

Stückliste

Stückliste DEBUG

<https://www.reichelt.de/my/1831791>

Anzahl	Bezeichnung	Beschreibung	Bestellnummer	Bemerkungen
2	CON1, CON2	Buchsenleiste, RM2.54 mm, 7-polig, gerade	MPE 094-1-007	
2	CON3, CON4	Buchsenleiste, RM2.54 mm, 4-polig, gerade	MPE 094-1-004	
2	D5, D7	Diode 1N4148	1N 4148	
1	D6	Diode 1N4004	1N 4004	
2	DJ1, DJ2	Stiftleisten, RM2.54 mm, 3-polig, gerade	MPE 087-1-003	
2	DJ1, DJ2	JUMPER 2,54 RT	JUMPER 2,54 RT	
1	IC1	IC-Sockel 14-polig für ATTiny84	GS 14P	
6	K1, K2, K3, K4, K5, K6	Subminiaturrelais, 1x UM, 125VAC/60V 1A, 5V	G5V-1 5V	
3	LED7, LED,8, LED9	LED, 3mm, orange	KBT L-7104SEC-H	
6	Q1, Q2, Q3, Q4, Q5, Q6	BS170, Mosfet, N-Channel, TO-92	BS 170	
4	R2, R13, R17, R19	Widerstand, 10KΩ Braun-Schwarz-Schwarz-Rot- BRAUN	METALL 10,0K	
1	R3	Widerstand, 2,2 KΩ, 1%, 0.6W Rot-Rot-Schwarz-Braun- Braun	METALL 2,20K	
3	R16, R18, R20	Widerstand, 470Ω, 0.6W, 1% Gelb-Lila-Schwarz-Schwarz- Braun	METALL 470	
3	R21, R22, R23	Widerstand, 100Ω, 0.6W, 1% Braun-Schwarz-Schwarz-Schwarz- Braun	METALL 100	
2	S1, S2	Kurzhubtaster, 6x6x7mm	TASTER 9303	
1	SJ8	SOLDERJUMPERNO	---	*
1	SV2	Wannenstecker, 14-polig	WSL 14G	
1	SV2	Pfostenbuchse, 14-polig	PFL 14	
1	SV3	Wannenstecker, 8-polig	BKL 10120552	Alt.: Pollin: 451167 (Bei Reichelt leider nicht immer erhältlich.)
1	SV3	Pfostenbuchse, 8-polig	PFL 8	

Anzahl	Bezeichnung	Beschreibung	Bestellnummer	Bemerkungen
1	CAN1	MCP2515_CAN_MODUL	„MCP2515 CAN Bus Modul mit TJA1050 Transceiver 5V für Arduino und Raspberry Pi “	Zusatz für die Nutzung des CAN-Modules
1	CON 5	Buchsenleiste, RM2.54 mm, 2-polig, gerade	BKL 10120944	
1	CON 6	Buchsenleiste, RM2.54 mm, 7-polig, gerade	MPE 094-1-007	
1	SV1	Wannenstecker, 6-pol	WSL 6G	
1	SV1	Pfostenbuchse, 6-polig	PFL 6	

