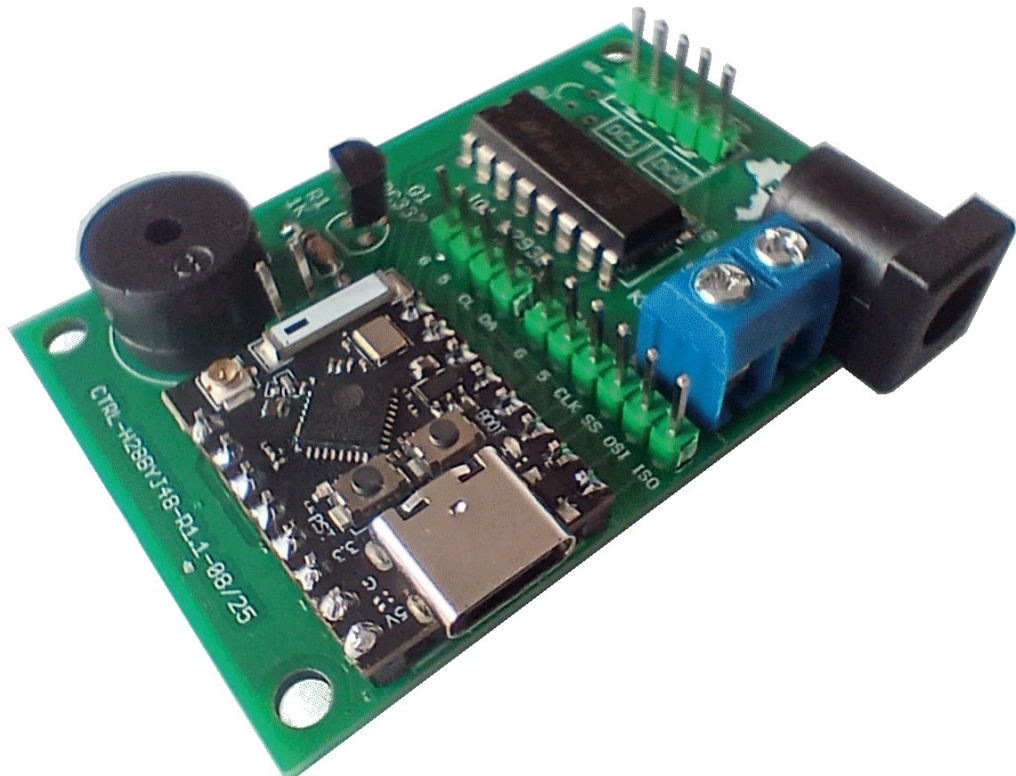


# PCI CTRL-H28BYJ48



## MANUAL DO USUÁRIO

Aplicável as placas:

CTRL-H28BYJ48 versão 1.1 e posteriores  
com o módulo microcontrolador ESP32 C3 supermini de 16 pinos

Manual rev. 1.2 — 06/2025

Eventuais atualizações desse manual podem ser encontradas em: <https://github.com/izyino/manuais>

## **INTRODUÇÃO:**

A presente placa de circuito impresso intitulada CTRL-H28BYJ48 foi concebida para facilitar a construção de dispositivos para controle de motor de passo do tipo 28BYJ48 ou até dois motores DC, via WiFi, contemplando em um reduzido espaço de apenas 4 x 6 cm, o moderno microcontrolador ESP32 C3 em sua versão supermini de 16 pinos, o driver do motor de passo e dos motores DC, e todos os demais componentes, substituindo assim os antigos, obsoletos e saudosos Arduinos e seus “shields” sobrepostos em forma de sanduíche.

A versão 1.1 da placa de circuito impresso CTRL-H28BYJ48 possui as seguintes características básicas:

- Utilização do microcontrolador ESP-32 C3 na versão supermini de 16 pinos, com WiFi e Bluetooth, CPU de 32-bits RISC-V Single-core 160MHz, WiFi: 802.11b/g/n 2.4GHz, Bluetooth 5.0, Consumo ultra baixo de apenas 43uA, 400KB SRAM, 384KB ROM, 4Mb flash
- Controle de dispositivos com base em motor de passo modelo 28BYJ48 ou similar ou até dois motores DC de baixa potência, de forma bidirecional, com controle de velocidade PWM
- Suporta um motor Nema17, alimentado com 5V, em ciclos de no máximo 10 segundos rodando com no mínimo 30 segundos em repouso
- Utilização do driver ponte H dupla, L293D, dip 16
- Beep sonoro passivo
- Conectores para acesso aos sinais I2C, SPI e 3V3
- Completa biblioteca para controle do motor de passo, dos motores DC, do beep sonoro e do Led azul, bem como um controle de tempo, não bloqueante, em alternativa às funções millis() e delay(), disponível em <https://github.com/izyino/motbepled>

