#define CMD\_PORT PORTD

#define CMD\_DDR DDRD

#define CMD\_PIN PIND

**Auf Stepperport 1**

#define END\_A0\_PIN 6 PIN fuer Endanschlag A0

#define END\_B0\_PIN 7 Endanschlag B0

**Auf Stepperport 2**

#define END\_C0\_PIN 6 PIN fuer Endanschlag C0

#define END\_D0\_PIN 7 Endanschlag D0

#define RICHTUNG\_A 0 Bit auf richtung

#define RICHTUNG\_B 1

#define RICHTUNG\_C 2

#define RICHTUNG\_D 3

#define GO\_HOME 3 Bit fuer befehl beginn home auf cncstatus

#define At\_HOME 4 Bit fuer befehl beginn home auf cncstatus

#define STEPPERPORT\_1 PORTC

#define STEPPERDDR\_1 DDRC

#define STEPPERPIN\_1 PINC

**Seite 1**

#define MA\_STEP 0 PINs auf Stepperport 1

#define MA\_RI 1

#define MA\_EN 2

#define MB\_STEP 3 PINs auf Stepperport 1

#define MB\_RI 4

#define MB\_EN 5

#define END\_A0 6 Anschlagstatus: Bit fuer Endanschlag bei A0 (NICHT PIN)

#define END\_B0 7 Anschlagstatus: Bit fuer Endanschlag bei A0

**Seite 2**

#define STEPPERPORT\_2 PORTB

#define STEPPERDDR\_2 DDRB

#define STEPPERPIN\_2 PINB

#define MC\_STEP 0 PIN auf Stepperport 2

#define MC\_RI 1

#define MC\_EN 2

#define MD\_STEP 3 PIN auf Stepperport 2

#define MD\_RI 4

#define MD\_EN 5

#define END\_C0 6 Anschlagstatus: Bit fuer Endanschlag bei C0 (NICHT PIN)

#define END\_D0 7 Anschlagstatus: Bit fuer Endanschlag bei D0

#define HALT\_PIN 0

#define COUNT\_A 0 Motorstatus: Schritte von Motor A zaehlen

#define COUNT\_B 1 Motorstatus: Schritte von Motor B zaehlen

#define COUNT\_C 2 Motorstatus: Schritte von Motor C zaehlen

#define COUNT\_D 3 Motorstatus: Schritte von Motor D zaehlen