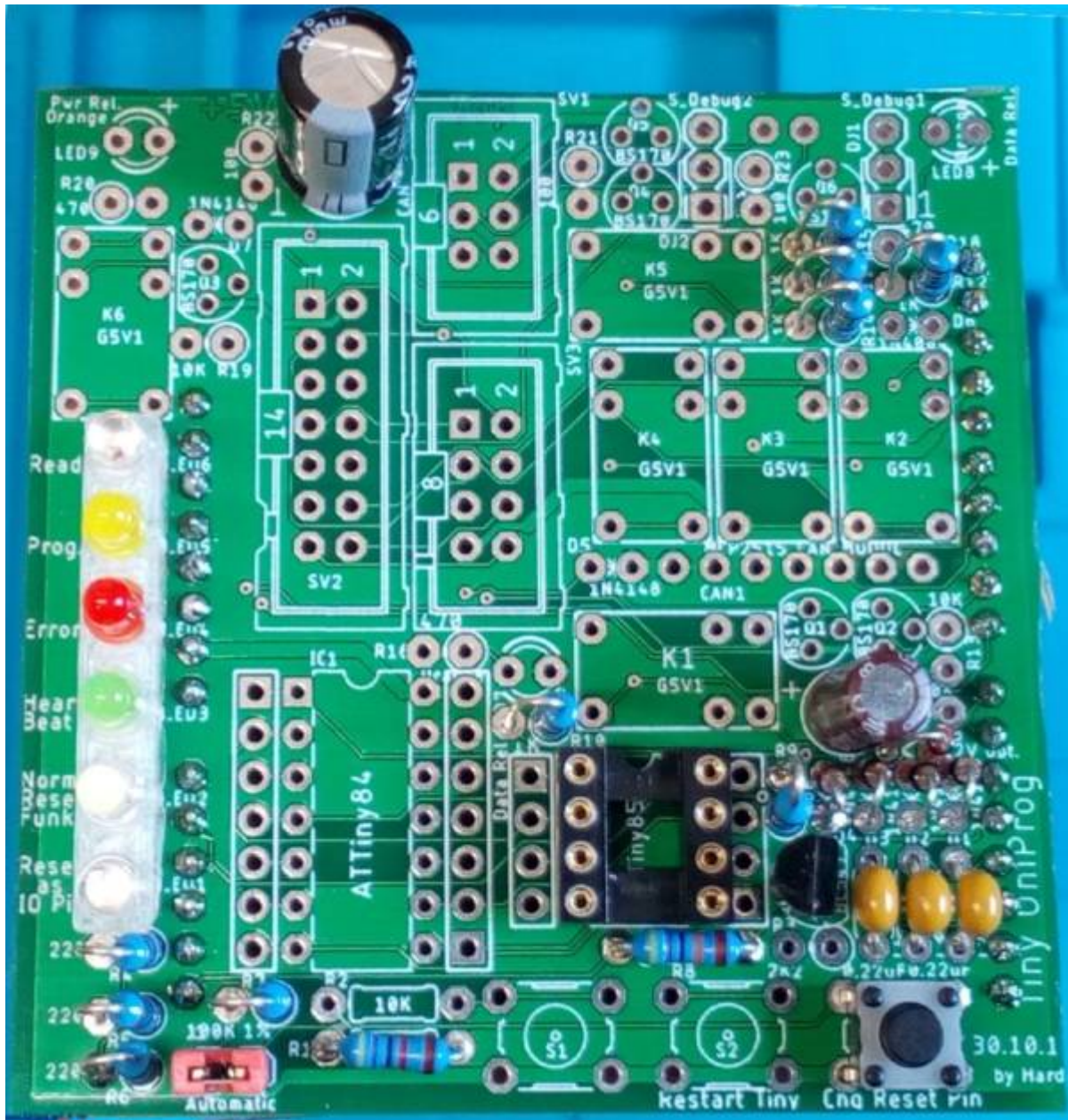
Bestückung - Aufbauanleitung

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

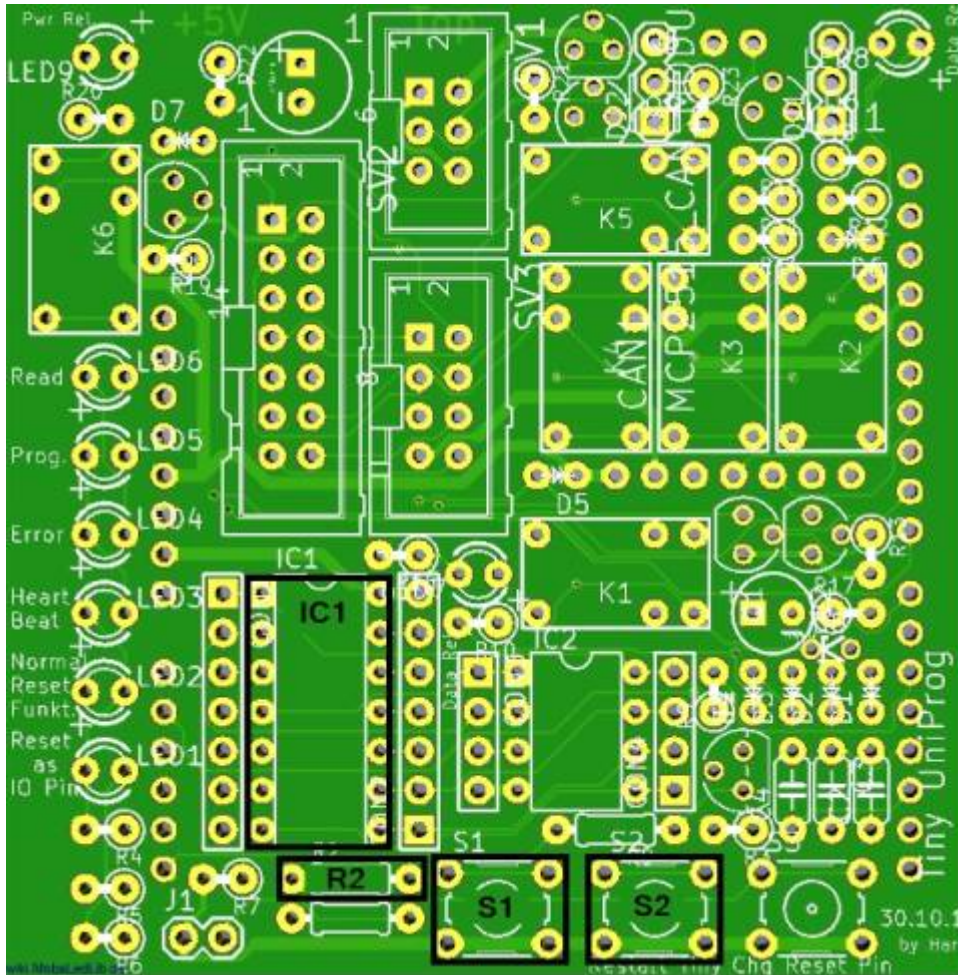
aktueller Stand der Platine

So ist der aktuelle Stand aus der [vorherigen Anleitung](#).