## **CONECTORES EXISTENTES NA PLACA CTRL-H28BYJ48:**

### **CN1 – motor STEP ou motores DC:**

- 1 – motor DC 0 ou Step L1 ( fio azul)
- 2 – motor DC 0 ou Step L1 (fio rosa)
- 3 – motor DC 1 ou Step L2 (fio amarel/o)
- 4 – motor DC 1 ou Step L2 (fio laranja)
- 5 – sem conexão ou +5vcc - Step comum (fio vermelho)

### **CN2 – SPI:**

- 1 – Gnd
- 2 – Vcc (+5V)
- 3 – CLK
- 4 – SS
- 5 – MOSI
- 6 – MISO

### **CN3 – I2C:**

- 1 – Gnd
- 2 – Vcc (+5V)
- 3 – SCL
- 4 – SDA

### **CN4 – 3V3:**

- 1 – Gnd
- 2 – +3V3

## **RELAÇÃO DE COMPONENTES:**

Placa de circuito impresso Rev.1.1  
 Módulo ESP32 C3 supermini, 16 pinos  
 CI driver L293D, dip 16  
 Conector molex 5 pinos com polarizador, CN1, para motor(es)  
 Conector P4 fêmea, 90 graus, solda placa  
 Borne KRE de 2 pinos (montagem opcional)  
 Beep passivo (montagem opcional)  
 Transistor BC337 (montagem opcional)  
 Resistor de 1K (montagem opcional)  
 Conector KRE de 2 pinos (montagem opcional)  
 Conector 6 pinos macho (CN2 – SPI, montagem opcional)  
 Conector 4 pinos macho (CN3 – I2C, montagem opcional)  
 Conector 2 pinos macho (CN4 – 3V3, montagem opcional)

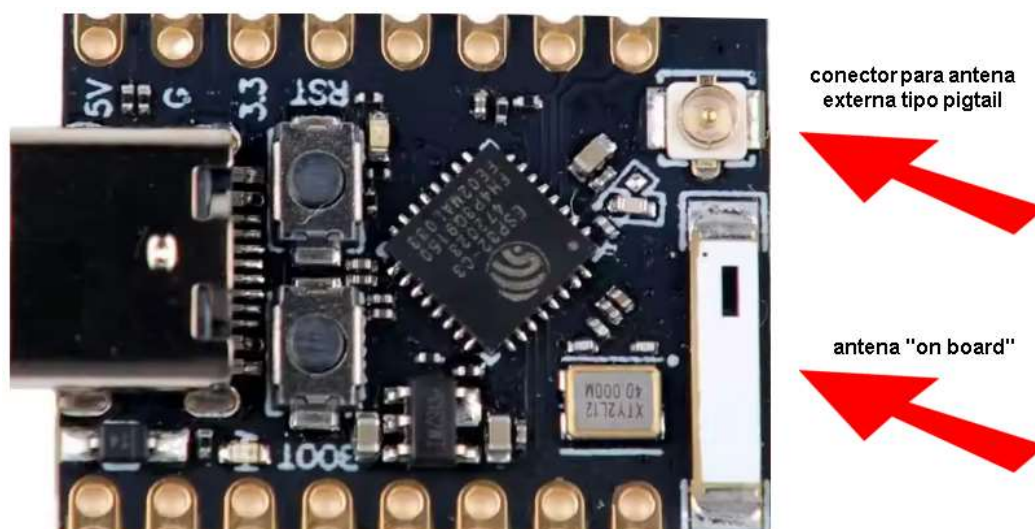


Fig. 1 – Modelo de ESP32 C3 recomendado

Existe diversos modelos diferentes de ESP32 C3 disponíveis no mercado. O modelo que mostrou mais facilidade de conexão e melhor desempenho, especialmente no tocante ao alcance WiFi é o mostrado na figura 1 acima.

O modelo mais comum, mostrado na figura 2 abaixo, **deve ser evitado** uma vez que esse modelo possui um alcance muito menor em virtude da sua antena "on board" ser visivelmente menos elaborada, sem contar com a ausência do conector para antena externa.

