Istruzioni dei comandi URL

Interroga il valore del parametro <> Interroga i valori dei parametri <a>	URL-command	Effect			
Interroga i valori dei parametri <x>, <y> and <z> Interroga i valori dei parametri dx> a <y> Interroga i valori dei parametri da <x> a <y> Interroga i valori dei parametri da <x> a <y> Interroga i valori medi su 24h dei parametri impostati Imposta i parametri per il calcolo medio su 24h <x>, <y> Interroga i valori medi su 24h dei parametri impostati Imposta i parametri per il calcolo medio su 24h <x>, <y> Interroga i valori medi su 24h dei parametri impostati Imposta i parametri per il calcolo medio su 24h <x>, <y> Interroga i valori interroga i tempi (in secondi) e i cicli di funzionamento del bruciatore (incluso ACS) Interroga i tempi (in secondi) e i cicli di funzionamento del bruciatore (incluso ACS) Interroga i generale dei cicli di funzionamento del bruciatore Interroga i interroga i file di registro dalla scheda microSD Intervoga i file di registro dalla scheda microSD Intervoga i file di registro dalla scheda microSD Intervoga i pin <x> Intervoga u nuovo vuoto Intervoga i pin <x> Intervoga u popura a LOW (<y> = 0) Intervoga ii pin <x> Intervoga i pin <x> Intervoga a parametri Intervoga a Intervoga a Intervoga a parametri Intervoga a Intervoga a Intervoga a parametri Intervoga a Intervoga</x></x></y></x></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></z></y></x>	/ <x></x>	Interroga il valore del parametro <x></x>			
Interroga i valori dei parametri da <x> a <y> Interroga i valori medi su 24h dei parametri impostati </y></x>	/ <x>/<y>/<z></z></y></x>	·			
Interroga i valori medi su 24h dei parametri impostati //A= <x>, Imposta i parametri per il calcolo medio su 24h //> //A=0 Disable 24h average calculation temporarily //B Interroga i tempi (in secondi) e i cicli di funzionamento del bruciatore (incluso ACS) //B Interroga i tempi (in secondi) e i cicli di funzionamento del bruciatore (incluso ACS) //B //B Azzera il contatore dei tempi e dei cicli di funzionamento del bruciatore //C Visualizza i a configurazione di BSB-LAN //D //D Visualizza i file di registro dalla scheda microSD //D //D Cancella il file di registro dalla scheda microSD //D //D Cancella il file di registro en e crea una nuovo vuoto //E<x> Visualizza i valori ENUM del parametro <x> GPIO: Interroga il pin <x> Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> //J //K-X> JSON: Interroga una categoria specifica <x> //J //J //K-X> JSON: Interroga luttle le categorie definite //J //J //J //J //J //J //J //J //J //</x></y></x></x></x></x></x></x></x></x></x>	/ <x>-<y></y></x>				
Disable 24h average calculation temporarily	/A	· · ·			
Interroga i tempi (in secondi) e i cicli di funzionamento del bruciatore (incluso ACS) Azzera il contatore dei tempi e dei cicli di funzionamento del bruciatore //C Visualizza la configurazione di BSB-LAN //D Visualizza i file di registro dalla scheda microSD //D Visualizza graficamente il file di registro dalla scheda microSDG //D Cancella il file di registro e ne crea una nuovo vuoto //E <x> //D Visualizza i valori ENUM del parametro <x> //C SCAS GPIO: Interroga il pin <x> JSON: Interroga una categoria specifica <x> JSON: Interroga il parametri //JQ=<x>,<y>,<z> JSON: Interroga le categorie specifiche <x>, <y> e <z> JJQ → con struttura JSON (vedi manuale) tramite richiesta HTTP-POST: //JR Elenca tutte le categories di parametri //K Elenca tutte le categories di parametri //K Elenca tutte le categories di parametri //L=0,0 Disattiva temporaneamente il logging su microSD-card //L=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //L=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //L=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //L=<x> Attiva (<x>=1) oppure disattiva (<x>=0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus //L Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //L Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //L Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //L Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //L Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //L Reset</x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></z></y></x></z></y></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x>	/A= <x>,<y></y></x>				
(incluso ACS) //BO	/A=0				
