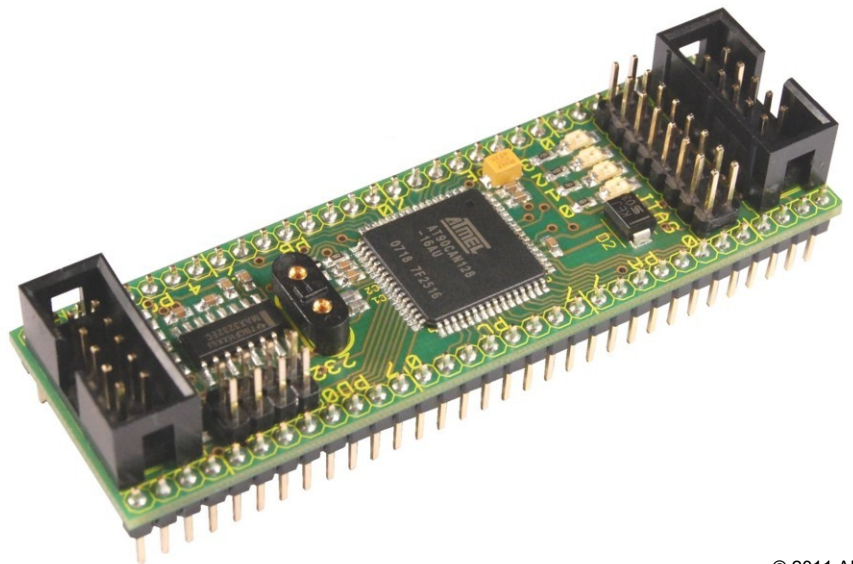
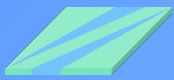