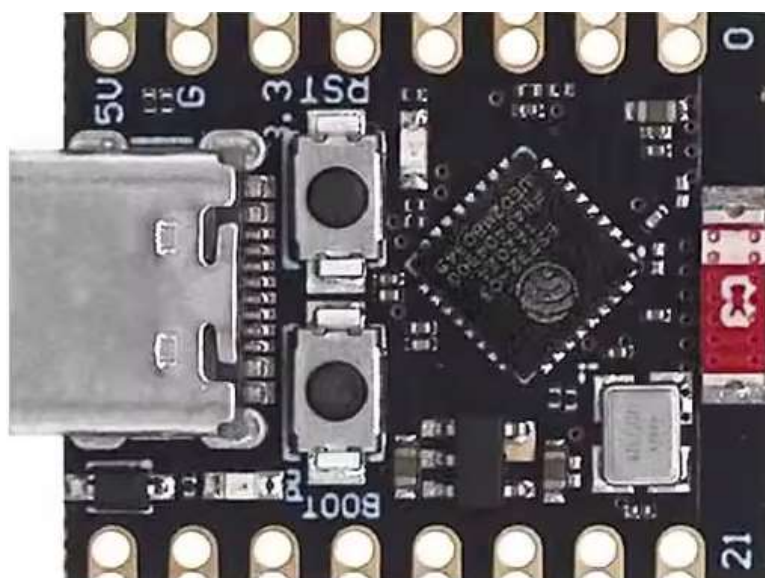


Fig. 2 – Modelo de ESP32 C3 **-NÃO-** recomendado

## DIAGRAMA ELÉTRICO:

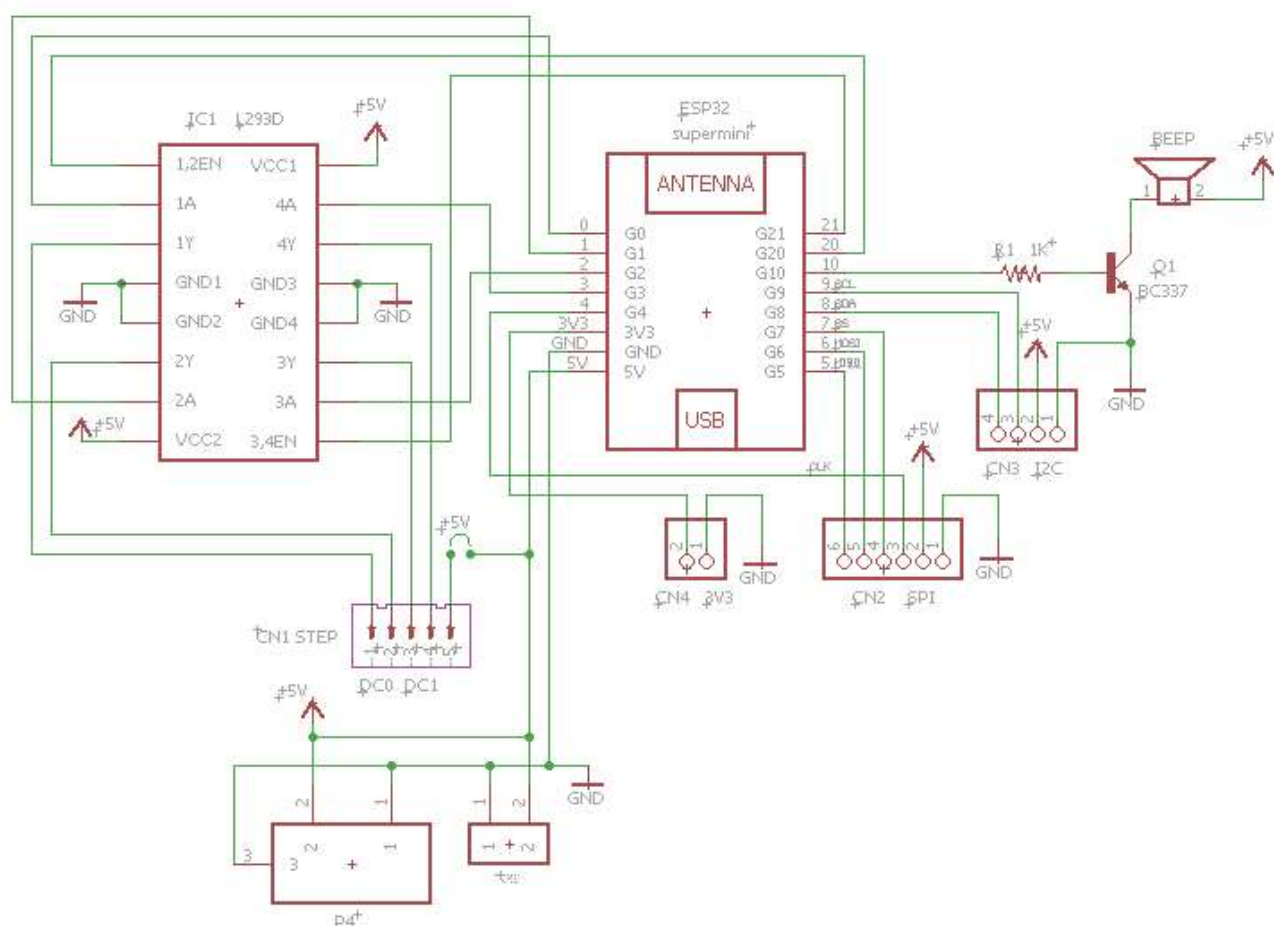