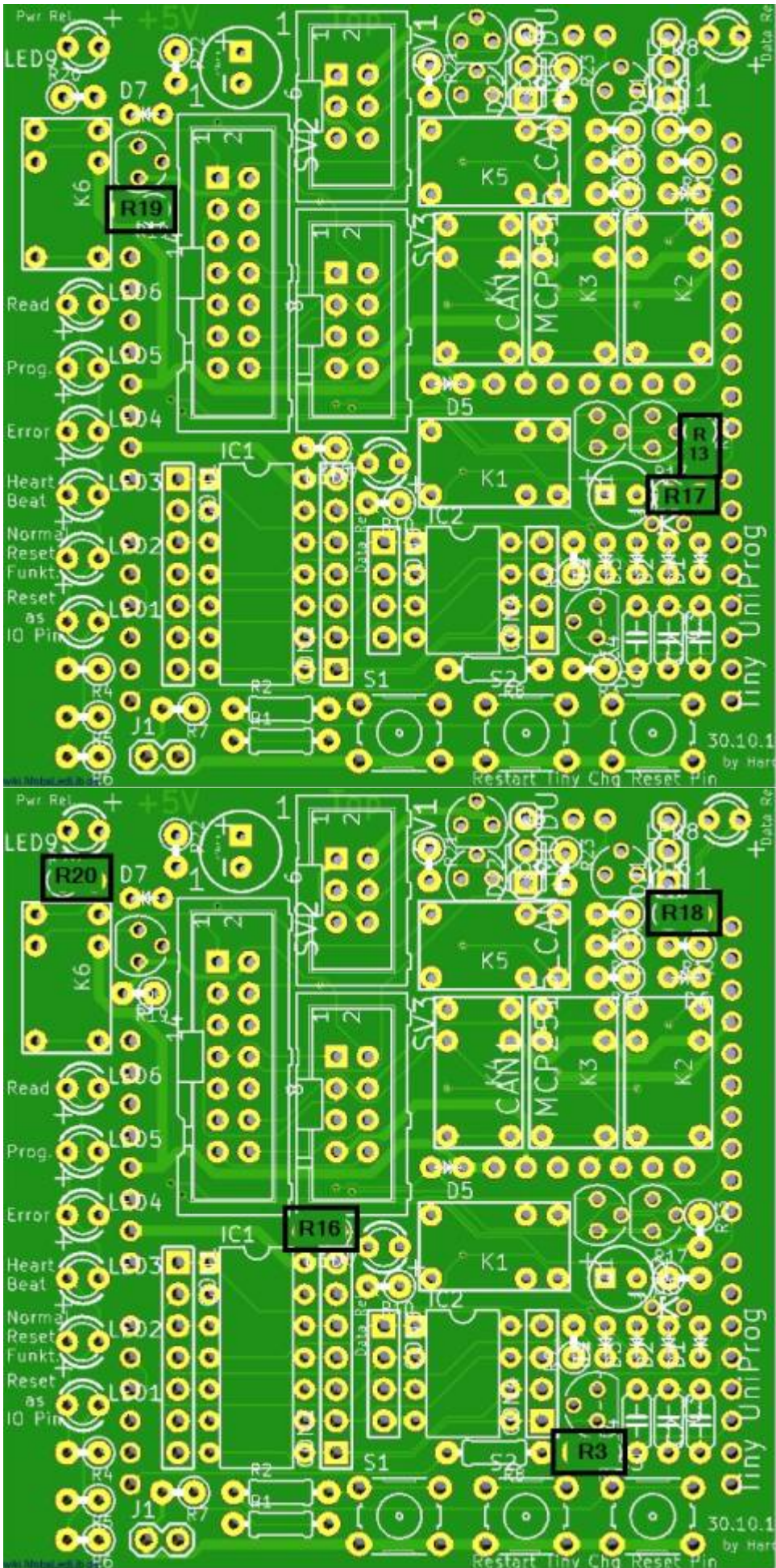


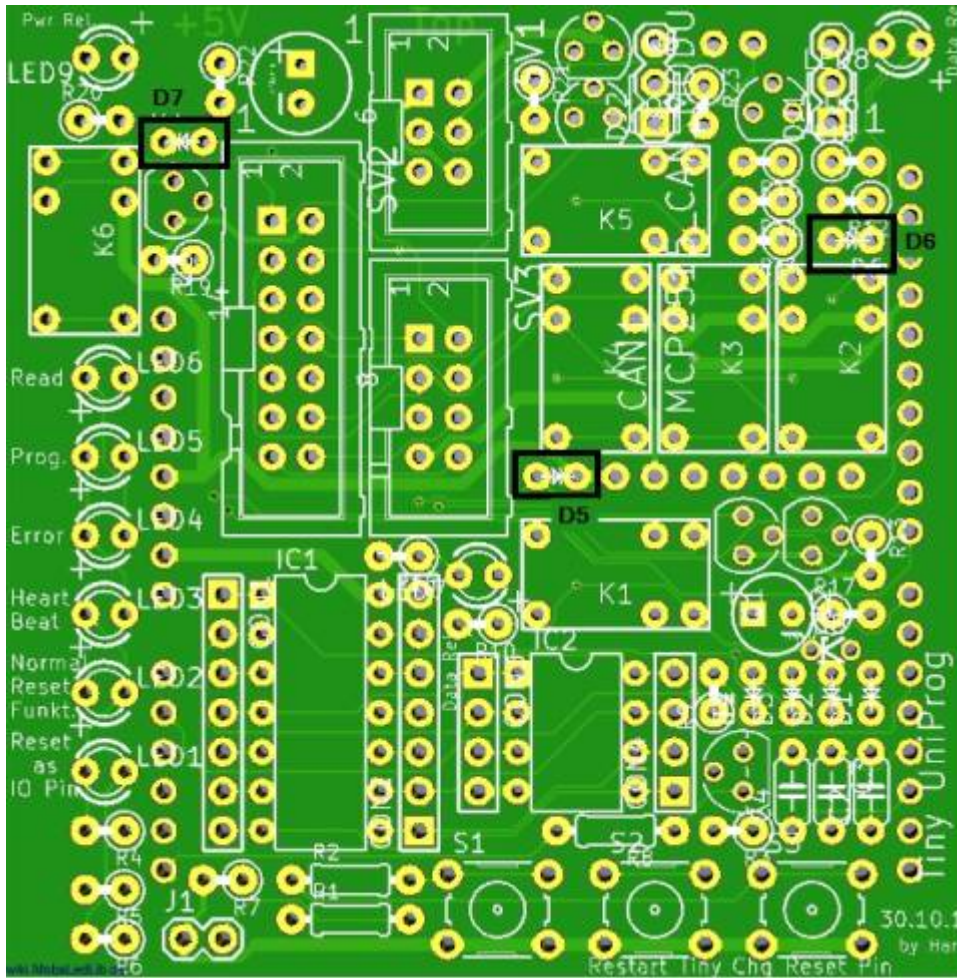
Flache Bauteile und Widerstände

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