AVR-Entwicklungsmodul

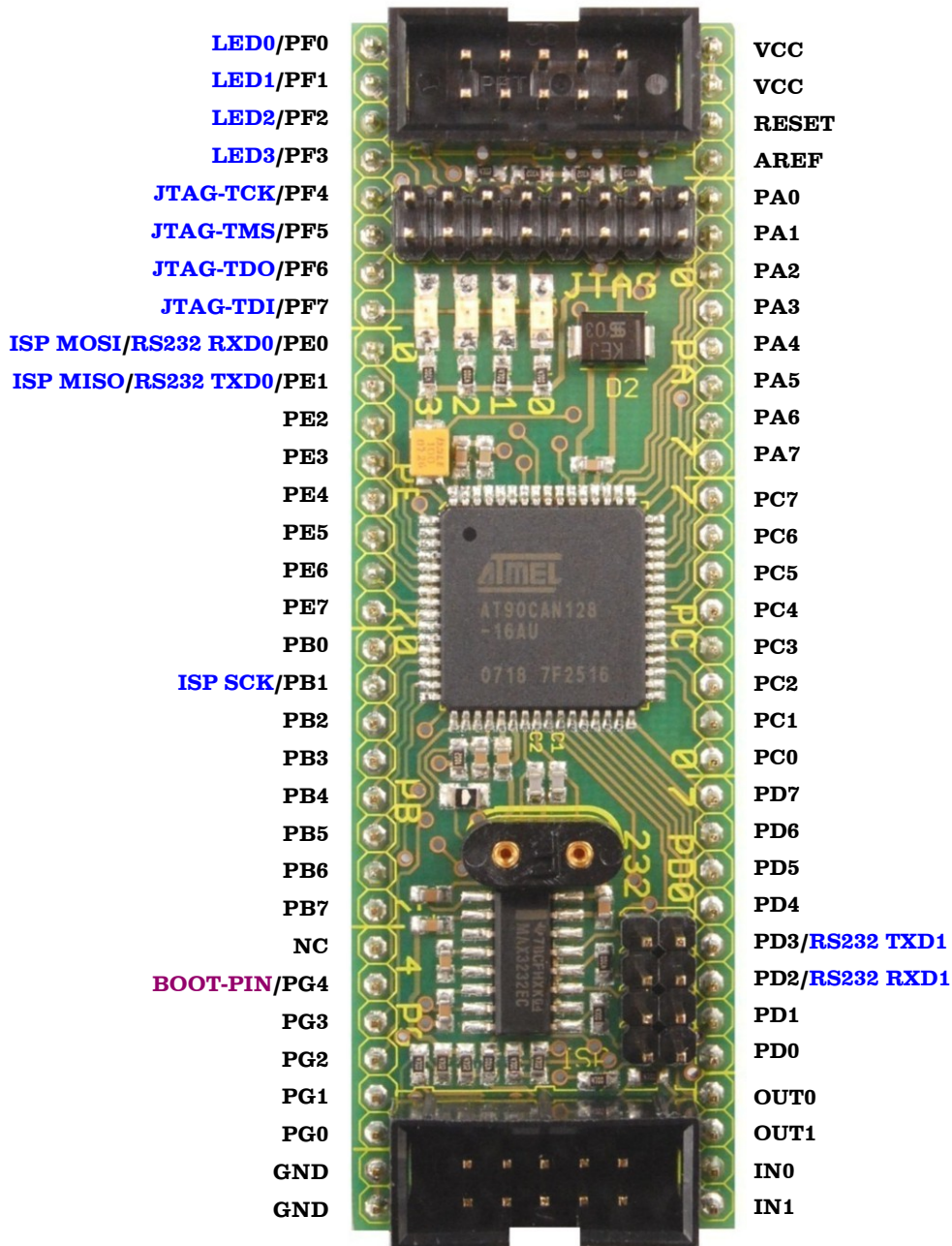
Modell: AL-AVREB_CAN

- Übersicht
- Maße
- Beschreibung
- Elektrische Eigenschaften
- Programmierung
- Einstellungen



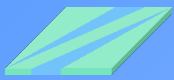


Übersicht

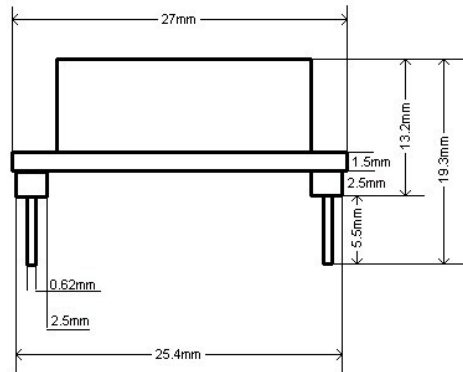
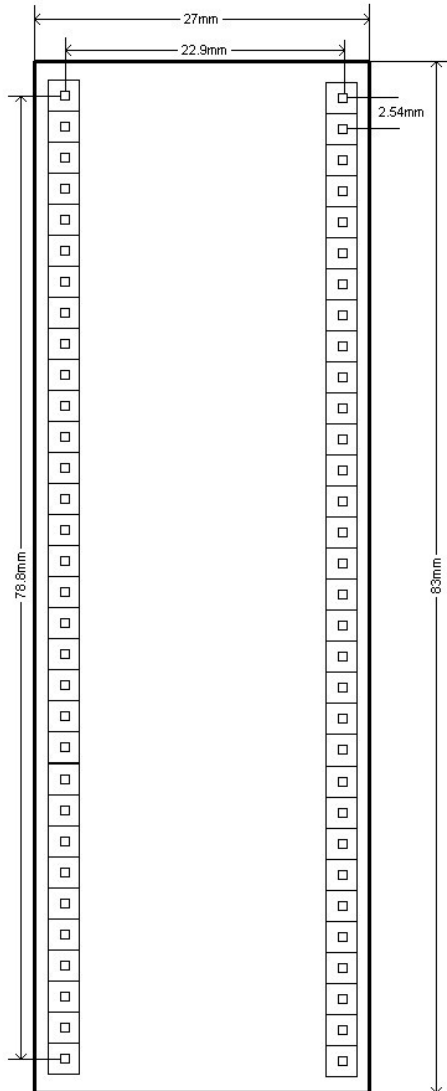


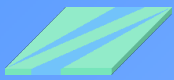
Alle Bezeichnungen in **BLAU** beziehen sich auf internen Anschluss

Achtung: die Verpolung und die Überspannung führen zur Zerstörung der Bauelemente!!!