Fig. 3 – Diagrama elétrico da placa CTRL-H28BYJ48 Rev. 1.1

## DIMENSÕES DA PLACA E CONECTORES:

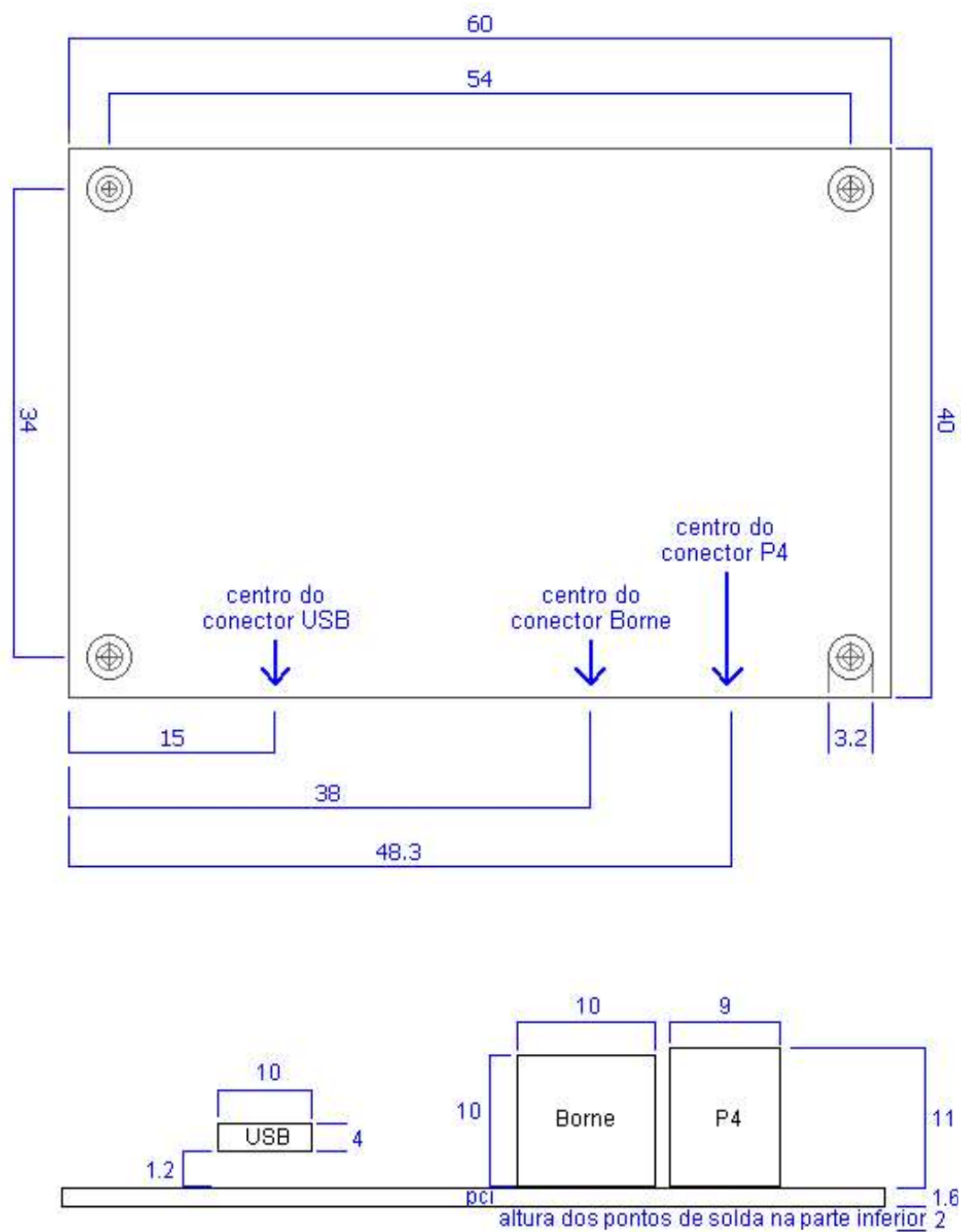
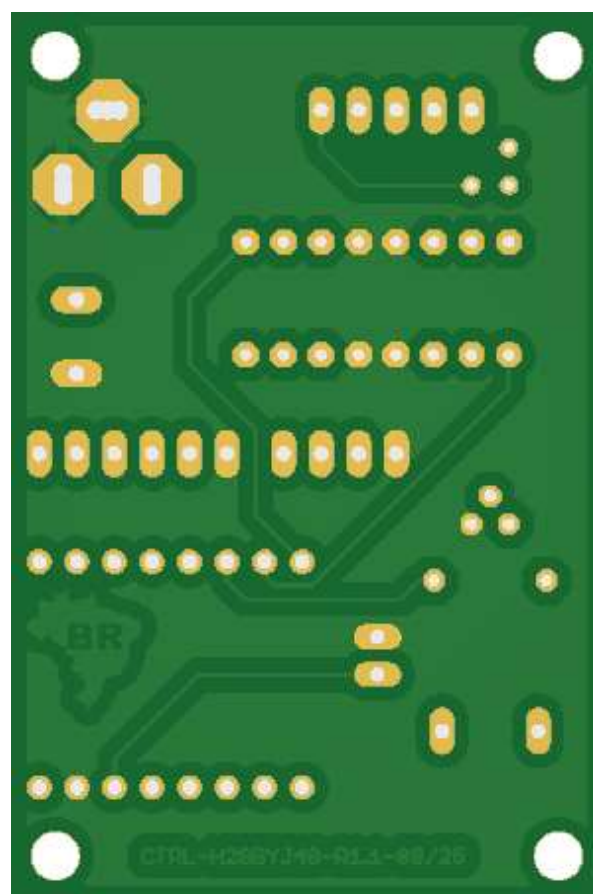


