



Работа выполняется в следующем порядке:

1. Контроллер получает сигнал выбора его (INTR) и данные по SPI интерфейсу (P2). В данные входит — в каком направлении и сколько шагов сделать двигателем.
 2. После получения этих данных контроллер выполняет соответствующие действия, передавая управление двигателем по контактам P3.
- Нумерация выводов контроллера ATtiny2313 (IC1) приведена для DIP корпуса.

File: one-drv.sch

Sheet: /

Title:

Size: A4

Date: 3 mar 2013

Rev:

KiCad E.D.A.

Id: 1/1