# **GESCOM MEGA2560 V3**

### LISTADO DE COMANDOS

comandos:

39

versión generada: 2016/04/11 21:16

Gescom\_MEGA2560\_V3

**B\_LIPO** 

Bateria LiPo

#####100101211014000

String a enviar

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

**CHG** 

Nivel de carga (baterias)

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

**B\_LIPO** 

**B PPAK** 

Bateria LiPo

#####100101211014001

String a enviar

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

**POW** 

Capacidad disponible (baterias)

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR** 

#####100101311014000

String a enviar

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

**CHG** 

Nivel de carga (baterias)

Bateria Power Pack

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** Sistema de Control

#####100101311014001

String a enviar

**B PPAK** 

Bateria Power Pack

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

Parametro 1:

**GET POW** 

Capacidad disponible (baterias)

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

#####100103100070001

String a enviar

**C MDER** 

Control motor derecho

Parametro 1:

**AVA** 

Avanzar

Nada

Parametro 2:

**NOP** 

Destino:

iROB-EA-00

**R00** 

Origen:

**CTR** 

#### Gescom\_MEGA2560\_V3

**C\_MDER** 

Control motor derecho

#####100103111000001

String a enviar

Parametro 1:

**GCO** 

Obtener Consumo

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

**C MDER** 

Control motor derecho

#####100103100060001

String a enviar

Parametro 1:

INI

Inicializar

Parametro 2:

**NOP** 

Nada

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

**C MDER** 

Control motor derecho

Control motor derecho

#####100103100080001

String a enviar

Parametro 1:

**RET** 

Retroceder

Parametro 2:

**NOP** 

Nada

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** Sistema de Control

#####100103100030001

String a enviar

**C MDER** 

**STO** 

Detener

Parametro 1: Parametro 2:

NOP

Destino:

Nada iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

**C\_MDER** 

Control motor derecho

#####10010311000XXXX

Parametro 1:

SVE

Establecer Velocidad

String a enviar

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:

**CTR** 

C\_MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000070001

String a enviar

Parametro 1:

**AVA** Avanzar

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** Sistema de Control

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103011000001

#####100103000060001

#####100103000080001

#####100103000030001

String a enviar

String a enviar

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

**GCO** 

Obtener Consumo

Parametro 2: Destino:

**NOP** 

**R00** 

iROB-EA-00

Nada

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Control motor izquierdo

Parametro 1:

C MIZQ

INI

Inicializar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

C MIZQ Control motor izquierdo

Parametro 1:

**RET** 

Retroceder

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

CTR

Sistema de Control

**C\_MIZQ** 

Control motor izquierdo

Parametro 1:

STO

Detener

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Página 3 de 8

Control motor izquierdo C\_MIZQ #####10010301000XXXX String a enviar Parametro 1: Establecer Velocidad **SVE** 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: **CTR** Sistema de Control **C\_RMOV** Comando de movimiento #####100103200070001 String a enviar Parametro 1: **AVA** Avanzar Parametro 2: NOP Nada Destino: iROB-EA-00 **R00** Origen: **CTR** Sistema de Control Comando de movimiento **C\_RMOV** #####100103211000001 String a enviar Parametro 1: Obtener Consumo **GCO** Parametro 2: NOP Nada Destino: iROB-EA-00 **R00** Sistema de Control Origen: **CTR** Comando de movimiento **C\_RMOV** #####100103200060001 String a enviar Parametro 1: Inicializar INI Parametro 2: NOP Nada Destino: iROB-EA-00 **R00** Origen: **CTR** Sistema de Control

**C\_RMOV** 

**RET** 

**NOP** 

**R00** 

**CTR** 

Parametro 1:

Parametro 2:

Destino:

Origen:

Comando de movimiento

Retroceder

iROB-EA-00

Sistema de Control

Nada

String a enviar

#####100103200080001

**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

#####10010321000XXXX

Parametro 1:

Comando de movimiento

String a enviar

**SVE** 

Establecer Velocidad

Parametro 2: XXXX

**C RMOV** 

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:

Origen:

iROB-EA-00 **R00** 

**CTR** 

Sistema de Control

L LEDS

Control de los Leds

#####10010212001000B

String a enviar

Parametro 1:

LD1

Leds Blancos Delanteros

Parametro 2:

**BLK** 

Generar Intermitencia

Control de los Leds

Leds Blancos Delanteros

Leds Blancos Delanteros

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

#####100102120010005

String a enviar

Parametro 1:

LD1

Encender

Parametro 2: Destino:

ON

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

**R00** 

Sistema de Control

L\_LEDS

L\_LEDS

Control de los Leds

#####100102120010004

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: LD1

**OFF Apagar** 

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

# Gescom\_MEGA2560\_V3

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 Origen: **CTR** Sistema de Control Control de los Leds L LEDS #####100102120020004 String a enviar Parametro 1: LD2 Leds Blancos Traseros Parametro 2: **OFF Apagar** Destino: iROB-EA-00 **R00** Origen: CTR Sistema de Control Control de los Leds L LEDS #####10010212002000B String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Traseros LD2 Parametro 2: **BLK** Generar Intermitencia Destino: **R00** iROB-EA-00 Sistema de Control Origen: **CTR** Control de los Leds L LEDS #####10010212003000B String a enviar Parametro 1: LD3 Leds Rojos Traseros **BLK** Parametro 2: Generar Intermitencia Destino: iROB-EA-00 **R00** Origen: **CTR** Sistema de Control Control de los Leds L\_LEDS #####100102120030005 String a enviar Parametro 1: LD3 Leds Rojos Traseros Parametro 2: \_ON Encender Destino: iROB-EA-00 **R00** 

**CTR** 

Origen:

L\_LEDS

Control de los Leds

#####100102120030004

#####1001020000C0001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

LD3

Leds Rojos Traseros

Parametro 2:

**OFF** 

**Apagar** 

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

**R TIME** 

Reloj de Tiempo Real

Chequear, comprobar

Parametro 1: Parametro 2: **CHK NOP** 

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

**GET** 

Sistema de Control

Reloj de Tiempo Real

Reloj de Tiempo Real

Obtener Valor (generico)

#####100102011010001

String a enviar

**R TIME** 

Parametro 1: Parametro 2:

**NOP** Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

#####100102000060001

String a enviar

**R TIME** 

INI Inicializar

Parametro 1: Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

**R\_TIME** Reloj de Tiempo Real #####10010201001XXXX

String a enviar

Parametro 1:

SET

Establecer Valor, generico

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:

**CTR** 

## Gescom\_MEGA2560\_V3

S\_CDBG

Sensor Indicador de conector DEBUG conectado

#####100101411010001

String a enviar

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

NOP

Nada **R00** iROB-EA-00

Origen:

Destino:

CTR

Sistema de Control

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

S MLX9

Sensor de Temperatura Melexis 90614

#####100101511013001

String a enviar

Parametro 1:

**GET** 

Obtener Valor (generico)

Parametro 2:

SSB

Subsensor B

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR** 

**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**