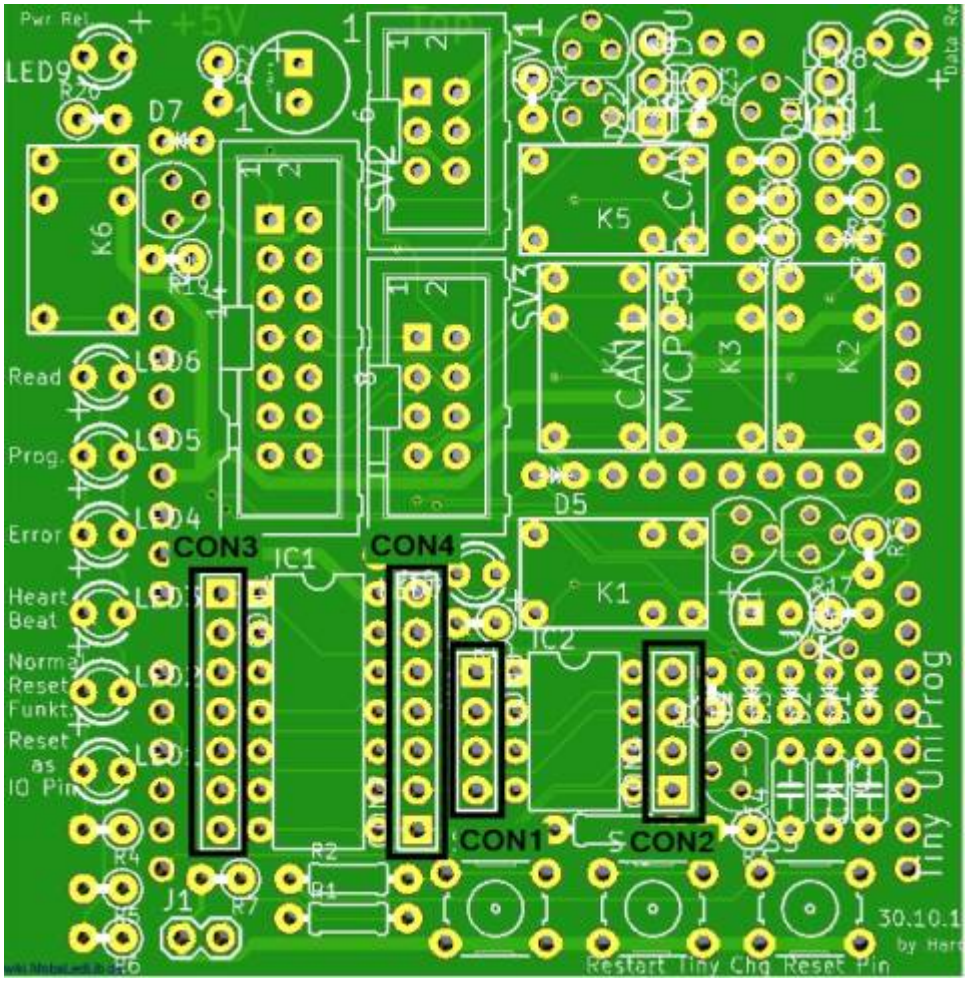


Jetzt folgen die sechs Mosfets Q1 - Q6. Um diese leichter positionieren zu können das mittlere Beinchen leicht nach hinten biegen. Dadurch kann der Mosfet ohne Problem eingesteckt werden. Beim verlöten darauf achten das diese nicht zur Seite neigen, da sonst die Relais nicht mehr eingebaut werden können, da der Platz sehr knapp bemessen ist.