/C Visualizza la configurazione di BSB-LAN //D Visualizza il file di registro dalla scheda microSD //DO Visualizza graficamente il file di registro dalla scheda microSDG //DO Cancella il file di registro e ne crea una nuovo vuoto //E <x> Visualizza i valori ENUM del parametro <x> //G<x> GPIO: Interroga il pin <x> Invia un messaggio INF al parametro <x> //G<x> Invia un messaggio INF al parametro <x> //S<x> //JK=x> //JK=x> //JSON: Interroga una categoria specifica <x> //JK=x> //JK=XL //JSON: Interroga una categoria specifica <x> //JK=XL //JSON: Interroga tutte le categorie definite //JQ=xx>,<y>,<y> //JK //JQ</y></y></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x>	/B	Interroga i tempi (in secondi) e i cicli di funzionamento del bruciatore			
//D Visualizza il file di registro dalla scheda microSD //DG Visualizza graficamente il file di registro dalla scheda microSDG //DO Cancella il file di registro e ne crea una nuovo vuoto //E <x> Visualizza i valori ENUM del parametro <x> //S<x> GPIO: Interroga il pin <x> Allo GPIO: Interroga il pin <x> //S<x> I Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> //S //S //S //S //S //SON: Interroga una categoria specifica <x> //S //S //S //SON: Interroga il ette le categorie definite //S //SON: Interroga il uttle le categorie specifiche <x> //S //S //S //S //S //S //S //S //S //</x></x></y></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x>	/B0				
Visualizza graficamente il file di registro dalla scheda microSDG //DO Cancella il file di registro e ne crea una nuovo vuoto //E <x> Visualizza i valori ENUM del parametro <x> //G<x> GPIO: Interroga il pin <x> GPIO: Interroga il pin <x> GPIO: Interroga il pin <x> a HIGH (<y> = 1) oppure a LOW (<y> = 0) //G<x>, GPIO: Interroga il pin <x> a HIGH (<y> = 1) oppure a LOW (<y> = 0) //G<x>, GPIO: Interroga il pin <x> a HIGH (<y> = 1) oppure a LOW (<y> = 0) //G<x>, GPIO: Interroga il pin <x> mentre lo imposta a INPUT //I<x> JSON: Interroga una categoria specifica <x> //JK<all <x="" categoria="" interroga="" json:="" specifiche="" una="" =""> //JK<all categoria="" definite="" interroga="" jq="xx" json:="" le="" tutte="" ="">,<y>,<z> JJSON: Interroga le categoria specifiche <x>, <y> > e <z> //JQ</z></y></x></z></y></all></all></x></x></x></x></y></y></x></x></y></y></x></x></y></y></x></x></x></x></x></x>	/C	Visualizza la configurazione di BSB-LAN			
Cancella file di registro e ne crea una nuovo vuoto	/D	Visualizza il file di registro dalla scheda microSD			
/E <x> Visualizza i valori ENUM del parametro <x> /G<x> GPIO: Interroga il pin <x> GPIO: Interroga il pin <x> GPIO: Imposta il pin <x> GPIO: Interroga il pin <x> CPI Invia un messaggio INF al parametro <x> CPI Invia un messaggio INF al parametro <x> Invia un messaggio INF al parametri <x> JSON: Interroga una categoria specifica <x> JSON: Interroga tutte le categorie definite JSON: Interroga le categorie specifiche <x> JSON: Interroga le categorie specifiche <x> JSON: Interroga il parametri IX IX INC Elenca tutte le categories di parametri IX INE Elenca tutte le categories di parametri IX Interroga i parametri e i valori della categoria <x> Interroga intervallo di logging su microSD-card Imposta l'intervallo di logging a <x> Secondi per i parametri (facoltativo) <x></x> xy1>,xy2>,xy3> Imposta l'intervallo di logging a <x> Secondi per i parametri (facoltativo) <x></x> xy1>,xy2>,xy3> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /LU<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /M<x> Attiva (<x>=1) oppure disattiva (<x>=0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (inpiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x>=0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x>=0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS Imposta il valore <y>=0 = il parametro <x> Imposta il valore del parametro <x> Imposta il v</x></x></x></x></x></x></y></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x>	/DG	Visualizza graficamente il file di registro dalla scheda microSDG			
G <x> GPIO: Interroga il pin <x> GPIO: Imposta il pin <x> GPIO: Imposta il pin <x> a HIGH (<y> = 1) oppure a LOW (<y> = 0) (G<x>,<y> GPIO: Imposta il pin <x> a HIGH (<y> = 1) oppure a LOW (<y> = 0) (G<x>, GPIO: Interroga il pin <x> mentre lo imposta a INPUT Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> Interroga una categoria specifica <x> Interroga tutte le categoria definite IJQ=<x>,<y>,<y> e <z> IJSON: Interroga le categorie specifiche <x>, <y> e <z> IJSON: Interroga i parametri Interroga i parametri Interroga i parametri Interroga i utti i parametri ei valori della categoria <x> Interroga utti i parametri ei valori della categoria <x> Interroga tutti i parametri ei valori della categoria <x> Interroga tutti i parametri ei valori della categoria <x> Interroga utti i parametri ei valori della categoria <x> Interroga utti i parametri ei valori della categoria <x> Interroga i logging a <x> secondi per i parametri (facoltativo) INTERPORTIA explain explain</x></x></x></x></x></x></x></z></y></x></z></y></y></x></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></x></x></y></y></x></y></x></y></y></x></x></x></x>	/D0				