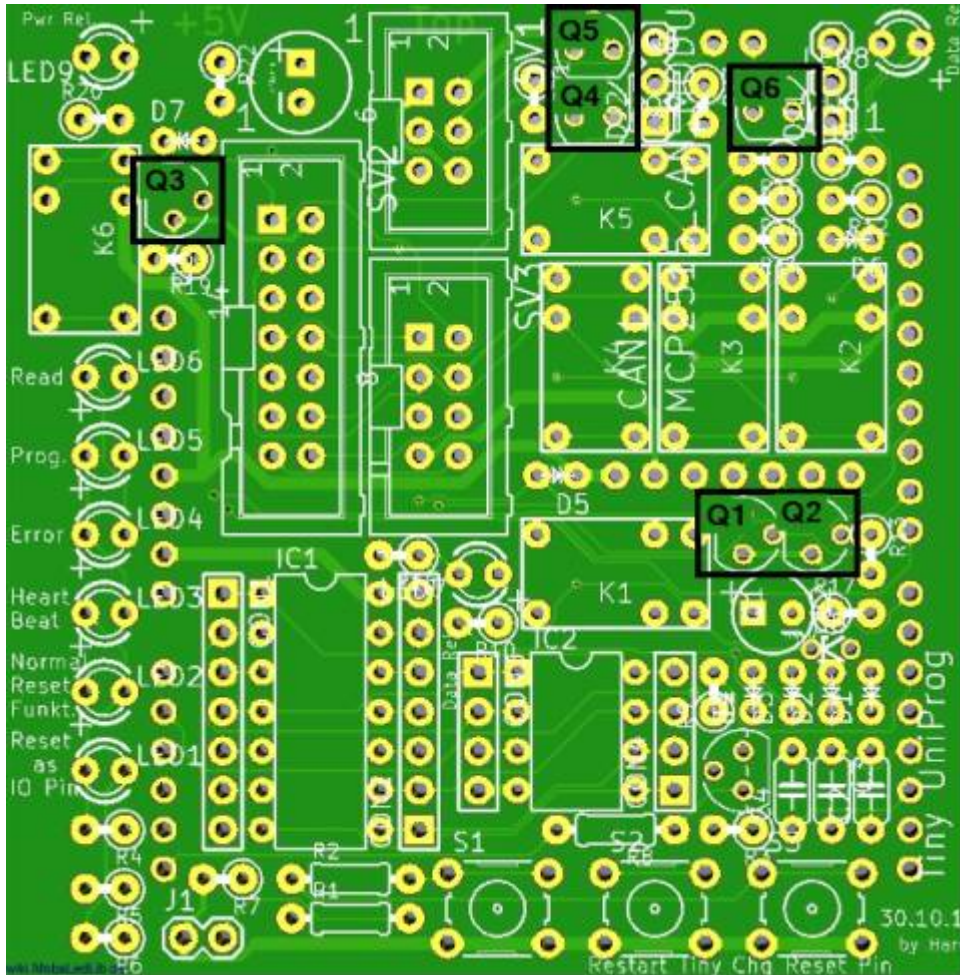


Nun kommen die drei 10KΩ Widerstände R13, R17 und R19, die drei Widerstände R16, R18 und R20 mit 470Ω und der Widerstand R3 mit 2,2KΩ.