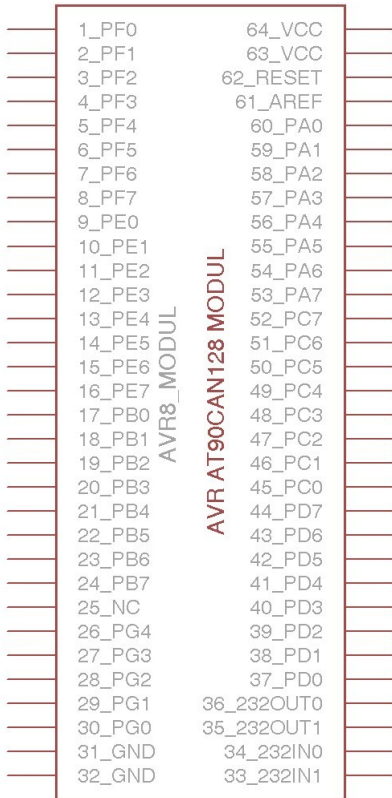


Maße





Beschreibung



- **Controller:** Atmel AVR AT90CAN128-16AU bis 16 MHz
- **Spannungsversorgung:** 3 - 5V
- **Modulgröße:** B x H x T 27mm x 83mm x 19,3mm
- **Quarz:** Quarzfassung
- **PC-Anschluss:** 2 x RS232, trennbar durch Jumpers
- **Kompatibilität:** kompatibel mit IC-Sockel 64-polig und Lochrasterplatine
- **Stiften-Rastermaß:** 2,54 mm
- **Leuchtmittel:** 4 LEDs, trennbar durch Jumpers
- **Schaltung:** nach der Empfehlung des Herstellers aufgebaut
- **Programmierung:** ISP oder JTAG Buchse
- **Pinbelegung des AVR-Moduls:** in der linken Abbildung dargestellt
- **Pinbelegung ISP & JTAG Buchsen:** 10-polige, Standard von Atmel
- **Funktionalität:** getestet, sofort einsatzbereit
- **Konformität:** **RoHS konform**
- **Hergestellt** in Deutschland
- **Beschreibung:**

Wir bieten Ihnen mehr Flexibilität bei der Entwicklung. Mit Hilfe der Quarzfassung ist es möglich leichter und schneller sich für eine andere Prozessor-Frequenz zu entscheiden. IC-Sockel ermöglicht eine Blitz-Installation des AVR-Adapters und passt in jede Lochrasterplatine mit dem Rastermaß 2,54 mm. Wir haben dafür gesorgt, dass alle Pins des Controllers zur Verfügung stehen und diese in logische Reihenfolge zugeordnet sind, um die Arbeit bei der Entwicklung für Sie zu vereinfachen. Die Schaltung des Moduls ist gemäß der Empfehlungen des Herstellers aufgebaut: A/D Wandler, Reset, ISP, JTAG, RS232, LEDs. Jumper Konfiguration gibt Ihnen noch mehr Freiheit bei den Einstellungen. Für die Sicherheit des AVR-Moduls sorgt eine Suppressordiode. Ob für Ersteinsteiger oder fortgeschrittene Entwickler bieten wir sehr einfache Installation und Umgang mit dem AVR-Modul.

Elektrische Eigenschaften

Min	Typ	Max
-----	-----	-----

für alle Module mit	Betriebstemperatur	
MAX3232EID (aktuelle)	- 40 °C	85 °C
MAX3232IDR (aktuelle)		
MAX3232ECD	0 °C	70 °C

	Betriebsspannung	
• bei maximale Taktfrequenz 16 MHz	4,5 V	5,5 V
• bei maximale Taktfrequenz 8 MHz	3,0 V	5,5 V

	Maximale DC Strom pro I/O Pin	
• bei Betriebsspannung 5 V		20 mA
• bei Betriebsspannung 3 V		10 mA

weitere elektrische Kennlinien finden Sie im Datenblatt [AT90CAN128.pdf](#) auf Seite 365

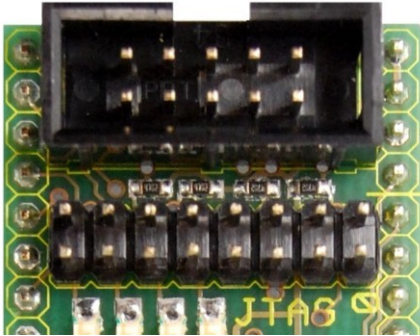
- ▶ Suppressordiode P6SMB6.8A
- ▶ 2-lagige Leiterplatte DIN ISO 9001
- ▶ mit UL-Approbatation
- ▶ 4x LED gelb 2V 20 mA 140° 39 mcd

Mögliche Modifikationen

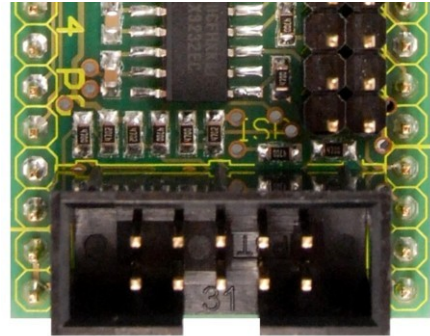
- mit festem Quarz (ohne Quarzfassung)
- ohne seitlichen Stiftleisten

