GESCOM MEGA2560 V3

LISTADO DE COMANDOS

comandos: 73

versión generada: 2021/12/01 13:43

Gescom_MEGA2560_V3

Bateria Power Pack **B PPAK** #####100101011010001 String a enviar Parametro 1: Obtener Valor 1 GV1 Parametro 2: NOP Nada Destino: **R00** iROB-EA-00 Origen: **CTR** Sistema de Control Funcion: cmd Comando B PPAK(&gd) Control de los Leds C LEDS #####100102020010005 String a enviar Parametro 1: LD1 Leds Blancos Delanteros Parametro 2: ON Encender iROB-EA-00 Destino: **R00 CTR** Origen: 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: iROB-EA-00 **R00** Origen: **CTR** Sistema de Control Funcion: cmd_Comando_C_LEDS(&gd) Control de los Leds C LEDS #####100102020020005 String a enviar Parametro 1: Leds Rojos Traseros LD2

Parametro 2:

Destino:

Origen:

Funcion:

ON

R00

CTR

Encender

iROB-EA-00

cmd_Comando_C_LEDS(&gd)

Sistema de Control

C_LEDS

Control de los Leds

#####100102020020004

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

LD2 Leds Rojos Traseros

OFF Apagar

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_LEDS(&gd)

C_LEDS

Control de los Leds

Parametro 1:

LD3

Leds, Foco led de la camara

Parametro 2:

_ON

Encender

Destino: Origen: R00 iROB-EA-00

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_LEDS(&gd)

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

R Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_LEDS(&gd)

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)

#####100102020030005

String a enviar

#####100102020030004

String a enviar

String a enviar

#####100103100070001

Página 2 de 19

C_MDER

Control motor derecho

#####100103100030001

String a enviar

Parametro 1:

STO Detener

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sis

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C MDER(&gd)

C_MDER

Control motor derecho

#####10010311001XXXX

String a enviar

Parametro 1:

SV1

Establecer Valor 1

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_MDER

Control motor derecho

#####100103100060001

String a enviar

Parametro 1:

INI

Inicializar

Nada

Parametro 2:

NOP

R00

iROB-EA-00

Origen:

Destino:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MDER(&gd)

Obtener Valor 1

C MDER

Control motor derecho

#####100103111010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

GV1

NOP Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MDER(&gd)

C_MDER

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

Funcion:

cmd Comando C MDER(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000070001

String a enviar

Parametro 1:

AVA

Avanzar

Parametro 2: Destino:

NOP Nada

R00

iROB-EA-00

Origen:

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

iROB-EA-00 **R00**

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####10010301001XXXX

String a enviar

Parametro 1:

SV1

Establecer Valor 1

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_MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000060001

#####100103011010001

#####100103000080001

#####100106050000005

String a enviar

String a enviar

String a enviar

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: INI

Inicializar

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

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

Parametro 1:

RET

Retroceder Nada

Parametro 2:

NOP

iROB-EA-00 **R00**

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)

C RELE

Control de reles

Parametro 1:

12P

Rele Alimentacion Motores

Parametro 2:

_ON

Encender

Destino: Origen:

R00

iROB-EA-00

Funcion:

CTR Sistema de Control

cmd_Comando_C_RELE(&gd)

Página 5 de 19

C_RELE

Control de reles

#####100106050000004

String a enviar

Parametro 1:

12P

Rele Alimentacion Motores

Parametro 2:

OFF Apagar

R00

iROB-EA-00

Origen:

Destino:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RELE(&gd)

C RELE

Control de reles

Parametro 1:

5VP

Rele Alimentacion PC

Parametro 2:

ON

Encender

Destino: Origen:

R00

iROB-EA-00

Funcion:

Sistema de Control CTR

cmd_Comando_C_RELE(&gd)

C RELE

Control de reles

Parametro 1:

5VP

Rele Alimentacion PC

Parametro 2:

OFF

Apagar

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RELE(&gd)

