

# GESCOM MEGA2560 V3

## LISTADO DE COMANDOS

comandos: 73

versión generada: 2021/12/01 13:43

Gescom\_MEGA2560\_V3

### B\_PPAK

Bateria Power Pack

#####100101011010001

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **NOP** Nada

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

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

### C\_LEDS

Control de los Leds

#####100102020010005

String a enviar

Parametro 1: **LD1** Leds Blancos Delanteros

Parametro 2: **\_ON** Encender

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd)**

### C\_LEDS

Control de los Leds

#####100102020010004

String a enviar

Parametro 1: **LD1** Leds Blancos Delanteros

Parametro 2: **OFF** Apagar

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd)**

### C\_LEDS

Control de los Leds

#####100102020020005

String a enviar

Parametro 1: **LD2** Leds Rojos Traseros

Parametro 2: **\_ON** Encender

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd)**

**C\_LEDS** Control de los Leds

Parametro 1: **LD2** Leds Rojos Traseros

Parametro 2: **OFF** Apagar

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd)**

#####100102020020004

String a enviar

**C\_LEDS** Control de los Leds

Parametro 1: **LD3** Leds, Foco led de la camara

Parametro 2: **\_ON** Encender

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd)**

#####100102020030005

String a enviar

**C\_LEDS** Control de los Leds

Parametro 1: **LD3** Leds, Foco led de la camara

Parametro 2: **OFF** Apagar

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd)**

#####100102020030004

String a enviar

**C\_MDER** Control motor derecho

Parametro 1: **AVA** Avanzar

Parametro 2: **NOP** Nada

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_C\_MDER(&gd)**

#####100103100070001

String a enviar

<b>C_MDER</b>	Control motor derecho
Parametro 1:	<b>STO</b> Detener
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MDER(&amp;gd)</b>

**#####100103100030001**  
String a enviar

<b>C_MDER</b>	Control motor derecho
Parametro 1:	<b>SV1</b> Establecer Valor 1
Parametro 2:	<b>XXXX</b> 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:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MDER(&amp;gd)</b>

**#####10010311001XXXX**  
String a enviar

<b>C_MDER</b>	Control motor derecho
Parametro 1:	<b>INI</b> Inicializar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MDER(&amp;gd)</b>

**#####100103100060001**  
String a enviar

<b>C_MDER</b>	Control motor derecho
Parametro 1:	<b>GV1</b> Obtener Valor 1
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MDER(&amp;gd)</b>

**#####100103111010001**  
String a enviar

<b>C_MDER</b>	Control motor derecho
Parametro 1:	<b>RET</b> Retroceder
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MDER(&amp;gd)</b>

<b>#####100103100080001</b>
String a enviar

<b>C_MIZQ</b>	Control motor izquierdo
Parametro 1:	<b>AVA</b> Avanzar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MIZQ(&amp;gd)</b>

<b>#####100103000070001</b>
String a enviar

<b>C_MIZQ</b>	Control motor izquierdo
Parametro 1:	<b>STO</b> Detener
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MIZQ(&amp;gd)</b>

<b>#####100103000030001</b>
String a enviar

<b>C_MIZQ</b>	Control motor izquierdo
Parametro 1:	<b>SV1</b> Establecer Valor 1
Parametro 2:	<b>XXXX</b> 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:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MIZQ(&amp;gd)</b>

<b>#####10010301001XXXX</b>
String a enviar

<b>C_MIZQ</b>	Control motor izquierdo	<b>#####100103000060001</b>
Parametro 1:	<b>INI</b> Inicializar	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MIZQ(&amp;gd)</b>	

<b>C_MIZQ</b>	Control motor izquierdo	<b>#####100103011010001</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b> Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MIZQ(&amp;gd)</b>	

<b>C_MIZQ</b>	Control motor izquierdo	<b>#####100103000080001</b>
Parametro 1:	<b>RET</b> Retroceder	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_MIZQ(&amp;gd)</b>	

<b>C_RELE</b>	Control de rele	<b>#####100106050000005</b>
Parametro 1:	<b>12P</b> Rele Alimentacion Motores	String a enviar
Parametro 2:	<b>_ON</b> Encender	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RELE(&amp;gd)</b>	

<b>C_RELE</b>		Control de releas	<b>#####100106050000004</b>
Parametro 1:	<b>12P</b>	Rele Alimentacion Motores	String a enviar
Parametro 2:	<b>OFF</b>	Apagar	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RELE(&amp;gd)</b>		

<b>C_RELE</b>		Control de releas	<b>#####100106050010005</b>
Parametro 1:	<b>5VP</b>	Rele Alimentacion PC	String a enviar
Parametro 2:	<b>_ON</b>	Encender	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RELE(&amp;gd)</b>		

<b>C_RELE</b>		Control de releas	<b>#####100106050010004</b>
Parametro 1:	<b>5VP</b>	Rele Alimentacion PC	String a enviar
Parametro 2:	<b>OFF</b>	Apagar	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RELE(&amp;gd)</b>		

