

地址	功能	读写	初始值	备注	模式
0x00	工作状态	读	0x00		状态信息
0x01	电池电量	读	0xff	范围为0-100，线性对应电量最低值-最高值	
0x02	XGO版本	读		0x00 MINI   0x01 Lite   0x02 PRO	
0x03	表演模式	写	0x00	0x00正常控制模式   0x01循环做动作	
0x04	标定模式	写	0x00	0x01进入标定模式 0x00退出标定模式完成标定	
0x10	蓝牙连接状态	读	0x00	0x00本机无蓝牙设备或蓝牙模块故障 0x01支持蓝牙设备但未连接手机终端 0x02已连接手机终端	蓝牙信息 暂不支持
0x11	蓝牙串口波特率	读	0x00		
0x12	蓝牙密码	读写	1234	该寄存器为字符串类型，典型值占位可能超过一个字节，读取命令时将忽略指令中的字节数， 返回数据包中按真实字节数，写入时数据包中请按真实字节数	
0x13	蓝牙名称	读写	HC-05	该寄存器为字符串类型，典型值占位可能超过一个字节，读取命令时将忽略指令中的字节数， 返回数据包中按真实字节数，写入时数据包中请按真实字节数	
0x20	卸载舵机	读写	0x00	0x00舵机处于正常工作状态，0x01卸载所有舵机，0x11-0x14依次卸载1-4号腿，0x21-0x24依次 恢复1-4号腿	调试模式
0x21	重置舵机零位	写	0x00	0x00舵机处于正常工作状态0x01所有舵机记录当前位置为零位 该寄存器设定为0x01后，会自动跳 变为0x00	
0x30	前后移动速度	读写	0x80	范围为0x00-0xff，线性对应反向最大值-正向最大值，正方向按机器人坐标系，下同	整机模式
0x31	左右移动速度	读写	0x80		
0x32	顺逆时针旋转速度	读写	0x80	迎着z轴射来方向顺时针对应最大值方向	
0x33	身体沿x方向平移距离	读写	0x80	足端与地面接触点不变而身体扭动，下同	
0x34	身体沿y方向平移距离	读写	0x80		
0x35	身体高度	读写	0x80		
0x36	身体绕x轴旋转角度	读写	0x80	迎着坐标轴射来方向顺时针对应最大值方向	
0x37	身体绕y轴旋转角度	读写	0x80		

0x38	身体绕z轴旋转角度	读写	0x80	0x00停止，0x01-0xff线性对应最小-最大旋转速度，该功能与直接设置位置寄存器不能同时起作用	
0x39	以一定周期绕x轴旋转身体	读写	0x00		
0x3A	以一定周期绕y轴旋转身体	读写	0x00		
0x3B	以一定周期绕z轴旋转身体	读写	0x00		
0x3C	原地踏步	读写	0x00	0x00停止，0x01-0xff线性对应最小-最大踏步高度	
0x3D	运动模式	读写	0x00	0x00常速运动0x01慢速运动0x02高速运动	
0x3E	动作指令	写	0x00	动作指令表，0为默认站姿 1-N为各个动作(0-N为十进制)，1趴下，2站起，3匍匐前进，4转圈，5原地踏步，6蹲起，7转动Roll，8转动Pitch，9转动Yaw，10三轴转动，11撒尿，12坐下，13招手，14伸懒腰，15波浪，16左右摇摆，17求食，18找食物，19握手	
0x80	以一定周期沿X轴方向平移运动	读写	0x00	0x00停止，0x01-0xff对应最小-最大旋转速度，移动幅度为位置限幅的一半	
0x81	以一定周期沿Y轴方向平移运动	读写	0x00		
0x82	以一定周期沿Z轴方向平移运动	读写	0x00		
0x40	左前腿x方向足端位置	读写	0x80	范围为0x00-0xff，线性对应反向最大值-正向最大值，正方向按机器人坐标系	单腿模式
0x41	左前腿y方向足端位置	读写	0x80		
0x42	左前腿z方向足端位置	读写	0x80		
0x43	右前腿x方向足端位置	读写	0x80		
0x44	右前腿y方向足端位置	读写	0x80		
0x45	右前腿z方向足端位置	读写	0x80		
0x46	右后腿x方向足端位置	读写	0x80		
0x47	右后腿y方向足端位置	读写	0x80		
0x48	右后腿z方向足端位置	读写	0x80		
0x49	左后腿x方向足端位置	读写	0x80		
0x4A	左后腿y方向足端位置	读写	0x80		

0x4B	左后腿z方向足端位置	读写	0x80		
0x50	左前腿肘, ID为11舵机位置	读写	0x80	范围为0x00-0xff, 线性对应反向最大值-正向最大值	舵机模式
0x51	左前腿臂, ID为12舵机位置	读写	0x80		
0x52	左前腿肩, ID为13舵机位置	读写	0x80		
0x53	右前腿肘, ID为21舵机位置	读写	0x80		
0x54	右前腿臂, ID为22舵机位置	读写	0x80		
0x55	右前腿肩, ID为23舵机位置	读写	0x80		
0x56	右后腿肘, ID为31舵机位置	读写	0x80		
0x57	右后腿臂, ID为32舵机位置	读写	0x80		
0x58	右后腿肩, ID为33舵机位置	读写	0x80		
0x59	左后腿肘, ID为41舵机位置	读写	0x80		
0x5A	左后腿臂, ID为42舵机位置	读写	0x80		
0x5B	左后腿肩, ID为43舵机位置	读写	0x80		
0x5C	设置舵机速度	读写	0x80	范围为0x00-0xff, 线性对应最小值-最大值 (仅在该模式下有效)	
0x5D	舵机位置设置为站立姿态	写	0x00	0x00不起作用0x01舵机位置恢复站立时位置 该寄存器设定为0x01后, 会自动跳变为0x00	
0x61	IMU状态	读写	0x00	0x00关闭 0x01自稳定模式	