## **GESCOM MEGA2560 V3**

## LISTADO DE COMANDOS

comandos: 42

versión generada: 2016/05/09 09:48

#####100101211014000

Gescom\_MEGA2560\_V3

**B\_LIPO** Bateria LiPo

GET Obtener Valor (generico)

String a enviar

Parametro 2: CHG Nivel de carga ( baterias)

Destino: R00 iROB-EA-00

Parametro 1:

Origen: CTR Sistema de Control

Funcion: cmd\_Comando\_B\_LIPO(&gd)

B LIPO Bateria LiPo

Parametro 1: GET Obtener Valor (generico)

Parametro 2: POW Capacidad disponible (baterias)

Destino: R00 iROB-EA-00

Origen: CTR Sistema de Control

Funcion: cmd\_Comando\_B\_LIPO(&gd)

**B PPAK** Bateria Power Pack

Parametro 1: **GET** Obtener Valor (generico)

Parametro 2: CHG Nivel de carga (baterias)

Destino: R00 iROB-EA-00

Origen: CTR Sistema de Control

Funcion: cmd\_Comando\_B\_PPAK(&gd)

**B\_PPAK** Bateria Power Pack

Parametro 1: GET Obtener Valor (generico)

Parametro 2: POW Capacidad disponible (baterias)

Destino: R00 iROB-EA-00

Origen: CTR Sistema de Control

Funcion: cmd\_Comando\_B\_PPAK(&gd)

#####100101311014000

String a enviar

String a enviar

#####100101211014001

#####100101311014001

String a enviar

**C\_MDER** 

Control motor derecho

#####100103100070001

String a enviar

Parametro 1:

**AVA** Avanzar

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MDER(&gd)

**C MDER** 

Control motor derecho

Parametro 1:

**GCO** 

Obtener Consumo

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MDER(&gd)

**C MDER** 

Control motor derecho

Parametro 1:

INI

Inicializar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino: Origen:

iROB-EA-00 **R00** 

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MDER(&gd)

**C MDER** 

Control motor derecho

Parametro 1: Parametro 2: RET

NOP Nada

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Retroceder

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MDER(&gd)

#####100103111000001

String a enviar

#####100103100060001

String a enviar

#####100103100080001

String a enviar

**C\_MDER** 

Control motor derecho

#####100103100030001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

**STO** Detener

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MDER(&gd)

**C MDER** 

Control motor derecho

#####10010311000XXXX

Parametro 1: Parametro 2: **SVE** 

XXXX

Establecer Velocidad

XXXX representa la longitud en HEXADECIMAL del string que se envía

con el valor del parámetro.

El valor viene como string detras del ultimo caracter del comando

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MDER(&gd)

C\_MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000070001

String a enviar

Parametro 1:

Avanzar **AVA** 

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103011000001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: **GCO** 

Obtener Consumo

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

Sistema de Control **CTR** 

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

C\_MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000060001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: INI

Inicializar

Destino:

NOP Nada

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000080001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: **RET** 

Retroceder

Destino:

NOP Nada

iROB-EA-00

Origen:

**R00 CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000030001

String a enviar

Parametro 1:

**STO** 

Detener Nada

Parametro 2:

NOP

**R00** 

iROB-EA-00

Destino: Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####10010301000XXXX

String a enviar

Parametro 1:

SVE

Establecer Velocidad

Parametro 2:

XXXX

XXXX representa la longitud en HEXADECIMAL del string que se envía

con el valor del parámetro.

El valor viene como string detras del ultimo caracter del comando

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR** 

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

**C\_RMOV** 

Comando de movimiento

#####100103200070001

String a enviar

Parametro 1:

AVA Avanzar

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_RMOV(&gd)

**C\_RMOV** 

Comando de movimiento

Parametro 1:

**GCO** 

Obtener Consumo

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_RMOV(&gd)

**C RMOV** 

Comando de movimiento

Parametro 1:

INI

Inicializar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_RMOV(&gd)

**C\_RMOV** 

Comando de movimiento

Parametro 1:

RET

Retroceder

Parametro 2:

NOP

Nada iROB-EA-00

Destino: Origen:

**R00 CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_RMOV(&gd)

#####100103211000001

String a enviar

#####100103200060001

String a enviar

#####100103200080001 String a enviar **C\_RMOV** 

Comando de movimiento

#####100103200030001

String a enviar

Parametro 1:

**STO** Detener

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_RMOV(&gd)

Comando de movimiento **C RMOV** 

#####10010321000XXXX

String a enviar

Parametro 1:

SVE

Establecer Velocidad

Parametro 2:

XXXX

XXXX representa la longitud en HEXADECIMAL del string que se envía

con el valor del parámetro.