C RMOV

Comando de movimiento

Parametro 1:

AVA

Avanzar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino: Origen:

R00 CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C RMOV(&gd)

iROB-EA-00

#####100106050010005

String a enviar

#####100106050010004

String a enviar

#####100103200070001 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)

C RMOV

Comando de movimiento

#####10010321001XXXX

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

SV1

Establecer Valor 1

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)

C RMOV

Comando de movimiento

#####1001032000A0001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

GDE Girar derecha

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

#####100103200090001

Parametro 1:

GIZ

Girar Izquierda

Parametro 2:

NOP

CTR

Nada

Destino: Origen:

iROB-EA-00 **R00**

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RMOV(&gd)

C_RMOV

Comando de movimiento

#####100103200060001

String a enviar

Parametro 1:

Inicializar INI

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

#####100103200080001

String a enviar

Parametro 1:

RET

Retroceder

Parametro 2: Destino:

NOP Nada

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RMOV(&gd)

Control Servo camara eje X

#####10010401001XXXX

String a enviar

Parametro 1:

SV1

Establecer Valor 1

Parametro 2:

C SRVX

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_SRVX(&gd)

C SRVX

Control Servo camara eje X

#####10010400060001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

NOP

INI Inicializar Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_SRVX(&gd)

C_SRVY

Control Servo camara eje Y

#####10010411001XXXX

Parametro 1:

SV1

Establecer Valor 1

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

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C SRVY(&gd)

C SRVY

Control Servo camara eje Y

#####100104100060001

String a enviar

Parametro 1:

INI

Inicializar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C SRVY(&gd)

C STPC

Comando relacionados con el PC de control

#####1001070000E0001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

ACT

Activar, Activado

Parametro 2:

NOP

R00

iROB-EA-00

Nada

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_STPC(&gd)

C STPC

Comando relacionados con el PC de control

#####1001070000F0001

Parametro 1:

DES

Desactivar, Desactivado

Parametro 2:

NOP

R00

iROB-EA-00

Nada

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_STPC(&gd)

CM_CTR

Comandos de control general

#####10010046000001

String a enviar

Parametro 1:

Modo 1 MD1

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_CTR(&gd)

CM_CTR

Comandos de control general

#####100100460010001

String a enviar

Parametro 1:

Modo 2 MD2

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_CTR(&gd)

CM_CTR

Comandos de control general

#####100100411010001

#####1001002000E0001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Nada

R00

iROB-EA-00

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_CTR(&gd)

CM DBG

Comandos DEBUG

Parametro 1:

ACT

Activar, Activado

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando CM DBG(&gd)

CM_DBG

Comandos DEBUG

#####1001002000F0001

String a enviar

Parametro 1:

DES

Desactivar, Desactivado

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando CM DBG(&gd)

CM DBG

Comandos DEBUG

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2: Destino:

NOP Nada

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_DBG(&gd)

CM RTC

Comandos para el RTC de Arduino

#####10010031001XXXX

#####100100211010001

String a enviar

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

Establecer Valor 1 SV1

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_CM_RTC(&gd)

CM RTC

Comandos para el RTC de Arduino

#####100100311010001

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino: Origen:

iROB-EA-00 **R00**

Sistema de Control **CTR**

Funcion:

cmd_Comando_CM_RTC(&gd)

S_9DOF

Sensores gestionados por 9DOF Razor IMU

#####100107111010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

GV1 Obtener Valor 1

Destino:

NOP Nada

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_9DOF(&gd)

S 9DOF

Sensores gestionados por 9DOF Razor IMU

#####100107111020001

String a enviar

Parametro 1:

GV2

Obtener Valor 2

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

Sistema de Control CTR

Funcion:

cmd_Comando_S_9DOF(&gd)

S 9DOF

Sensores gestionados por 9DOF Razor IMU

#####100107111030001

String a enviar

Parametro 1:

GV3

Obtener Valor 3

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_9DOF(&gd)