Fig. 4 – Dimensões da placa e conectores





## **BIBLIOTECA:**

Para facilitar o desenvolvimento de aplicações a serem hospedadas em placas baseadas nos microcontroladores ESP32, foi criada uma biblioteca de nome `motbepled.h`, disponível em <https://github.com/izyino/motbepled> a qual deve ser utilizada conforme as instruções seguintes.

As funções descritas a seguir referem-se apenas àquelas relevantes para a placa CTRL\_H28BYJ48. Registre-se que a biblioteca `motbepled.h` possui muitas outras funções que fazem sentido apenas para placas mais complexas que a CTRL\_H28BYJ48.

### **#include < motbepled.h>**

para incluir a biblioteca ao programa. Dependendo de onde a biblioteca estiver gravada, pode-se usar alternativamente o formato `#include "motbepled.h"`

### **motbepled x(t);**

comando construtor que deve ser informado logo após o `include`, sendo `t` uma variável do tipo `int8_t` que define o tipo e o modo de operação do motor conectado a CN1, sendo possível os seguintes valores:

- 0 – Para motor DC
- 1 – Para motor 28byj-48, 2048 passos por volta, baixo torque, baixo consumo
- 2 – Para motor 28byj-48, 2048 passos por volta, alto torque, alto consumo
- 3 – Para motor 28byj-48, 4096 passos por volta, médio torque, médio consumo
- 4 – Para motor Nema17, 200 passos por volta

### **x.pinsStep0(0, 1, 2, 3, 20, 21);**

comando que informa os pinos do microcontrolador ESP associados ao motor de passo, sendo os quatro primeiros das bobinas principais e os dois últimos dos sinais enable. O valor -1 significa que os sinais correspondentes não se aplicam no presente caso. Para uso da biblioteca `motbepled.h` com a placa CTRL\_H28BYJ48 deve-se informar o comando `pinsStep0` exatamente como mostrado acima, ou seja: `x.pinsStep0 (0, 1, 2, 3, 20, 21);` e deve ser informado na sessão de setup de todos os programas, sempre antes do `x.begin()`