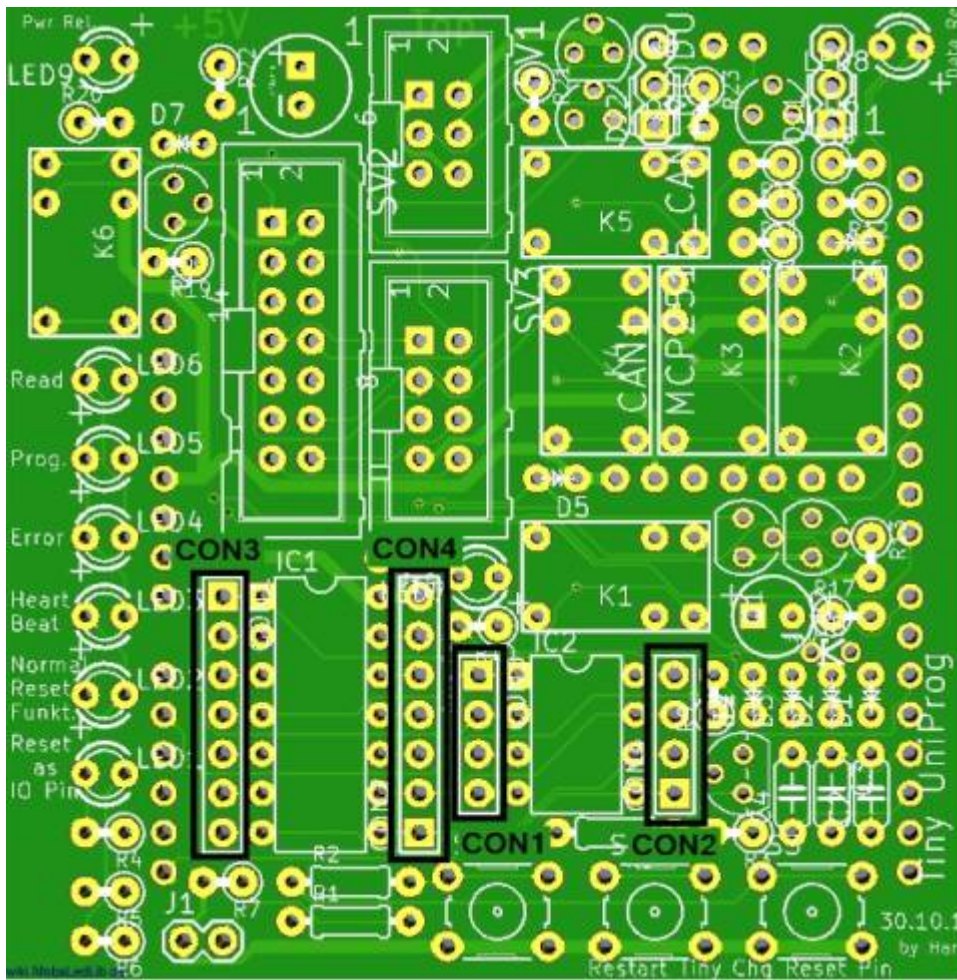


Jetzt folgen die sechs Mosfets Q1 - Q6. Um diese leichter positionieren zu können das mittlere Beinchen leicht nach hinten biegen. Dadurch kann der Mosfet ohne Problem eingesteckt werden. Beim verlöten darauf achten das diese nicht zur Seite neigen, da sonst die Relais nicht mehr eingebaut werden können,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