El valor viene como string detras del ultimo caracter del comando

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_RMOV(&gd)

CM\_DBG

Comando DEBUG

#####100100200010001

String a enviar

Parametro 1:

NOP

Nada

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

**CTR** Sistema de Control

Origen: Funcion:

cmd\_Comando\_CM\_DBG(&gd)

**CM R00** 

Comando Reservado 0

#####10010000010001

String a enviar

Parametro 1:

NOP

Nada

Parametro 2: Destino:

NOP **R00** 

iROB-EA-00

Nada

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_CM\_R00(&gd)

Comando Reservado 1 **CM\_R01** #####100100100010001 String a enviar Parametro 1: Nada NOP Parametro 2: NOP Nada Destino: **R00** iROB-EA-00 **CTR** Sistema de Control Origen: Funcion: cmd\_Comando\_CM\_R01(&gd) Control de los Leds L LEDS #####10010212001000B String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Delanteros LD1 **BLK** Parametro 2: Generar Intermitencia Destino: **R00** iROB-EA-00 Origen: CTR Sistema de Control Funcion: cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd) L LEDS Control de los Leds #####100102120010005 String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Delanteros LD1 Parametro 2: \_ON Encender iROB-EA-00 Destino: **R00 CTR** Sistema de Control Origen: Funcion: cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd) Control de los Leds L LEDS #####100102120010004 String a enviar Parametro 1: LD1 Leds Blancos Delanteros Parametro 2: **OFF Apagar** 

Destino:

Origen:

Funcion:

iROB-EA-00

cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd)

Sistema de Control

**R00** 

**CTR** 

Control de los Leds L\_LEDS #####100102120020005 String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Traseros LD2 Parametro 2: ON Encender Destino: **R00** iROB-EA-00 **CTR** Sistema de Control Origen: Funcion: cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd) Control de los Leds L LEDS #####10010212002000B String a enviar Leds Blancos Traseros Parametro 1: LD2 BLK Parametro 2: Generar Intermitencia Destino: **R00** iROB-EA-00 Origen: CTR Sistema de Control Funcion: cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd) L LEDS Control de los Leds #####100102120020004 String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Traseros LD2 Parametro 2: OFF **Apagar** iROB-EA-00 Destino: R00 CTR Sistema de Control Origen: Funcion: cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd) Control de los Leds L LEDS #####100102120030005 String a enviar Parametro 1: Leds Rojos Traseros LD3 Parametro 2: \_ON Encender Destino: iROB-EA-00 **R00** 

Sistema de Control

cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd)

**CTR** 

Origen:

Funcion:

L\_LEDS

Control de los Leds

#####10010212003000B

String a enviar

Parametro 1:

Leds Rojos Traseros LD3

Parametro 2:

**BLK** Generar Intermitencia

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd)

L LEDS

Control de los Leds

Parametro 1:

LD3

Leds Rojos Traseros

Parametro 2:

**OFF Apagar** 

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_L\_LEDS(&gd)

**R TIME** 

Reloj de Tiempo Real

Parametro 1:

CHK

Chequear, comprobar

Parametro 2:

NOP

iROB-EA-00 **R00** 

Nada

Destino: Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_R\_TIME(&gd)

**R TIME** 

Reloj de Tiempo Real

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

NOP

**R00** 

iROB-EA-00

Nada

Origen:

Destino:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_R\_TIME(&gd)

#####100102120030004

String a enviar

#####1001020000C0001

String a enviar

String a enviar

#####100102011010001

**R\_TIME** 

Reloj de Tiempo Real

#####100102000060001

String a enviar

Parametro 1:

Inicializar INI

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_R\_TIME(&gd)

**R TIME** 

Reloj de Tiempo Real

#####10010201001XXXX

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

**SET** XXXX Establecer Valor, generico

XXXX representa la longitud en HEXADECIMAL del string que se envía

con el valor del parámetro.

El valor viene como string detras del ultimo caracter del comando

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_R\_TIME(&gd)

S\_CDBG

Sensor Indicador de conector DEBUG conectado

#####100101411010001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

NOP

**R00** 

iROB-EA-00

Nada

Destino: Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_CDBG(&gd)

S MLX9

Sensor de Temperatura Melexis 90614

#####100101511013001

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

**SSB** 

Subsensor B

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR** 

Funcion:

cmd Comando S MLX9(&gd)

S\_MLX9

Sensor de Temperatura Melexis 90614

#####100101511013000

String a enviar

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

SSA

Subsensor A

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_MLX9(&gd)

**S\_VCHG** 

Sensor Indicador de tension de recarga presente

#####100101611010001

String a enviar

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

**NOP** 

Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_VCHG(&gd)