G <x>,<y> GPIO: Imposta il pin <x> a HIGH (<y> = 1) oppure a LOW (<y> = 0) G<x>, GPIO: Interroga il pin <x> mentre lo imposta a INPUT Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> JSON: Interroga una categoria specifica <x> JSON: Interroga tutte le categorie definite JQ=xx>,<y>,<z> JSON: Interroga le categorie specifice <x>,<y> e>z> JSON: Interroga le categorie specifice <x>,<y> e>z> JSON: Interroga le categorie specifice <x>,<y> e>z> JSON: Interroga le categorie specifiche <x>,<y> e>z> JSON: Interroga le categorie definite JSON: Interroga le categorie definite JSON: Interroga le categorie definite JSON: Interroga le categorie specifiche <x> e>z> JSON: Interroga le categorie specifiche ex> JSON: Interroga le categorie definite JSON: Interroga le categorie specifiche ex> JSON: Interroga le categorie specifice del controller non censiti JSON: Interroga le categorie specifici del controller non censiti JSON: Interroga le categorie JSON: Interroga le categorie specifici del controller non censiti JSON: Interroga le categorie JSON: Interr</x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></y></x></z></y></x></y></x></x></x></y></y></x></y></x>	/E <x></x>	•			
GC <x>,1 GPIO: Interroga ii pin <x> mentre lo imposta a INPUT /I<x>=<y> Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y> /JK=xx> JSON: Interroga una categoria specifica <x> /JK=ALL JSON: Interroga tutte le categorie definite /JQ=<x>,<y>,<z> JJSON: Interroga tutte le categorie specifiche <x>, y> e <z> /JQ=<x>,<y>,<z> JJSON: Interroga tutte le categorie specifiche <x>, y> e <z> /JQ → con struttura JSON (vedi manuale) tramite richiesta HTTP-POST: /JR Interroga i parametri /JR Interroga i parametri /JR Interroga tutti le categories di parametri /JR Interroga tutti i parametri e i valori della categoria <x> /J=0,0 Disattiva temporaneamente il logging su microSD-card /JL=xx>,<y1>,<y2>,<y3> /JL=xx>,<y1>,<y2>,<y3> /JL=xx> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /JL=xx> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /JR-x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /JR-x> Attiva (<x>=1) oppure disattiva (<x>=0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (inpure a circa 15 secondi) /JR-x> Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /JR-x> Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /JR-x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x>=0 → BSB 1</x></x></x></x></x></x></x></x></x></y3></y2></y1></y3></y2></y1></x></z></x></z></y></x></z></x></z></y></x></x></y></x></y></x></x></x>	/G <x></x>	-			
/ xx>= xy>	/G <x>,<y></y></x>	+			
JSON: Interroga una categoria specifica <x> /JK=ALL /JSON: Interroga tutte le categorie definite /JQ=<x>,<y>,<z> JJSON: Interroga le categorie specifiche <x>, <y> e <z> /JQ → con struttura JSON (vedi manuale) tramite richiesta HTTP-POST: /Interroga i parametri //K Elenca tutte le categories di parametri //K Elenca tutte le categories di parametri //K //L=0,0 Disattiva temporaneamente il logging su microSD-card //L=<x>,<y1>,<y2>,<y3> Imposta l'intervallo di logging a <x> secondi per i parametri (facoltativo) <y1>,<y2>,<y3> /LB=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //LU=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //M<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus //N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x> = 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS //P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente) //Q Interroga parametri specifici del controller non censiti //R<x> Ripristina il valore del parametro <x> Imposta il tvalore //> Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) //<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></x></d></s></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></y3></y2></y1></x></y3></y2></y1></x></z></y></x></z></y></x></x>	/G <x>,I</x>	GPIO: Interroga il pin <x> mentre lo imposta a INPUT</x>			