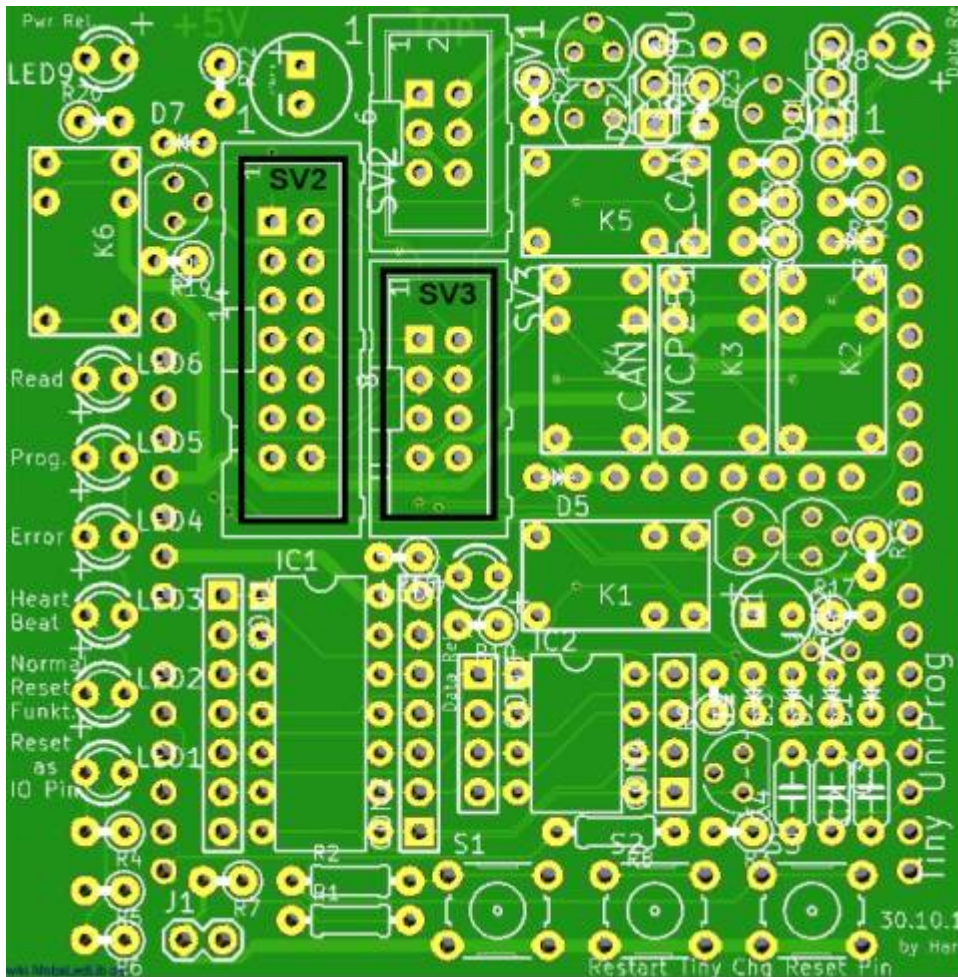


Kontaktleisten und Wannenstecker

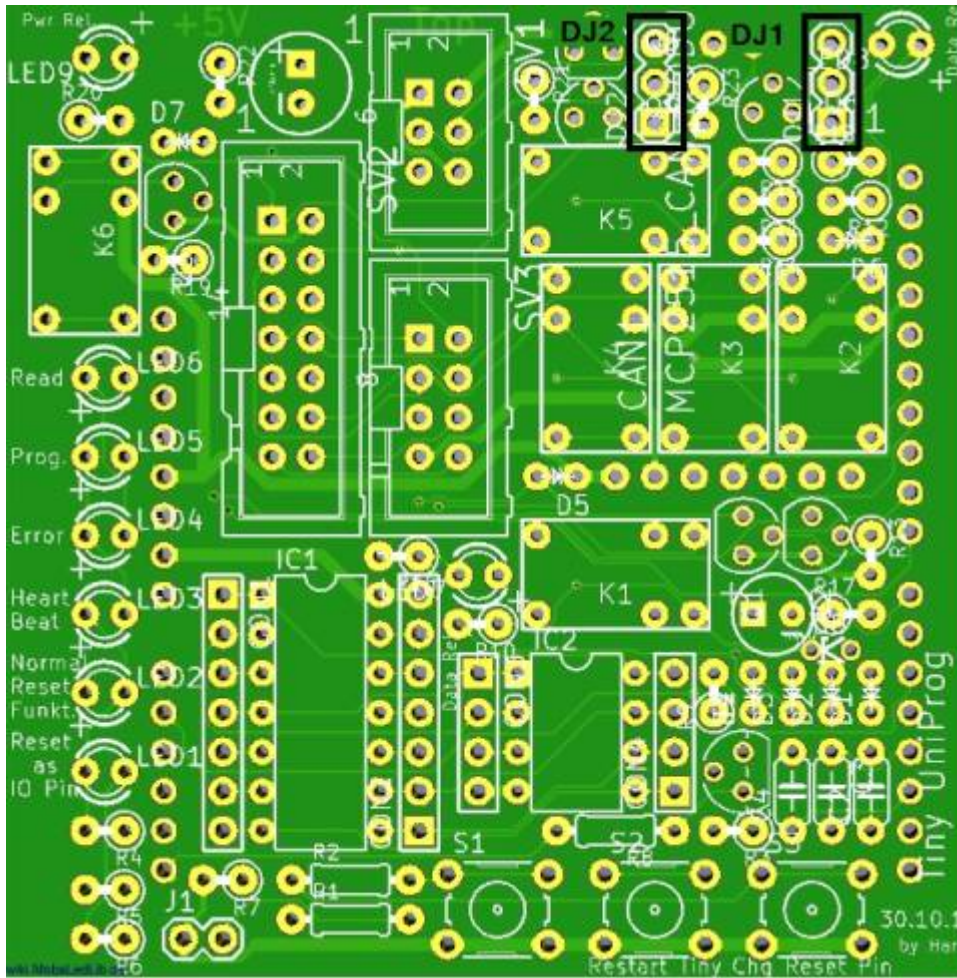
Jetzt werden die beiden 4-poligen (CON1, CON2) und die beiden 7-poligen (CON3, CON4) Buchsenleisten eingelötet.



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

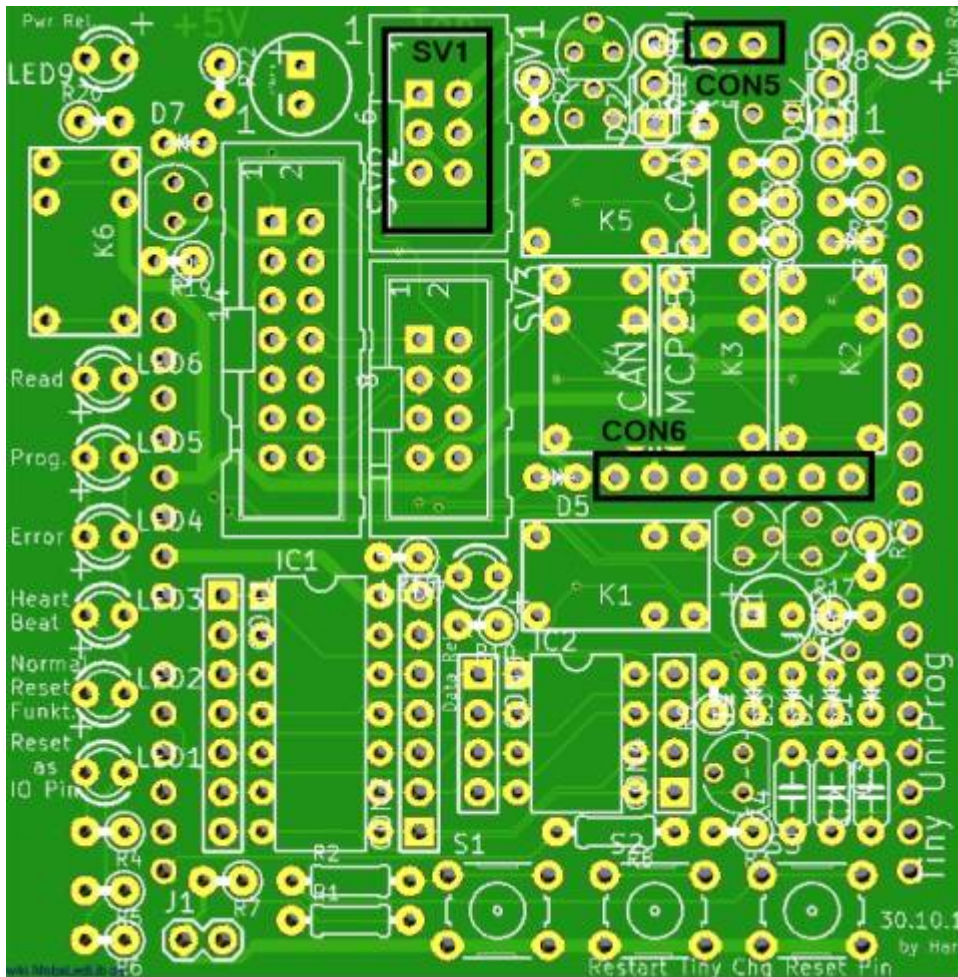


Die nächsten Bauteile sind nun die beiden Jumper DJ1 und DJ2.



