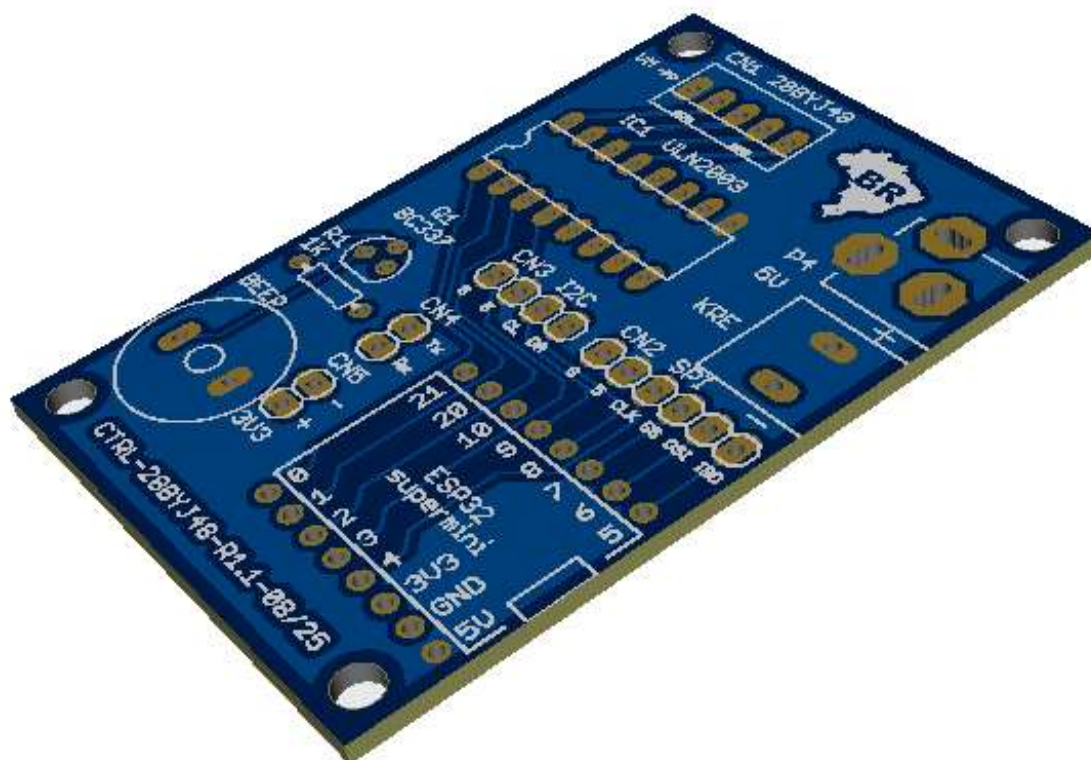


# PCI CTRL-28BYJ48



## MANUAL DO USUÁRIO

Aplicável as placas:

CTRL-28BYJ48 versão 1.1 e posteriores  
com o módulo microcontrolador ESP32 C3 supermini de 16 pinos

## **INTRODUÇÃO:**

O presente placa de circuito impresso intitulada CTRL-28BYJ48 foi concebida para facilitar a construção de dispositivos para controle de motor de passo do tipo 28BYJ48 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 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-28BYJ48 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
- Utilização do driver ULN2003
- Beep sonoro passivo
- Conectores para acesso aos sinais I2C, SPI, Tx/Rx
- Completa biblioteca para controle do motor de passo, do beep sonoro e do Led

## **CONECTORES EXISTENTES NA PLACA CTRL-28BYJ48:**

### **CN1 – 28BYJ48:**

1 – 5Vcc ( fio vermelho)  
2 – L1 (fio laranja)  
3 – L1 (fio amarelo)  
4 – L2 (fio rosa)  
5 – L2 (fio azul)

### **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 – Tx Rx:**

1 – Tx  
2 – Rx

### **CN5 – 3V3:**

1 – Gnd  
2 – +3V3

## **RELAÇÃO DE COMPONENTES:**

Placa de circuito impresso Rev.1.1  
Módulo ESP32 C3 supermini, 16 pinos  
CI ULN2003, dip 16  
Conector molex 5 pinos com polarizador (CN 1, para o motor)  
Conector P4 fêmea, 90 graus, solda placa  
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 – TxRx, montagem opcional)  
Conector 2 pinos macho (CN5 – 3V3, montagem opcional)



