GO PLUS 操作说明

1.GO PLUS 是一款支持 M5Stack 控制的从设备器件，通过STM32通讯。

2 操作和控制  
支持 IIC 时序读写操作,设备地址为 0x38.

2.1 寄存器

第一组 舵机角度控制

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 地址(H) | 寄存器描述 | R/W | 默认值 |
| 0x00 | 舵机1角度 | W | None |
| 0x01 | 舵机2角度 | W | None |
| 0x02 | 舵机3角度 | W | None |
| 0x03 | 舵机4角度 | W | None |

舵机脉冲控制

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 地址(H) | 寄存器描述 | R/W | 默认值 |
| 0x10 | 舵机1脉冲宽度 | W | None |
| 0x12 | 舵机2 脉冲宽度 | W | None |
| 0x14 | 舵机3 脉冲宽度 | W | None |
| 0x16 | 舵机4 脉冲宽度 | W | None |

注意:舵机参数范围 角度0 – 180 ，脉冲宽度500 - 2500

第二组 电机控制类

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 地址(H) | 寄存器描述 | R/W | 默认值 |
| 0x30 | 电机1速度方向 | W | None |
| 0x31 | 电机2速度方向 | W | None |

注意:电机参数范围-127 – 127，为 8 位

第三组 PORT B1 控制类

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 地址(H) | 寄存器描述 | R/W | 默认值 |
| 0x40 | Pin\_I模拟量输入 | R | None |
| 0x50 | Pin\_I 数字量输入 | R | None |
| 0x60 | Pin\_O 数字量输出 | W | None |
| 0x70 | Pin\_O 数字量输入 | R | 1 |
| 0X80 | 配置Pin\_O为1输入或0输出 | W | 0输出 |

PORT B2 控制类

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 地址(H) | 寄存器描述 | R/W | 默认值 |
| 0x42 | Pin\_I模拟量输入 | R | None |
| 0x51 | Pin\_I 数字量输入 | R | None |
| 0x61 | Pin\_O 数字量输出 | W | None |
| 0x71 | Pin\_O 数字量输入 | R | 1 |
| 0X81 | 配置Pin\_O为1输入或0输出 | W | 0输出 |

PORT B3 控制类

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 地址(H) | 寄存器描述 | R/W | 默认值 |
| 0x44 | Pin\_I模拟量输入 | R | None |
| 0x52 | Pin\_I 数字量输入 | R | None |
| 0x62 | Pin\_O 数字量输出 | W | None |
| 0x72 | Pin\_O 数字量输入 | R | 1 |
| 0X82 | 配置Pin\_O为1输入或0输出 | W | 0输出 |

注意:PORT B有I与O两个引脚接口，I只允许配置为模拟输入或数字输入，O只允许配置为数字输入或数字输出