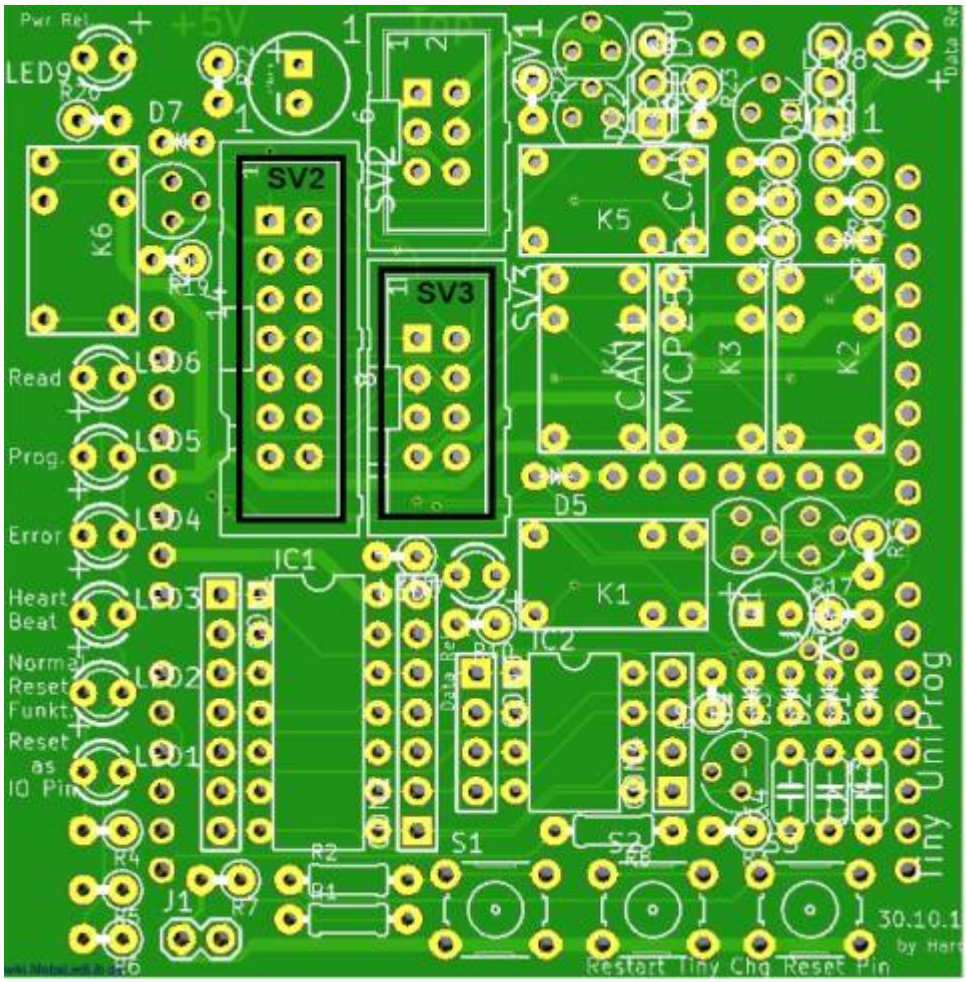


Kontaktleisten und Wannenstecker

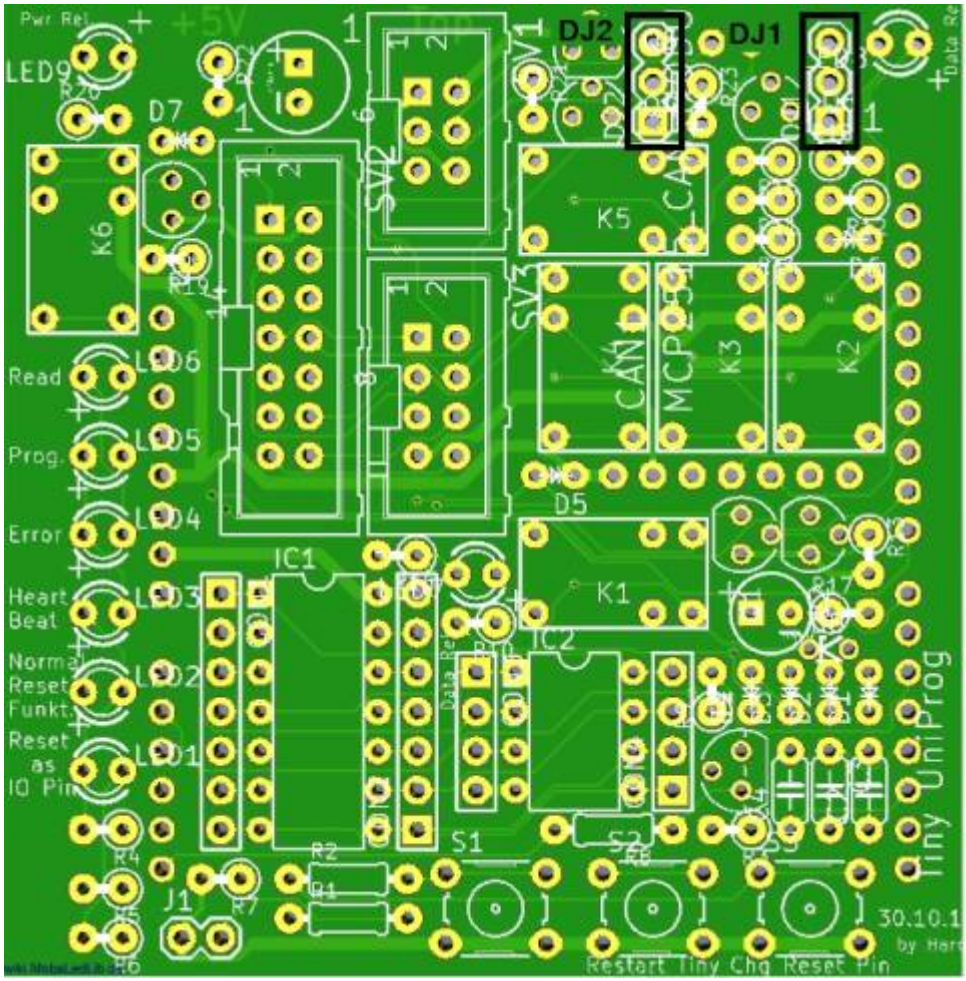
Jetzt werden die beiden 4-poligen (CON1, CON2) und die beiden 7-poligen (CON3, CON4) Buchsenleisten eingelötet.