JSON: Interroga tutte le categorie definite /JQ= <x>,<y>,<z> JJSON: Interroga le categorie specifiche <x>, <y> e <z> /JQ → con struttura JSON (vedi manuale) tramite richiesta HTTP-POST: /Interroga i parametri //K Elenca tutte le categories di parametri //K<x> Interroga tutti i parametri e i valori della categoria <x> //L=0,0 Disattiva temporaneamente il logging su microSD-card //L=<x>,<y1>,<y2>,<y3> Imposta l'intervallo di logging a <x> secondi per i parametri (facoltativo) <y1>,<y2>,<y3> //LB=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //M<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //M<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus //N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) e cancellazione della EEPROM //P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x> = 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS //P<x>,<s>,<d> Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d>(temporaneamente) //Q Interroga parametri specifici del controller non censiti //R<x> Ripristina il valore del parametro <x> Imposta il valor</x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></y3></y2></y1></x></y3></y2></y1></x></x></x></z></y></x></z></y></x>	/I <x>=<y></y></x>	Invia un messaggio INF al parametro <x> con valore <y></y></x>			
JJSON: Interroga le categorie specifiche <x>, <y> e <z></z></y></x>	/JK= <x></x>				
JQ	/JK=ALL				
/JS Interroga i parametri /K Elenca tutte le categories di parametri /K Elenca tutte le categories di parametri /K Interroga tutti i parametri e i valori della categoria <x> /L=0,0 Disattiva temporaneamente il logging su microSD-card /L= Imposta l'intervallo di logging a <x> secondi per i parametri (facoltativo) <y1>,<y1>,<y2>,<y3> /LB=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /LU=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /M<x> Attiva (<x>=1) oppure disattiva (<x>=0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus /N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x>= 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS /P<x>,<s>,<d>Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d>(cemporaneamente) /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> // T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x><</x></x></y></y></x></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></y3></y2></y1></y1></x></x>	/JQ= <x>,<y>,<z></z></y></x>	JJSON: Interroga le categorie specifiche <x>, <y> e <z></z></y></x>			
Interroga tutti i parametri e i valori della categoria <x> /L=0,0 Disattiva temporaneamente il logging su microSD-card /L=<x>,<y1>,<y2>,<y3> Imposta l'intervallo di logging a <x> secondi per i parametri (facoltativo) <y1>,<y2>,<y3> /LB=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /LU=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /M<x> Attiva (<x>= 1) oppure disattiva (<x>= 0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) e cancellazione della EEPROM /P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x>= 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS /P<x>,<s>,<d> Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d>(temporaneamente) /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) //<x> Attiva (<x>= 1) oppure disattiva (<x>= 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></y3></y2></y1></x></y3></y2></y1></x></x>	/JQ /JS	→ con struttura JSON (vedi <u>manuale</u>) tramite richiesta HTTP-POST:			
/L=0,0 Disattiva temporaneamente il logging su microSD-card //L= <x>,<y1>,<y2>,<y3> Imposta l'intervallo di logging a <x> secondi per i parametri (facoltativo) <y1>,<y2>,<y3> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //LU=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) //M<x> Attiva (<x>= 1) oppure disattiva (<x>= 0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus //N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) //P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x>= 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS //P<x>,<s>,<d> Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente) //Q Interroga parametri specifici del controller non censiti //R<x> Ripristina il valore del parametro <x> //S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> //T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) //<x> Attiva (<x>= 1) oppure disattiva (<x>= 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></y></x></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></y3></y2></y1></x></y3></y2></y1></x>	/K				
/L= <x>,<y1>,<y2>,<y3> Imposta l'intervallo di logging a <x> secondi per i parametri (facoltativo) <y1>,<y2>,<y3> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) M<x></x></x></x></x></x></y3></y2></y1></x></y3></y2></y1></x>	/K <x></x>	<u> </u>			
