

# GESCOM MEGA2560 V3

## LISTADO DE COMANDOS

comandos: 42

versión generada: 2016/05/09 09:48

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

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

### B\_LIPO

Bateria LiPo

#####100101211014001

String a enviar

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

#####100101311014000

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

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

### B\_PPAK

Bateria Power Pack

#####100101311014001

String a enviar

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)**

<b>C_MDER</b>	Control motor derecho	
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_MDER(&amp;gd)</b>	

#####100103100070001

String a enviar

<b>C_MDER</b>	Control motor derecho	
Parametro 1:	<b>GCO</b>	Obtener Consumo
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>	

#####100103111000001

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>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>	

#####100103100080001

String a enviar

**C\_MDER** Control motor derecho

**#####100103100030001**

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**

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: **CTR** Sistema de Control

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

**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

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

**C\_MIZQ** Control motor izquierdo

**#####100103011000001**

String a enviar

Parametro 1: **GCO** Obtener Consumo

Parametro 2: **NOP** Nada

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

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

<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>#####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_MIZQ</b>	Control motor izquierdo	<b>#####100103000030001</b>
Parametro 1:	<b>STO</b> Detener	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>#####10010301000XXXX</b>
Parametro 1:	<b>SVE</b> Establecer Velocidad	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_MIZQ(&amp;gd)</b>	

<b>C_RMOV</b>		Comando de movimiento
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_RMOV(&amp;gd)</b>	

<b>#####100103200070001</b>
String a enviar

<b>C_RMOV</b>		Comando de movimiento
Parametro 1:	<b>GCO</b>	Obtener Consumo
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>#####100103211000001</b>
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_RMOV</b>	Comando de movimiento	<b>#####100103200030001</b>
Parametro 1:	<b>STO</b> Detener	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	<b>#####10010321000XXXX</b>
Parametro 1:	<b>SVE</b> Establecer Velocidad	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_RMOV(&amp;gd)</b>	

<b>CM_DBG</b>	Comando DEBUG	<b>#####100100200010001</b>
Parametro 1:	<b>NOP</b> Nada	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_R00</b>	Comando Reservado 0	<b>#####100100000010001</b>
Parametro 1:	<b>NOP</b> Nada	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_R00(&amp;gd)</b>	

<b>CM_R01</b>		Comando Reservado 1
Parametro 1:	<b>NOP</b>	Nada
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_R01(&amp;gd)</b>	

#####100100100010001

String a enviar

<b>L_LEDS</b>		Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD1</b>	Leds Blancos Delanteros
Parametro 2:	<b>BLK</b>	Generar Intermitencia
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>	

#####10010212001000B

String a enviar

<b>L_LEDS</b>		Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD1</b>	Leds Blancos Delanteros
Parametro 2:	<b>_ON</b>	Encender
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>	

#####100102120010005

String a enviar

<b>L_LEDS</b>		Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD1</b>	Leds Blancos Delanteros
Parametro 2:	<b>OFF</b>	Apagar
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>	

#####100102120010004

String a enviar

<b>L_LEDS</b>		Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD2</b>	Leds Blancos Traseros
Parametro 2:	<b>_ON</b>	Encender
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>	

#####100102120020005

String a enviar

<b>L_LEDS</b>		Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD2</b>	Leds Blancos Traseros
Parametro 2:	<b>BLK</b>	Generar Intermitencia
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>	

#####10010212002000B

String a enviar

<b>L_LEDS</b>		Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD2</b>	Leds Blancos Traseros
Parametro 2:	<b>OFF</b>	Apagar
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>	

#####100102120020004

String a enviar

<b>L_LEDS</b>		Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD3</b>	Leds Rojos Traseros
Parametro 2:	<b>_ON</b>	Encender
Destino:	<b>R00</b>	iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b>	Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>	

#####100102120030005

String a enviar



<b>L_LEDS</b>	Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD3</b> Leds Rojos Traseros
Parametro 2:	<b>BLK</b> Generar Intermitencia
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>

**#####10010212003000B**

String a enviar

<b>L_LEDS</b>	Control de los Leds
Parametro 1:	<b>LD3</b> Leds Rojos Traseros
Parametro 2:	<b>OFF</b> Apagar
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_L_LEDS(&amp;gd)</b>

**#####100102120030004**

String a enviar

<b>R_TIME</b>	Reloj de Tiempo Real
Parametro 1:	<b>CHK</b> Chequear, comprobar
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_R_TIME(&amp;gd)</b>

**#####1001020000C0001**

String a enviar

<b>R_TIME</b>	Reloj de Tiempo Real
Parametro 1:	<b>GET</b> Obtener Valor (generico)
Parametro 2:	<b>NOP</b> Nada
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control
Funcion:	<b>cmd_Comando_R_TIME(&amp;gd)</b>

**#####100102011010001**

String a enviar

<b>R_TIME</b>	Reloj de Tiempo Real	<b>#####100102000060001</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_R_TIME(&amp;gd)</b>	

<b>R_TIME</b>	Reloj de Tiempo Real	<b>#####10010201001XXXX</b>
Parametro 1:	<b>SET</b> Establecer Valor, generico	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_R_TIME(&amp;gd)</b>	

<b>S_CDBG</b>	Sensor Indicador de conector DEBUG conectado	<b>#####100101411010001</b>
Parametro 1:	<b>GET</b> Obtener Valor (generico)	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_CDBG(&amp;gd)</b>	

<b>S_MLX9</b>	Sensor de Temperatura Melexis 90614	<b>#####100101511013001</b>
Parametro 1:	<b>GET</b> Obtener Valor (generico)	String a enviar
Parametro 2:	<b>SSB</b> Subsensar B	
Destino:	<b>R00</b> iROB-EA-00	
Origen:	<b>CTR</b> Sistema de Control	
Funcion:	<b>cmd_Comando_S_MLX9(&amp;gd)</b>	

<b>S_MLX9</b>		Sensor de Temperatura Melexis 90614	<b>#####100101511013000</b>
Parametro 1:	<b>GET</b>	Obtener Valor (generico)	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_MLX9(&amp;gd)</b>		

<b>S_VCHG</b>		Sensor Indicador de tension de recarga presente	<b>#####100101611010001</b>
Parametro 1:	<b>GET</b>	Obtener Valor (generico)	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_VCHG(&amp;gd)</b>		