Anschließend kommen die beiden Wannenstecker SV2 (14-polig) und SV3 (8-polig) an die Reihe.

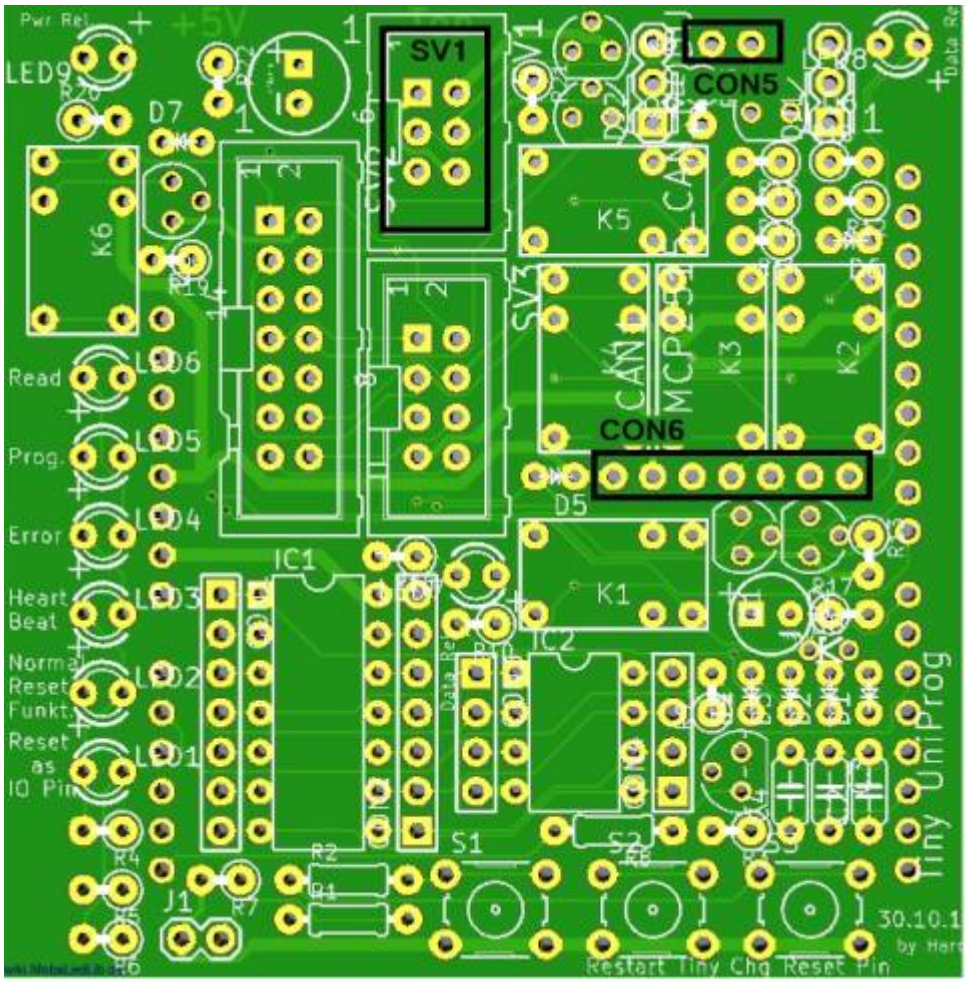


Die nächsten Bauteile sind nun die beiden Jumper DJ1 und DJ2.