y1>, <y2>,<y3> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo messaggi broadcast (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /LU=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /M<x> Attiva (<x>= 1) oppure disattiva (<x>= 0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus: /N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) e cancellazione della EEPROM /P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x>= 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS /P<x>,<s>,<d> Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente) /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) //<x> Attiva (<x>= 1) oppure disattiva (<x>= 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></y3></y2>	/L=0,0	Disattiva temporaneamente il logging su microSD-card			
(<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /LU=<x> Configura il logging delle comunicazioni sul bus: solo sconosciuti (<x>=1) oppure tutti (<x>=0) /M<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus /N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) e cancellazione della EEPROM /P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x> = 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS /P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente) /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></y></x></x></x></d></s></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x></x>	/L= <x>,<y1>,<y2>,<y3></y3></y2></y1></x>	Imposta l'intervallo di logging a <x> secondi per i parametri (facoltativo)</x>			
oppure tutti (<x>=0) /M<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) il monitoraggio delle comunicazioni sul bus /N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) e cancellazione della EEPROM /P<x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x> = 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS /P<x>,<s>,<d> Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente) /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></y></x></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x></x></x></x></x>	/LB= <x></x>				
comunicazioni sul bus /N Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) /NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) e cancellazione della EEPROM /P <x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x> = 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS /P<x>,<s>,<d> Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente) /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></y></x></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x>	/LU= <x></x>				
/NE Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi) e cancellazione della EEPROM /P <x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x> = 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS /P<x>,<s>,<d>Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente) /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></y></x></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x>	/M <x></x>				
EEPROM /P <x> Imposta il tipo di protocollo del bus (temporaneamente): <x> = 0 → BSB 1 → LPB 2 → PPS /P<x>,<s>,<d>Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente) /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></y></x></x></x></d></s></x></d></s></x></x></x>	/N	Reset & riavvio di arduino (impiega circa 15 secondi)			
 → LPB 2 → PPS /P<x>,<s>,<d>Imposta il tipo di protocollo del bus <x>, il proprio indirizzo <s>, l'indirizzo di destinazione <d> (temporaneamente)</d></s></x></d></s></x> /Q Interroga parametri specifici del controller non censiti /R<x> Ripristina il valore del parametro <x></x></x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x></x></y></y></x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x> 	/NE				
destinazione <d> (temporaneamente) /Q</d>	/P <x></x>				
/R <x> Ripristina il valore del parametro <x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></y></x></x></x>	/P <x>,<s>,<d></d></s></x>				
/R <x> Ripristina il valore del parametro <x> /S<x>=<y> Imposta il valore <y> per il parametro <x> /T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V<x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x></x></y></y></x></x></x>	/Q	Interroga parametri specifici del controller non censiti			
/T Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22) /V <x> Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x></x>	/R <x></x>	Ripristina il valore del parametro <x></x>			
N < x > Attiva ($< x > = 1$) oppure disattiva ($< x > = 0$) la modalità verbose di output	/S <x>=<y></y></x>	Imposta il valore <y> per il parametro <x></x></y>			
N < x > Attiva ($< x > = 1$) oppure disattiva ($< x > = 0$) la modalità verbose di output	/T	Interroga i sensori opzionali (DS18B20/DHT22)			
	/V <x></x>	Attiva (<x> = 1) oppure disattiva (<x> = 0) la modalità verbose di output</x></x>			
/X Interroga i termoatati MAX! opzionali	/X	Interroga i termoatati MAX! opzionali			