**x.pinsDC0(0, 1, 20);**

comando que informa os pinos do microcontrolador ESP associados ao motor DC n.0, **caso exista**, sendo os dois primeiros do motor e o terceiro da velocidade PWM. O valor -1 significa que os sinais correspondentes não se aplicam no presente caso. Para uso da biblioteca motbepled.h com a placa CTRL-28BYJ48 deve-se informar o comando pinsDC0 exatamente como mostrado acima, ou seja: x.pinsDC0 (0, 1, 15); e deve ser informado na sessão de setup de todos os programas, sempre antes do x.begin()

**x.pinsDC1(2, 3, 21);**

comando que informa os pinos do microcontrolador ESP associados ao motor DC n.1, **caso exista**, sendo os dois primeiros do motor e o terceiro da velocidade PWM. O valor -1 significa que os sinais correspondentes não se aplicam no presente caso. Para uso da biblioteca motbepled.h com a placa CTRL-28BYJ48 deve-se informar o comando pinsDC0 exatamente como mostrado acima, ou seja: x.pinsDC1 (2, 3, 21); e deve ser informado na sessão de setup de todos os programas, sempre antes do x.begin()

**x.pinBeep(10);**

comando que informa o pino do microcontrolador ESP associado ao beep. Para uso da biblioteca motbepled.h com a placa CTRL\_H28BYJ48 deve-se informar o comando pinBeep exatamente como mostrado acima, ou seja: x.pinBeep (10); e deve ser informado na sessão de setup de todos os programas, sempre antes do x.begin()

**x.pinLed(8, 0);**

comando que informa o pino do microcontrolador ESP associado ao Led e o nível lógico para o led aceso. Para uso da biblioteca motbepled.h com a placa CTRL\_H28BYJ48 deve-se informar o comando pinLed exatamente como mostrado acima, ou seja: x.pinLed (8, 0); e deve ser informado na sessão de setup de todos os programas, sempre antes do x.begin()

**x.begin();**

inicializa as diversas funções da biblioteca. Deve ser colocado na sessão de setup de todos os programas que se utilizem da biblioteca

**x.runStep(0, steps, velstep, cwstep);**

comando que ativa o motor de passo, de forma automática e assíncrona, conforme as seguintes variáveis:

steps – variável uint32\_t contendo o número de passos a movimentar

velstep – variável uint8\_t que define a velocidade da movimentação em RPM (rotações por minuto). Este valor pode variar entre 1 e 16, dependendo do motor utilizado e da corrente disponível na fonte de alimentação

cwstep – variável booleana que define o sentido da movimentação, sendo “true” para sentido horário e “false” para sentido anti-horário

**x.stepstogo(0);**

esta função retorna no formato uint32\_t o número de passos ainda restantes para que o motor chegue ao seu destino. Zero significa que o motor já chegou ao seu último destino e já encontra-se parado. Antes de comandar qualquer movimentação deve-se consultar esta função para ter certeza que o motor encontra-se parado

**x.runDC(n, time, velDC, cwDC);**

comando que ativa o motor DC n.0, de forma automática e assíncrona, conforme as seguintes variáveis:

n – variável uint8\_t com número do motor DC que será movimentado (0 ou 1):

time – variável uint32\_t contendo o tempo em milissegundos que o motor DC ficará ativado

velDC – variável uint8\_t que define a velocidade da movimentação, em termos de porcentagem entre 0 e 100. Sendo 0=0% motor parado, 100=100% motor com velocidade máxima.

cwDC – variável booleana que define o sentido da movimentação, sendo “true” para sentido horário e “false” para sentido anti-horário

**x.timetogo(n);**

esta função retorna no formato uint32\_t, em milisegundos, o tempo ainda restante para que o motor DC n (n=0 ou 1) complete o último comando runDC. Se retornar zero significa que o motor DC n já está parado. Antes de comandar qualquer movimentação do motor DC n deve-se consultar esta função para ter certeza que o mesmo se encontra parado. A variável n é do tipo uint8\_t