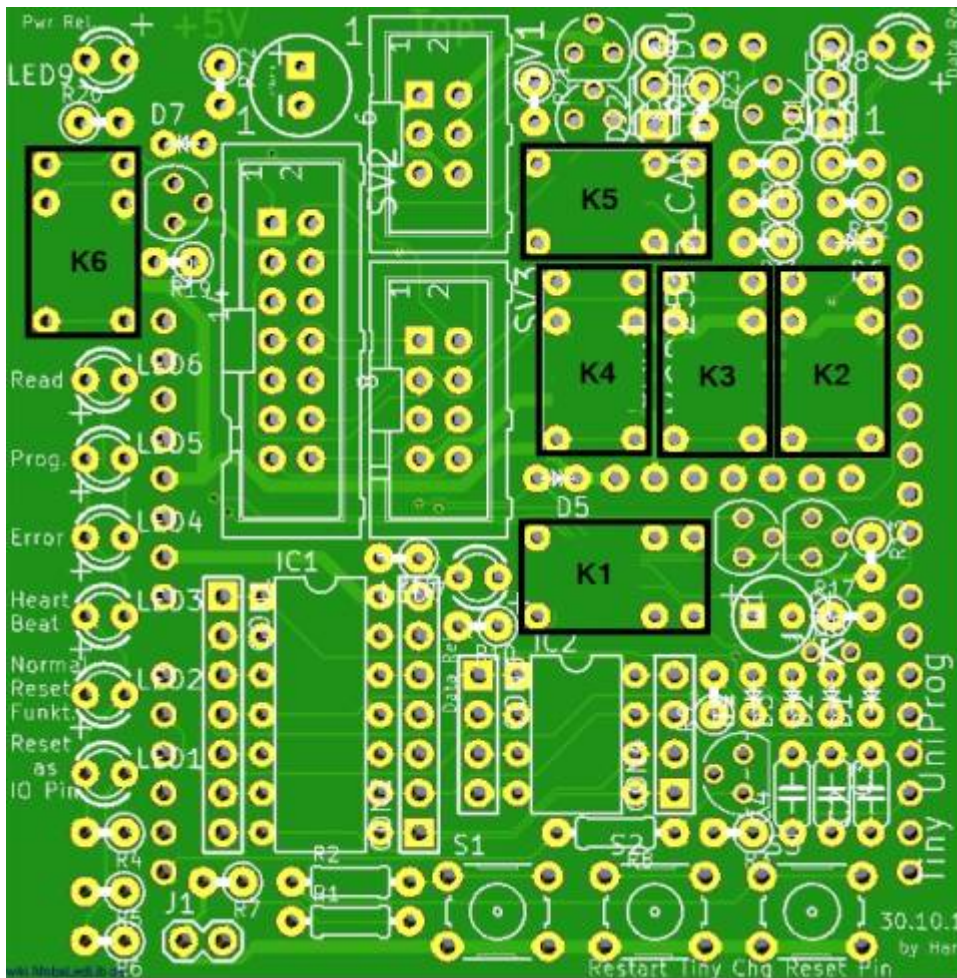
Besonderheit CAN-Modul

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).