<b>C_RMOV</b>		Comando de movimiento	<b>#####100103200070001</b>
Parametro 1:	<b>AVA</b>	Avanzar	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RMOV(&amp;gd)</b>		

<b>C_RMOV</b>	Comando de movimiento	
Parametro 1:	<b>STO</b>	Detener
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RMOV(&amp;gd)</b>	

#####100103200030001

String a enviar

<b>C_RMOV</b>	Comando de movimiento	
Parametro 1:	<b>SV1</b>	Establecer Valor 1
Parametro 2:	<b>XXXX</b>	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:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RMOV(&amp;gd)</b>	

#####10010321001XXXX

String a enviar

<b>C_RMOV</b>	Comando de movimiento	
Parametro 1:	<b>GDE</b>	Girar derecha
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RMOV(&amp;gd)</b>	

#####1001032000A0001

String a enviar

<b>C_RMOV</b>	Comando de movimiento	
Parametro 1:	<b>GIZ</b>	Girar Izquierda
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RMOV(&amp;gd)</b>	

#####100103200090001

String a enviar

<b>C_RMOV</b>		Comando de movimiento
Parametro 1:	<b>INI</b>	Inicializar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RMOV(&amp;gd)</b>	

<b>#####100103200060001</b>
String a enviar

<b>C_RMOV</b>		Comando de movimiento
Parametro 1:	<b>RET</b>	Retroceder
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_RMOV(&amp;gd)</b>	

<b>#####100103200080001</b>
String a enviar

<b>C_SRVX</b>		Control Servo camara eje X
Parametro 1:	<b>SV1</b>	Establecer Valor 1
Parametro 2:	<b>XXXX</b>	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:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_SRVX(&amp;gd)</b>	

<b>#####10010401001XXXX</b>
String a enviar

<b>C_SRVX</b>		Control Servo camara eje X
Parametro 1:	<b>INI</b>	Inicializar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_SRVX(&amp;gd)</b>	

<b>#####100104000060001</b>
String a enviar



<b>C_SRVY</b>	Control Servo camara eje Y	<b>#####10010411001XXXX</b>
Parametro 1:	<b>SV1</b> Establecer Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>XXXX</b> 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:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_SRVY(&amp;gd)</b>	

<b>C_SRVY</b>	Control Servo camara eje Y	<b>#####100104100060001</b>
Parametro 1:	<b>INI</b> Inicializar	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_SRVY(&amp;gd)</b>	

<b>C_STPC</b>	Comando relacionados con el PC de control	<b>#####1001070000E0001</b>
Parametro 1:	<b>ACT</b> Activar, Activado	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_STPC(&amp;gd)</b>	

<b>C_STPC</b>	Comando relacionados con el PC de control	<b>#####1001070000F0001</b>
Parametro 1:	<b>DES</b> Desactivar, Desactivado	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_C_STPC(&amp;gd)</b>	

<b>CM_CTR</b>		Comandos de control general	<b>#####100100460000001</b>
Parametro 1:	<b>MD1</b>	Modo 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_CM_CTR(&amp;gd)</b>		

<b>CM_CTR</b>		Comandos de control general	<b>#####100100460010001</b>
Parametro 1:	<b>MD2</b>	Modo 2	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_CM_CTR(&amp;gd)</b>		

<b>CM_CTR</b>		Comandos de control general	<b>#####100100411010001</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_CM_CTR(&amp;gd)</b>		

<b>CM_DBG</b>		Comandos DEBUG	<b>#####1001002000E0001</b>
Parametro 1:	<b>ACT</b>	Activar, Activado	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_CM_DBG(&amp;gd)</b>		

<b>CM_DBG</b>	Comandos DEBUG	<b>#####1001002000F0001</b>
Parametro 1:	<b>DES</b> Desactivar, Desactivado	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_CM_DBG(&amp;gd)</b>	

<b>CM_DBG</b>	Comandos DEBUG	<b>#####100100211010001</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b> Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_CM_DBG(&amp;gd)</b>	

<b>CM_RTC</b>	Comandos para el RTC de Arduino	<b>#####10010031001XXXX</b>
Parametro 1:	<b>SV1</b> Establecer Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>XXXX</b> 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:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_CM_RTC(&amp;gd)</b>	

<b>CM_RTC</b>	Comandos para el RTC de Arduino	<b>#####100100311010001</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b> Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_CM_RTC(&amp;gd)</b>	

<b>S_9DOF</b>		Sensores gestionados por 9DOF Razor IMU	<b>#####100107111010001</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_9DOF(&amp;gd)</b>		

<b>S_9DOF</b>		Sensores gestionados por 9DOF Razor IMU	<b>#####100107111020001</b>
Parametro 1:	<b>GV2</b>	Obtener Valor 2	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_9DOF(&amp;gd)</b>		

<b>S_9DOF</b>		Sensores gestionados por 9DOF Razor IMU	<b>#####100107111030001</b>
Parametro 1:	<b>GV3</b>	Obtener Valor 3	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_9DOF(&amp;gd)</b>		

