GESCOM MEGA2560 V3

LISTADO DE COMANDOS

comandos:

versión generada: 2016/04/20 12:06

#####100101211014000

Gescom_MEGA2560_V3

42

String a enviar

B_LIPO Bateria LiPo

GET Obtener Valor (generico)

Parametro 2: **CHG** Nivel de carga (baterias)

Destino: R00 iROB-EA-00

Parametro 1:

Origen: CTR Sistema de Control

B_LIPO Bateria LiPo ####100101211014001

Parametro 1: GET Obtener Valor (generico)

Parametro 2: POW Capacidad disponible (baterias)

Destino: R00 iROB-EA-00

Origen: CTR Sistema de Control

B_PPAK Bateria Power Pack #####100101311014000

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

Parametro 2: CHG Nivel de carga (baterias)

Destino: R00 iROB-EA-00

Origen: CTR Sistema de Control

B PPAK Bateria Power Pack ####100101311014001

Parametro 1: GET Obtener Valor (generico)

Parametro 2: **POW** Capacidad disponible (baterias)

Destino: R00 iROB-EA-00

Origen: CTR Sistema de Control

C MDER Control motor derecho #####100103100070001

Parametro 1: AVA Avanzar

Parametro 2: **NOP** Nada

Destino: R00 iROB-EA-00

Origen: CTR Sistema de Control

String a enviar

String a enviar

Control motor derecho **C_MDER** #####100103111000001 Parametro 1: Obtener Consumo **GCO** Parametro 2: NOP Nada Destino: **R00** iROB-EA-00 Origen: **CTR** Sistema de Control Control motor derecho **C MDER** #####100103100060001 Parametro 1: INI Inicializar Parametro 2: **NOP** Nada Destino: iROB-EA-00 **R00** Origen: **CTR** Sistema de Control

Control motor derecho **C MDER** #####100103100080001 String a enviar Parametro 1: Retroceder **RET** Parametro 2: **NOP** Nada Destino: **R00** iROB-EA-00 Origen: **CTR** Sistema de Control

C MDER Control motor derecho #####100103100030001 String a enviar Parametro 1: **STO** Detener Parametro 2: NOP Nada

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

Parametro 1:

SVE

Origen: **CTR** Sistema de Control

C_MDER Control motor derecho #####10010311000XXXX

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

Establecer Velocidad

Origen: **CTR** Sistema de Control String a enviar

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

String a enviar

Parametro 1:

GCO

Obtener Consumo

Parametro 2: Destino:

NOP

Nada

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000060001

String a enviar

Parametro 1:

INI Inicializar

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

Sistema de Control **CTR**

#####100103000080001

String a enviar

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

#####100103000030001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: STO

Detener Nada

Destino:

NOP

iROB-EA-00

Origen:

R00 CTR

Sistema de Control

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

C_RMOV

Sistema de Control

#####10010321000XXXX

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.

Comando de movimiento

El valor viene como string detras del ultimo caracter del comando

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Comando DEBUG

Comando Reservado 0

#####100100200010001

String a enviar

CM DBG

NOP

Nada

Parametro 1: Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR Sistema de Control

#####10010000010001

String a enviar

String a enviar

CM_R00

NOP Nada

Parametro 1:

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

CM_R01

Comando Reservado 1

Nada

#####100100100010001

Parametro 1: Parametro 2: NOP

NOP Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Control de los Leds L_LEDS #####10010212001000B String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Delanteros LD1 Parametro 2: **BLK** Generar Intermitencia Destino: **R00** iROB-EA-00 Sistema de Control Origen: **CTR** Control de los Leds L LEDS #####100102120010005 String a enviar Parametro 1: LD1 Leds Blancos Delanteros Parametro 2: _ON Encender Destino: iROB-EA-00 **R00** Origen: **CTR** Sistema de Control Control de los Leds L LEDS #####100102120010004 String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Delanteros LD1 Parametro 2: **OFF Apagar** Destino: **R00** iROB-EA-00 Sistema de Control Origen: **CTR** Control de los Leds L LEDS #####100102120020005 String a enviar Parametro 1: LD2 Leds Blancos Traseros Parametro 2: ON Encender Destino: iROB-EA-00 **R00** Origen: **CTR** Sistema de Control #####10010212002000B L_LEDS Control de los Leds String a enviar Parametro 1: LD2 Leds Blancos Traseros Parametro 2: **BLK** Generar Intermitencia Destino: iROB-EA-00 **R00 CTR** Sistema de Control

Origen:

Control de los Leds L_LEDS #####100102120020004 String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Traseros LD2 Parametro 2: **OFF Apagar** Destino: **R00** iROB-EA-00 Sistema de Control Origen: **CTR** 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** Origen: **CTR** Sistema de Control Control de los Leds L LEDS #####10010212003000B String a enviar Parametro 1: Leds Rojos Traseros LD3 Parametro 2: BLK Generar Intermitencia Destino: **R00** iROB-EA-00 Sistema de Control Origen: **CTR** Control de los Leds L LEDS #####100102120030004 String a enviar Parametro 1: LD3 Leds Rojos Traseros Parametro 2: OFF **Apagar** Destino: iROB-EA-00 **R00** Origen: **CTR** Sistema de Control #####1001020000C0001 **R_TIME** Reloj de Tiempo Real String a enviar Parametro 1: CHK Chequear, comprobar Parametro 2: NOP Nada

Destino:

Origen:

iROB-EA-00

Sistema de Control

R00

CTR

Reloj de Tiempo Real **R_TIME** #####100102011010001 String a enviar Parametro 1: **GET** Obtener Valor (generico) Parametro 2: NOP Nada Destino: **R00** iROB-EA-00 Origen: **CTR** Sistema de Control Reloj de Tiempo Real **R TIME** #####100102000060001 String a enviar Parametro 1: INI Inicializar Parametro 2: **NOP** Nada Destino: iROB-EA-00 **R00** 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: iROB-EA-00 **R00** Origen: Sistema de Control **CTR**

Sensor Indicador de conector DEBUG conectado S_CDBG #####100101411010001 String a enviar Parametro 1: **GET** Obtener Valor (generico) NOP Parametro 2: Nada

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

S_MLX9 Sensor de Temperatura Melexis 90614 #####100101511013001 String a enviar Parametro 1: Obtener Valor (generico) **GET**

Parametro 2: **SSB** Subsensor B Destino: iROB-EA-00 **R00**

Origen: **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_VCHG

Sensor Indicador de tension de recarga presente

#####100101611010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

GET NOP

Nada iROB-EA-00 **R00**

Origen:

Destino:

CTR

Sistema de Control

Obtener Valor (generico)