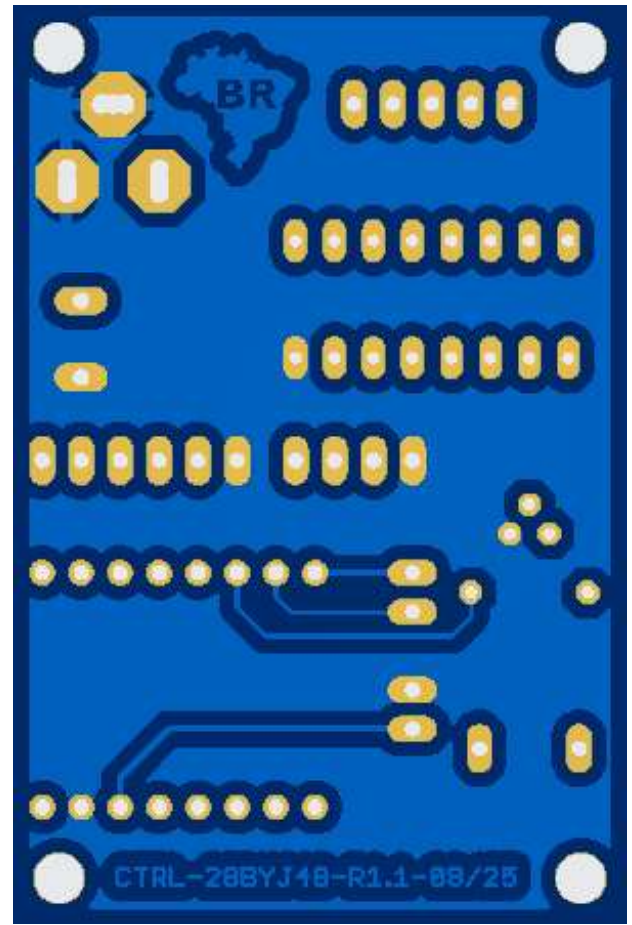
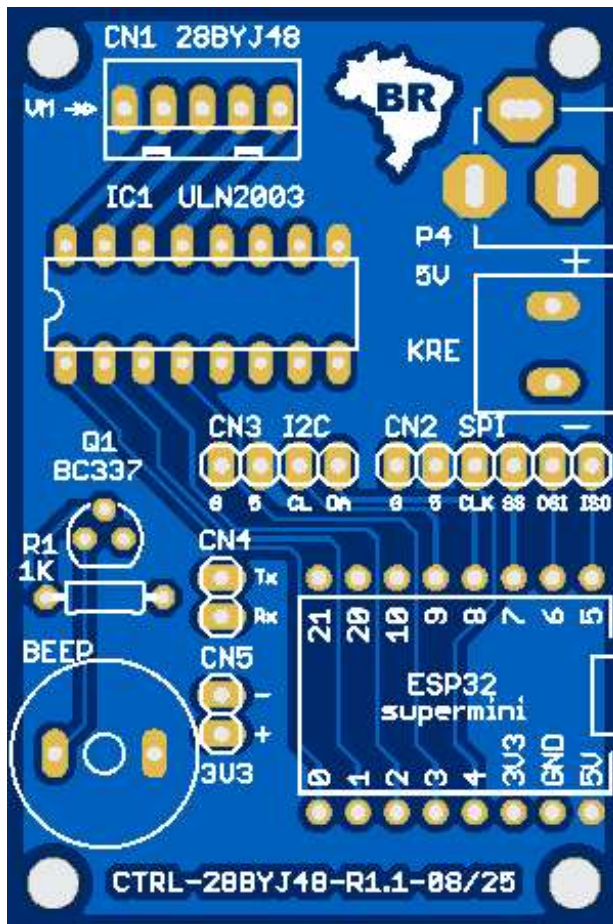


Fig. 2 – Placa CTRL-28BYJ48 rev. 1.1 (escala 2:1)

### **BIBLIOTECA:**

Visando facilitar o desenvolvimento de aplicações a serem hospedadas nas placas CTRL-28BYJ48, foi criada uma biblioteca de nome X28BYJ48.h, disponível em <https://github.com/izyino/X28BYJ48.h> a qual dispõe das seguintes funções:

```
#include < X28BYJ48.h>
```

para incluir a biblioteca ao programa. Dependendo de onde a biblioteca estiver gravada, pode-se usar alternativamente o formato #include "X28BYJ48"

**X28BYJ48 x(t);**

comando construtor que deve ser informado logo após o include, sendo t uma variável do tipo uint8\_t que define o tipo e o modo de operação do motor conectado a CN1, sendo possível os seguintes valores:

- 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

**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(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.where();**

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.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)

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();**

esta função interrompe o movimento do motor de passo

**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 < X28BYJ48.h>  
X28BYJ48 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(2048, 3, true);
```

```
//para saber se o motor de passo já chegou ao destino, fazer  
if (x.where())>0 {ainda não chegou ao destino. Está em movimento...};
```

```
//a qualquer momento o movimento do motor de passo pode ser interrompido  
x.stopStep();
```



---

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

//função principal:

`x.beep(10, 500, 2000, 250);`

//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);`

//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