<b>S_9DOF</b>		Sensores gestionados por 9DOF Razor IMU	<b>#####100107111040001</b>
Parametro 1:	<b>GV4</b>	Obtener Valor 4	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_9DOF(&amp;gd)</b>		

<b>S_CFAN</b>		Sensores, control del ventilador
Parametro 1:	<b>OFF</b>	Apagar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_CFAN(&amp;gd)</b>	

**#####100105700040001**  
String a enviar

<b>S_CFAN</b>		Sensores, control del ventilador
Parametro 1:	<b>_ON</b>	Encender
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_CFAN(&amp;gd)</b>	

**#####100105700050001**  
String a enviar

<b>S_GLUZ</b>		Sensores de luz
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_GLUZ(&amp;gd)</b>	

**#####100105211010001**  
String a enviar

<b>S_HUMR</b>		Sensores de humedad
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_HUMR(&amp;gd)</b>	

**#####100105111010001**  
String a enviar

<b>S_PRES</b>	Sensores Presion	
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1
Parametro 2:	<b>SSA</b>	Subsensor A
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_PRES(&amp;gd)</b>	

#####100105911013000

String a enviar

<b>S_PRES</b>	Sensores Presion	
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1
Parametro 2:	<b>SSB</b>	Subsensor B
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_PRES(&amp;gd)</b>	

#####100105911013001

String a enviar

<b>S_RGPS</b>	Sensor GPS	
Parametro 1:	<b>RFS</b>	Actualizar, refrescar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_RGPS(&amp;gd)</b>	

#####100105400100001

String a enviar

<b>S_RGPS</b>	Sensor GPS	
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_RGPS(&amp;gd)</b>	

#####100105411010001

String a enviar

<b>S_RGPS</b>	Sensor GPS	<b>#####100105411020001</b>
Parametro 1:	<b>GV2</b> Obtener Valor 2	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_RGPS(&amp;gd)</b>	

<b>S_RGPS</b>	Sensor GPS	<b>#####100105411030001</b>
Parametro 1:	<b>GV3</b> Obtener Valor 3	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_RGPS(&amp;gd)</b>	

<b>S_RGPS</b>	Sensor GPS	<b>#####100105411040001</b>
Parametro 1:	<b>GV4</b> Obtener Valor 4	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_RGPS(&amp;gd)</b>	

<b>S_RGPS</b>	Sensor GPS	<b>#####100105411050001</b>
Parametro 1:	<b>GV5</b> Obtener Valor 5	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_RGPS(&amp;gd)</b>	

<b>S_RGPS</b>		Sensor GPS	<b>#####100105411060001</b>
Parametro 1:	<b>GV6</b>	Obtener Valor 6	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_RGPS(&amp;gd)</b>		

<b>S_RGPS</b>		Sensor GPS	<b>#####100105411070001</b>
Parametro 1:	<b>GV7</b>	Obtener Valor 7	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_RGPS(&amp;gd)</b>		

<b>S_SALT</b>		Sensores de altitud	<b>#####100105811010001</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_SALT(&amp;gd)</b>		

<b>S_SEUS</b>		Sensores ultrasonidos	<b>#####100105611013000</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>SSA</b>	Subsensor A	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_SEUS(&amp;gd)</b>		



**S\_SEUS** Sensores ultrasonidos

**#####100105611013001**

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSB** Subsensar B

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_S\_SEUS(&gd)**

**S\_SICC** Sensores de corriente

**#####1001055000D0001**

String a enviar

Parametro 1: **CAL** Calibrar

Parametro 2: **NOP** Nada

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_S\_SICC(&gd)**

**S\_SICC** Sensores de corriente

**#####100105511013000**

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSA** Subsensar A

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_S\_SICC(&gd)**

**S\_SICC** Sensores de corriente

**#####100105511013001**

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSB** Subsensar B

Destino: **R00** iROB-EA-00

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd\_Comando\_S\_SICC(&gd)**

<b>S_SSUP</b>		Sensores superficie	<b>#####100105311010001</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>NOP</b>	Nada	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_SSUP(&amp;gd)</b>		

<b>S_TEMP</b>		Sensores de temperatura	<b>#####100105011013000</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>SSA</b>	Subsensor A	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_TEMP(&amp;gd)</b>		

<b>S_TEMP</b>		Sensores de temperatura	<b>#####100105011013001</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>SSB</b>	Subsensor B	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_TEMP(&amp;gd)</b>		

<b>S_TEMP</b>		Sensores de temperatura	<b>#####100105011013002</b>
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	<b>SSC</b>	Subsensor C	
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_TEMP(&amp;gd)</b>		

<b>S_TEMP</b>		Sensores de temperatura
Parametro 1:	<b>GV1</b>	Obtener Valor 1
Parametro 2:	<b>SSD</b>	Subsensor D
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_TEMP(&amp;gd)</b>	

<b>#####100105011013003</b>
String a enviar