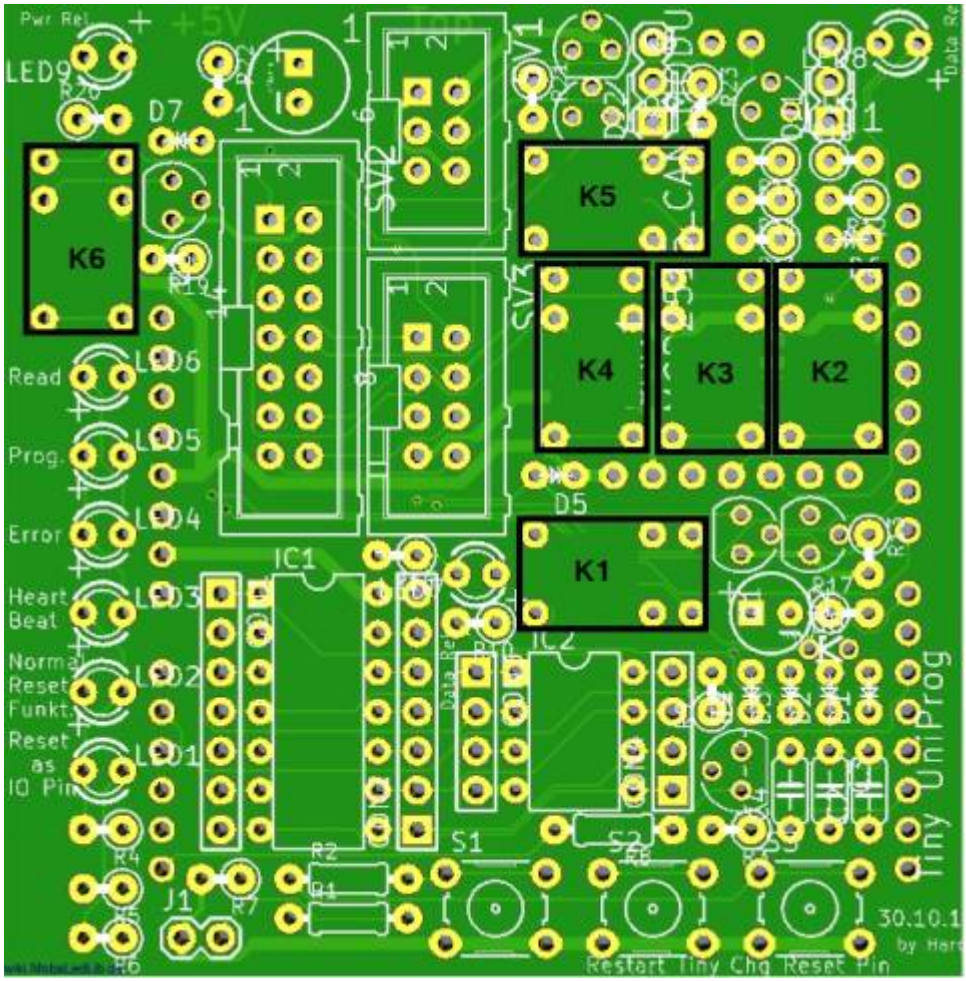
Besonderheit CAN-Modul

Wer die Variante mit dem CAN-Modul baut, lötet nun noch die drei zusätzlichen Bauteile ein. Dies würde ich allen empfehlen, auch wenn diese jetzt noch nicht benötigt werden sondern erst später, da die Teile zusammen 35 Cent kosten und aktuell sehr einfach einzubauen sind. Dabei handelt es sich um die Teile CON5 (Buchsenleiste 2-polig), CON6 (Buchsenleiste 7-polig) und SV1 (Wannenstecker 6-polig).