**x.beep(bnum, bdur, bfreq, binter);**

comando que ativa a emissão de beeps sonoros, de forma automática e assíncrona, conforme as seguintes variáveis:

bnum – variável inteira que especifica o número de beeps a serem emitidos

bdur – variável inteira que especifica a duração de cada beep, em milisegundos

bfreq – variável inteira que especifica a frequência dos beeps, em Hertz (Hz). Os beeps passivos comuns respondem bem frequências entre 200Hz e 5000Hz

binter – variável inteira que especifica a duração da pausa entre os beeps, em milisegundos

**x.led(lnum, ldur, linter);**

comando que ativa piscadas do Led (conectado ao pino 8 do módulo ESP32), de forma automática e assíncrona, conforme as seguintes variáveis:

lnum – variável inteira que especifica o número de piscadas a serem emitidas

ldur – variável inteira que especifica a duração do Led acesso em cada piscada, em milisegundos

linter – variável inteira que especifica a duração do Led apagado em cada piscada, em milisegundos

**x.setms(yms);**

comando para inicializar o contador de milisegundos com o valor informado pela variável yms do tipo uint32\_t. Imediatamente após inicializado, o contador começa ser subtraído de 1 a cada milisegundo

**x.getms();**

esta função retorna no formato uint32\_t o estado atual do contador de milisegundos previamente inicializado pelo comando x.setms. Serve como alternativa para a função delay(), de forma assíncrona

**x.stopStep(0);**

esta função interrompe o movimento do motor de passo

**x.stopDC(n);**

esta função interrompe o movimento do motor DC n (n=0 ou 1). A variável n é do tipo uint8\_t

**x.stopLed();**

esta função interrompe as piscadas do Led eventualmente em andamento

**x.stopBeep();**

esta função interrompe a emissão de beeps sonoros eventualmente em andamento

## **Exemplos de utilização da biblioteca**

No início do programa:

```
#include < motbepled.h>  
motbepled x(2);
```

na sessão do setup:

```
x.begin();
```

---

**//movimenta o motor de passo (conectado em CN1), tipo 28BYJ-48,  
//velocidade 3 RPM, sentido horário, 2048 passos:**

//função principal:  
x.runStep(0, 2048, 3, true);  
//o motor começa a se movimentar imediatamente após a função runStep ser chamada  
//para saber se o motor de passo já chegou ao destino, fazer  
if (x.stepstogo(0)>0) {ainda não chegou ao destino. Está em movimento...};  
//a qualquer momento o movimento do motor de passo pode ser interrompido  
x.stopStep(0);

---

**//movimenta o motor DC n.1,  
//velocidade 75%, sentido anti-horário, durante 15segundos:**

//função principal:  
x.runDC(1, 15000, 75, false);  
//o motor começa a se movimentar imediatamente após a função runDC ser executada  
//para saber se o motor DC nº1 ainda está girando ou já esta parado, fazer  
if (x.timetogo(1)>0) {ainda não terminou o último comando runDC. Está em movimento...};  
//a qualquer momento o movimento do motor DC n.1 pode ser interrompido  
x.stopDC(1);

---

**//emite 10 beeps de 2KHz de 0,5s com pausa interbeeps de 0,25s:**

//função principal:  
x.beep(10, 500, 2000, 250);  
//os beeps começam a ser emitidos imediatamente após a função beep ser chamada  
//a qualquer momento a emissão dos beeps sonoros pode ser interrompida  
x.stopBeep();

---

**//pisca o Led 50 vezes com 0,25s aceso seguido de 0,10s apagado:**

//função principal:  
x.led(50, 250, 100);  
//o led começa a piscar imediatamente após a função led ser chamada  
//a qualquer momento as piscadas do Led podem ser interrompidas  
x.stopLed();

---

**//contagem de 4 segundos, de forma assíncrona:**

//função principal:

x.setms(4000);

while (x.getms()>0){enquanto espera 4s, pode fazer coisas...}

//a variável x.xms começa a ser decrementada imediatamente após ter sido inicializada

---

O diretório “examples” da biblioteca motbepled contém diversos exemplos de programas, das mais variadas aplicações, como: movimentação de motores, emissão de beeps, acesso a redes WiFi, servidor web, e muitas outras.

**IMPORTANTE:** Antes da execução de qualquer um dos exemplos, deve-se conferir e alterar quando necessário a pinagem dos motores, beep e Led atribuída pelos comandos pinsStep, pinsDC, pinBeep e pinLed, para que correspondam fielmente ao hardware utilizado

---