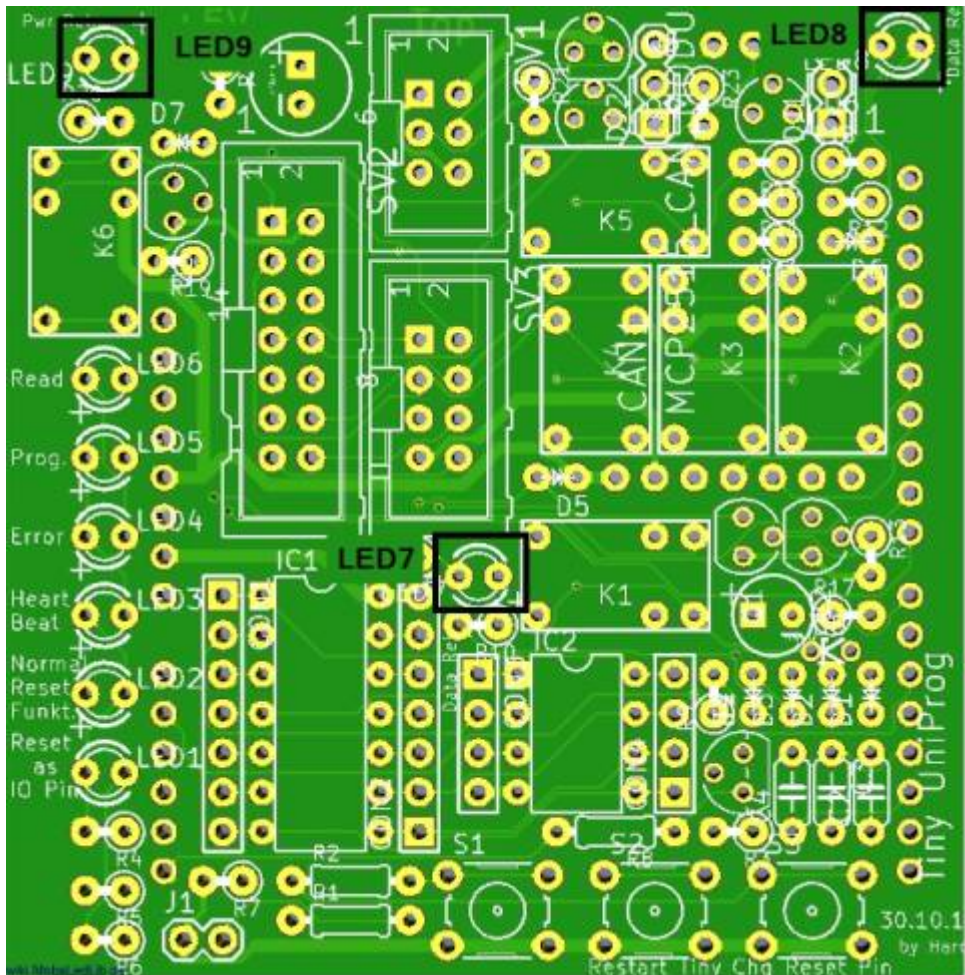
Relais

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

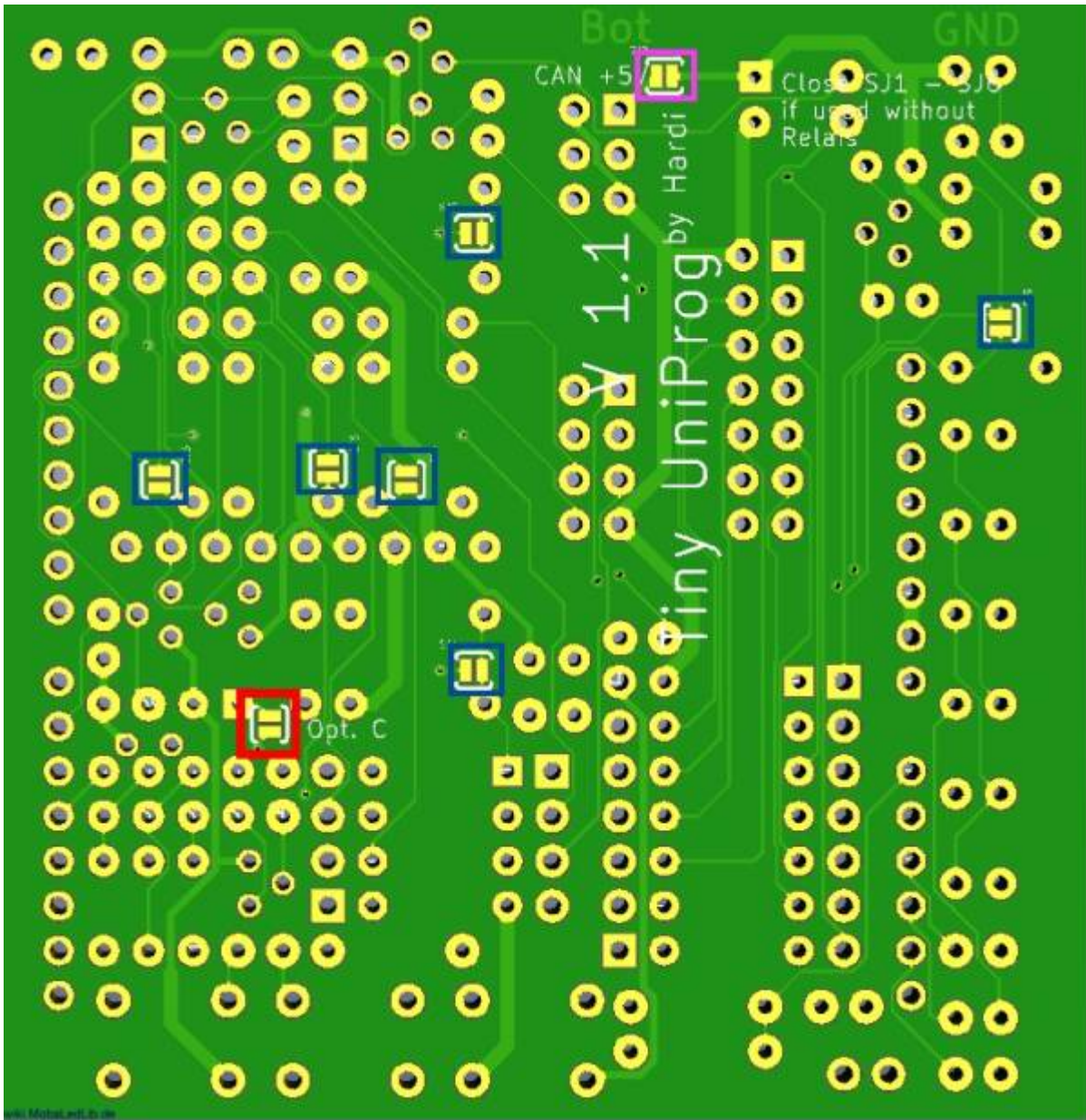
Lötjumper

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=1620215179

Last update: 2021/05/05 12:46

