相关寄存器：

#define GOPLUS\_ADDR 0x2b

#define SERVO\_ADDR 0x10

#define SERVO\_NUM0 0x00

#define SERVO\_NUM1 0x01

#define SERVO\_NUM2 0x02

#define SERVO\_NUM3 0x03

#define MOTOR\_ADDR 0x30

#define MOTOR\_NUM0 0x00

#define MOTOR\_NUM1 0x01

#define HUB\_ADDR 0x40

#define HUB\_NUM0 0x00

#define HUB\_NUM1 0x01

#define HUB\_NUM2 0x02

#define HUB\_NUM3 0x03

#define HUB\_READ 0x00

#define HUB\_WIRE 0x80

#define HUB\_DIGITAL 0x00

#define HUB\_ANALOG 0x01

操作接口：

舵机接口：

void Servo\_write\_angle(uint8\_t number, uint8\_t angle);

功能：控制舵机

参数：number 舵机号 范围 0 - 3

Angle 角度 范围 0 – 180

电机接口：

void Motor\_write\_speed(uint8\_t number, uint8\_t trun)；

功能：控制电机

参数：number 电机号 范围 0 - 1

Trun 方向 范围 0/1

HUB接口：

uint16\_t hub\_read\_value(uint8\_t port\_num, uint8\_t ad\_flag)；

功能：读hub port 数值

参数：port\_num hub端口 范围 0 - 5

ad\_flag 模拟/数字标志 范围 0/1

void hub\_wire\_value(uint8\_t port\_num, uint8\_t ad\_flag,uint16\_t value)；

功能：写hub port 数值

参数：port\_num hub端口 范围 0 - 5

ad\_flag 模拟/数字标志 范围 0/1

value 写入的值 范围 模拟：0-1024

数字： 0/1