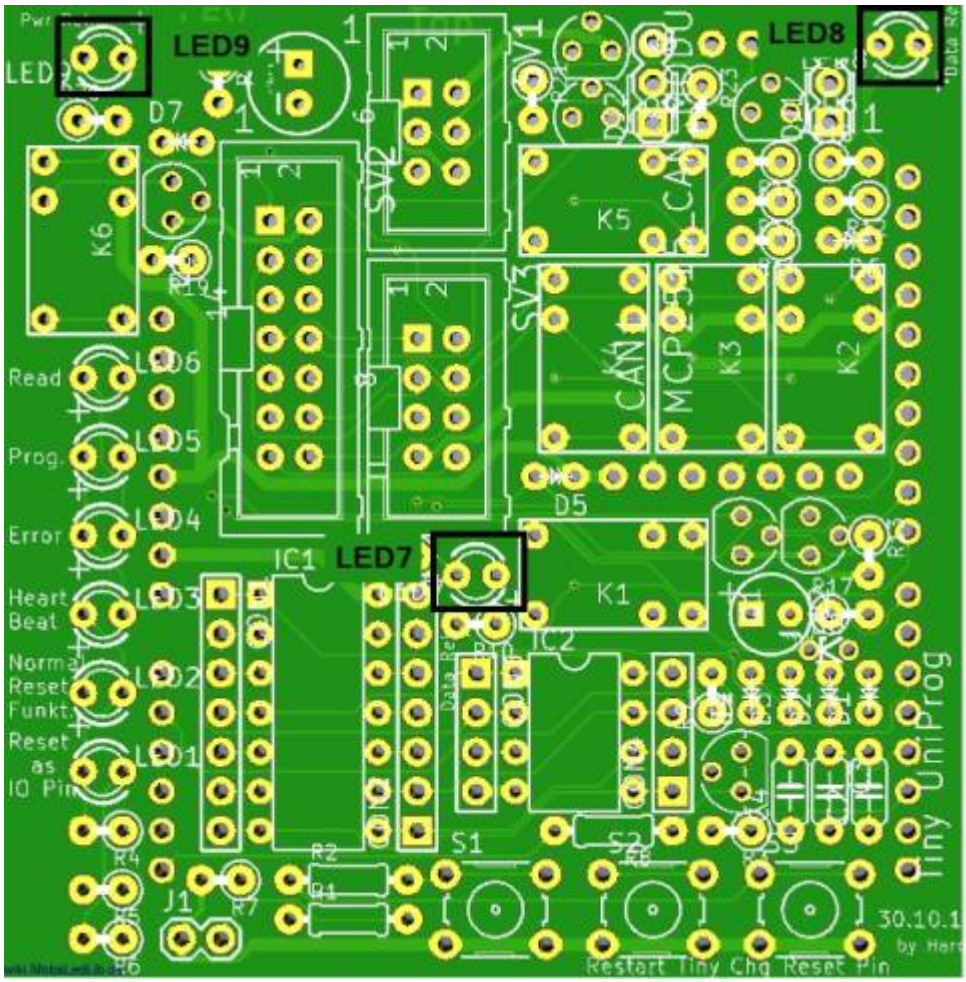
Relais

Die sechs Relais K1 - K6 sind nun unsere nächsten Opfer zum einlöten.



LEDs

Den Abschluss der Arbeiten auf der Oberseite machen die drei LEDs, welche die aktuellen Zustände der Relais anzeigen. Auch für diese gibt es einen passenden Abstandhalter zum ausdrucken auf einem 3D-Drucker. Diese sind hier zu finden Github MobaLedLib Docu - 3D_Daten