Programmierung

JTAG ¹



ISP ²



Pinbelegung JTAG-Buchse

(9) TDI	(7) VCC	(5) TMS	(3) TDO	(1) TCK
(10) GND	(8)	(6) Reset	(4) VCC	(2) GND

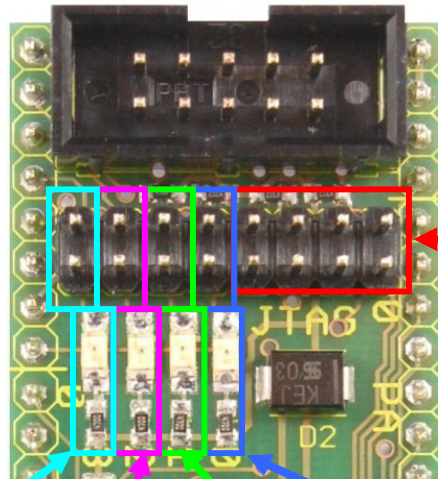
Pinbelegung ISP-Buchse

(2) VCC	(4) GND	(6) GND	(8) GND	(10) GND
(1) MOSI	(3) GND	(5) Reset	(7) SCK	(9) MISO

1 Beim Programmieren mit JTAG müssen die Jumpers JP1-(1-4) gesetzt werden.

2 Beim Programmieren mit ISP müssen die UART-Jumpers JP2-3 und JP2-1 nicht gesetzt sein.

Einstellungen



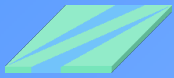
JTAG-Jumpers JP1-(1-4)

Beim Programmieren mit dem JTAG müssen die Jumpers im roten Rechteck gesetzt werden.

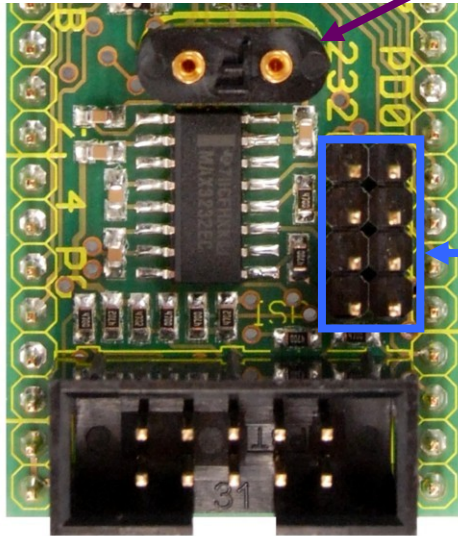
LED-Jumper 3 +LED 3 (gelb) +Vorwiderstand Jumper ist mit dem Pin PF3 verbunden	LED-Jumper 2 +LED 2 (gelb) +Vorwiderstand Jumper ist mit dem Pin PF2 verbunden	LED-Jumper 1 +LED 1 (gelb) +Vorwiderstand Jumper ist mit dem Pin PF1 verbunden	LED-Jumper 0 +LED 0 (gelb) +Vorwiderstand Jumper ist mit dem Pin PF0 verbunden
--	--	--	--

Jumpers-Belegungen

JP1-8	JP1-7	JP1-6	JP1-5	JP1-4	JP1-3	JP1-2	JP1-1
LED 3 Pin PF3	LED 2 Pin PF2	LED 1 Pin PF1	LED 0 Pin PF0	TDI Pin PF7	TDO Pin PF6	TMS Pin PF5	TCK Pin PF4



Quarzfassung

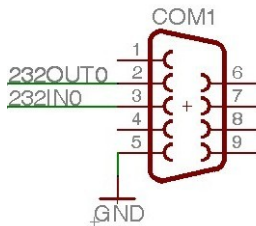


UARTs-Jumpers

JP2-4	PD2
JP2-3	PE0
JP2-2	PD3
JP2-1	PE1

Mit diesen Jumpers können die UARTs-Leitungen von RS232 Baustein getrennt werden. **Beim Programmieren mit ISP müssen die UART-Jumpers JP2-3 (PE0) und JP2-1 (PE1) nicht gesetzt sein.**

Anschluss der D-SUB 9 polige Buchse (serielle Schnittstelle/COM1)



	D-SUB 9-p.	AL-AVREB_CAN
CH 0 Beispiel in der linke Abbildung	Pin 2	36_232OUT0
	Pin 3	34_232IN0
	GND	32_GND
CH 1	Pin 2	35_232OUT1
	Pin 3	33_232IN1
	GND	32_GND