S 9DOF

Sensores gestionados por 9DOF Razor IMU

#####100107111040001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: GV4

Obtener Valor 4

Destino:

NOP

Nada iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S 9DOF(&gd)

S_CFAN

Sensores, control del ventilador

#####100105700040001

String a enviar

Parametro 1:

OFF Apagar

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_CFAN(&gd)

S CFAN

Sensores, control del ventilador

#####100105700050001

#####100105211010001

#####100105111010001

String a enviar

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

ON

Encender

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_CFAN(&gd)

Sensores de luz

Parametro 1:

S GLUZ

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

R00

iROB-EA-00

Nada

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_GLUZ(&gd)

Sensores de humedad **S HUMR**

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR**

Funcion:

cmd Comando S HUMR(&gd)

Página 13 de 19

S_PRES

Sensores Presion

#####100105911013000

#####100105911013001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

GV1 Obtener Valor 1 SSA Subsensor A

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S PRES(&gd)

S PRES

Sensores Presion

Parametro 1:

Obtener Valor 1 GV1

Parametro 2:

SSB Subsensor B

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_PRES(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Actualizar, refrescar

#####100105400100001

String a enviar

Parametro 1:

RFS

Parametro 2: NOP

Nada iROB-EA-00

Destino: Origen:

R00

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

CTR

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

Sistema de Control

Nada

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

#####100105411010001

String a enviar

S_RGPS

Sensor GPS

#####100105411020001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

Obtener Valor 2 GV2

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

Funcion:

CTR Sistema de Control

cmd Comando S RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV3

Obtener Valor 3

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

Obtener Valor 4 GV4

Parametro 2:

NOP

iROB-EA-00 **R00**

Nada

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV5

Obtener Valor 5

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

#####100105411030001

String a enviar

#####100105411040001

String a enviar

#####100105411050001

String a enviar

S_RGPS

Sensor GPS

Obtener Valor 6

#####100105411060001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

NOP Nada

GV₆

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV7

Obtener Valor 7

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_RGPS(&gd)

S SALT

Sensores de altitud

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen: **CTR**

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_SALT(&gd)

S SEUS

Sensores ultrasonidos

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSA

Subsensor A

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR**

Funcion:

cmd Comando S SEUS(&gd)

#####100105411070001

String a enviar

#####100105811010001

String a enviar

String a enviar

#####100105611013000

S_SEUS

Sensores ultrasonidos

#####100105611013001

#####1001055000D0001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

Obtener Valor 1 GV1

Parametro 2:

SSB Subsensor B

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_SEUS(&gd)

S SICC

Sensores de corriente

Parametro 1:

Calibrar CAL

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: Parametro 2: GV1

SSA

Subsensor A

Obtener Valor 1

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_SICC(&gd)

S SICC

Sensores de corriente

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSB

Subsensor B

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR**

Funcion:

cmd Comando S SICC(&gd)

String a enviar

#####100105511013001

S_SSUP

Sensores superficie

#####100105311010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

Obtener Valor 1 GV1

NOP

Destino:

Nada **R00** iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_SSUP(&gd)

S_TEMP

Sensores de temperatura

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSA Subsensor A

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_TEMP(&gd)

S TEMP

Sensores de temperatura

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSB

Subsensor B

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_TEMP(&gd)

S TEMP

Sensores de temperatura

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSC

Subsensor C

Destino:

R00 CTR iROB-EA-00

Origen: Funcion:

cmd Comando S TEMP(&gd)

Sistema de Control

#####100105011013000

String a enviar

#####100105011013001

String a enviar

#####100105011013002

String a enviar

S_TEMP Sensores de temperatura

#####100105011013003

String a enviar

Parametro 1: GV1 Obtener Valor 1
Parametro 2: SSD Subsensor D
Destino: R00 iROB-EA-00

Origen: CTR Sistema de Control

Funcion: cmd_Comando_S_TEMP(&gd)