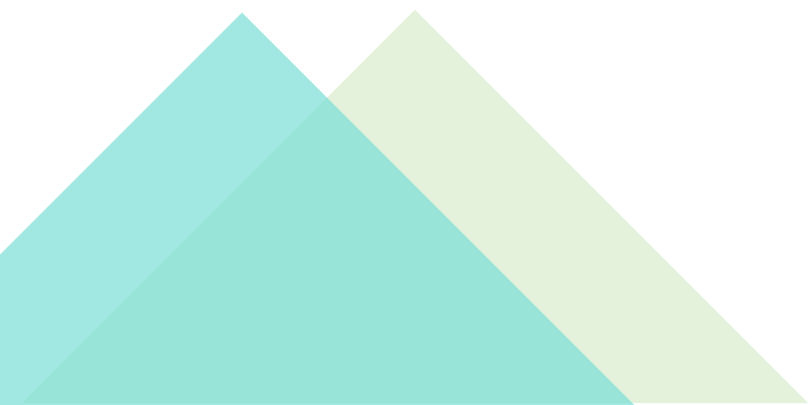




# RoverC-Pro

---

I2C 控制协议



# 目录

.....	1
1、通信协议结构.....	3
1.1 通信协议参数.....	3
2、控制寄存器.....	3
2.1 Motor Speed(00H).....	3
2.2 Servo Angle Control(01H).....	3
2.3 Servo Pulse Control(01H).....	4

# 1、通信协议结构

## 1.1 通信协议参数

采用 I2C 通讯接口。  
推荐通信速率为 100-400KHz。

# 2、控制寄存器

## 2.1 Motor Speed(00H)

- 功能说明： 电机速度控制。
- 寄存器地址： 00H

地址	R/W	长度	参数
00	R/W	1 byte	Motor1 Speed (-127 ~ 127)
01	R/W	1 byte	Motor2 Speed (-127 ~ 127)
02	R/W	1 byte	Motor3 Speed (-127 ~ 127)
03	R/W	1 byte	Motor4 Speed (-127 ~ 127)

- 输入参数：  
Speed (1byte):  
± 127: 正反转  
0: 停转

## 2.2 Servo Angle Control(10H)

- 功能说明： 舵机旋转角度控制。
- 寄存器地址： 10H

地址	R/W	长度	参数
10	R/W	1 byte	Servo1 Angle (0 ~ 180)
11	R/W	1 byte	Servo2 Angle (0 ~ 180)

- 输入参数：

Angle (1byte):

0~180: 180° 舵机旋转角度

## 2.3 Servo Pulse Control(20H)

- 功能说明： 舵机旋转控制。
- 寄存器地址： 20H

地址	R/W	长度	参数
20	R/W	1 byte	Servo1 Pulse High Byte
21	R/W	1 byte	Servo1 Pulse Low Byte
22	R/W	1 byte	Servo2 Pulse High Byte
23	R/W	1 byte	Servo2 Pulse Low Byte

- 输入参数：

Pulse (2byte):

500~2500: 脉冲输入宽度范围, 默认舵机控制参数为 50Hz, 500~2500us 脉冲范围对应舵机旋转角度 0~180° 。