Unterseite

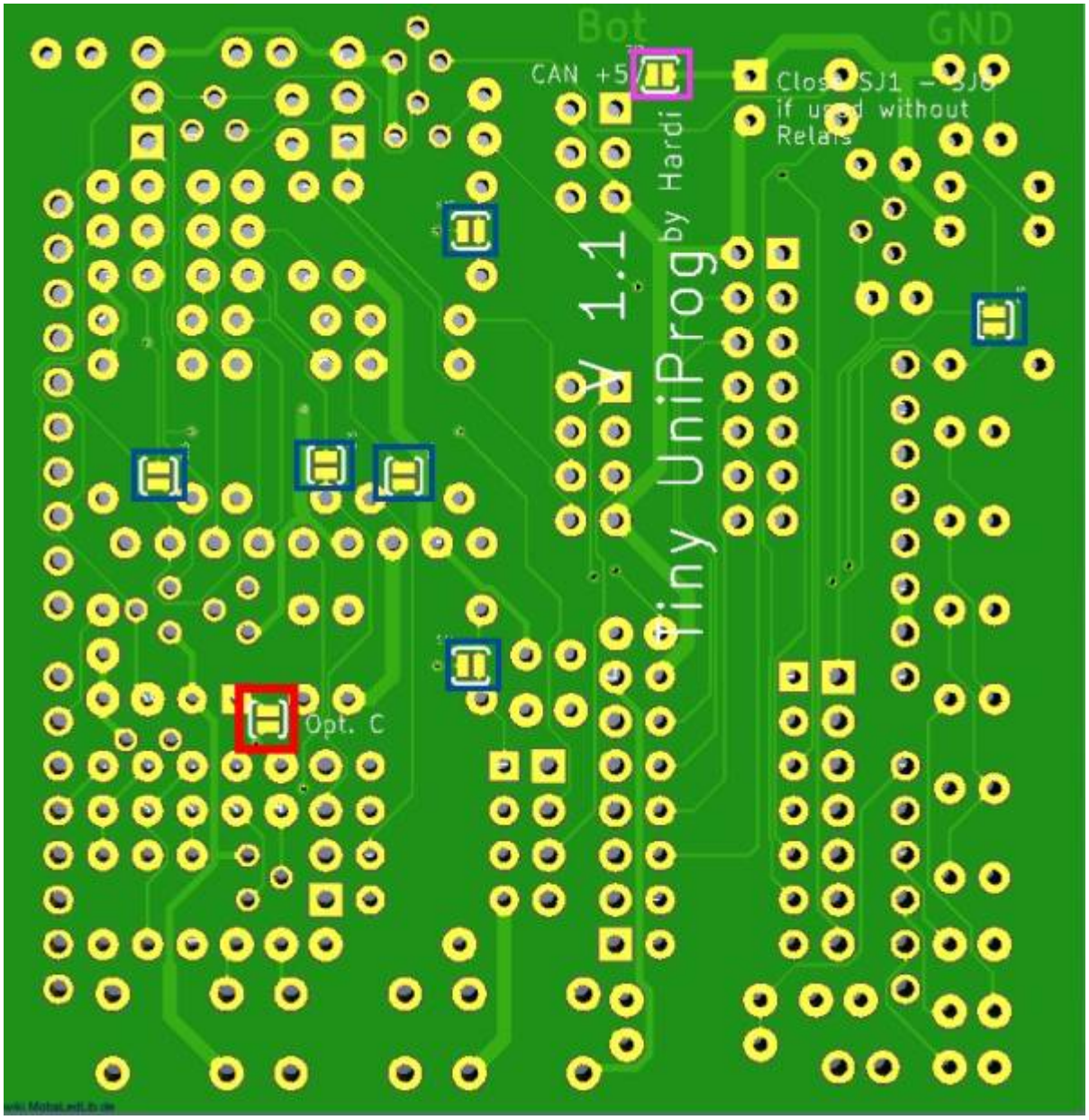
Lötjumper

Für die Verwendung der Platine gibt es zwei verschiedene Varianten. Die Variante als **reiner Programmer** und die als **Programmer mit Debugfunktionen**.

Daher ist nun auf der Unterseite zu prüfen, ob die Lötjumper SJ1 - SJ6 (siehe Bild unten, blau markiert) verbunden sind. Wenn ja, müssen diese Lötbrücken entfernt werden.

Für die Verwendung als **Programmer mit Debugfunktionen** darf nur der Lötjumper SJ7 (siehe Bild unten, rot markiert) verbunden sein.

Wenn die Verwendung vom CAN-Modul gewünscht ist und sofern die 5V Spannungsversorgung auf den 6-poligen CAN-Wannenstecker am Pin 1 und Pin 6 anliegen sollen, muss der Lötjumper SJ8 (siehe Bild unten, pink markiert) noch verbunden werden.



Endkontrolle

Vor dem verbinden der Platine und dem Arduino mit dem PC unbedingt alle Lötstellen überprüfen ob es Kurzschlüsse gibt. Dazu am Besten eine Lupenleuchte verwenden und die Platine aus verschiedenen Blickwinkeln ordentlich kontrollieren.

From:
https://wiki.mobaledlib.de/ - **MobaLedLib Wiki**

Permanent link:
https://wiki.mobaledlib.de/anleitungen/bauanleitungen/attiny_programmer_400de_debug?rev=1585659292

Last update: **2020/03/31 13:54**