GESCOM MEGA2560 V3

LISTADO DE COMANDOS

comandos: 66

versión generada: 2021/10/29 11:19

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: ON Encender Destino: **R00** iROB-EA-00 Origen: **CTR** Sistema de Control Funcion: cmd_Comando_C_LEDS(&gd)

C_LEDS

Control de los Leds

Leds Rojos Traseros

#####100102020020004

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

OFF Apagar

LD2

Destino:

Origen:

R00 iROB-EA-00

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C LEDS(&gd)

C MDER

Control motor derecho

#####100103100070001

String a enviar

Parametro 1:

Avanzar **AVA**

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion: cmd_Comando_C_MDER(&gd)

C MDER

C MDER

Control motor derecho

#####100103100030001

String a enviar

Parametro 1:

Detener STO

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Control motor derecho

Funcion:

cmd_Comando_C_MDER(&gd)

#####10010311001XXXX

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_MDER(&gd)

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

Funcion:

cmd_Comando_C_MDER(&gd)

C MDER

Control motor derecho

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2: Destino:

NOP Nada

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MDER(&gd)

C MDER

Control motor derecho

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

Parametro 1:

AVA

Avanzar

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)

#####100103111010001

String a enviar

#####100103100080001

String a enviar

#####100103000070001 String a enviar C_MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000030001

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 MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####10010301001XXXX

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 MIZQ(&gd)

C_MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000060001

String a enviar

Parametro 1:

INI

Inicializar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)

Obtener Valor 1

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103011010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

GV1 NOP

Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)

C_MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000080001

String a enviar

Parametro 1:

Retroceder **RET**

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

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

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RELE(&gd)

C RELE

Control de reles

Parametro 1:

Rele Alimentacion Motores 12P

Parametro 2:

OFF **Apagar**

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

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:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C RELE(&gd)

#####100106050000005

String a enviar

#####100106050000004

#####100106050010005

String a enviar

C_RELE

Control de reles

#####100106050010004

String a enviar

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

#####100103200070001

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_RMOV(&gd)

C RMOV

Comando de movimiento

#####100103200030001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: STO

Nada

Destino:

NOP

iROB-EA-00 **R00**

Detener

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RMOV(&gd)

C RMOV Comando de movimiento

#####10010321001XXXX

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_RMOV(&gd)

C_RMOV

Comando de movimiento

#####1001032000A0001

String a enviar

Parametro 1:

Girar derecha **GDE**

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

Parametro 1:

GIZ

Girar Izquierda

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

Parametro 1:

INI

Inicializar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino: Origen:

iROB-EA-00 **R00**

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RMOV(&gd)

C RMOV

Comando de movimiento

Parametro 1: Parametro 2: RET

NOP Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Retroceder

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C RMOV(&gd)

#####100103200090001

String a enviar

#####100103200060001

#####100103200080001

String a enviar

String a enviar

Página 7 de 17

Control Servo camara eje X C_SRVX #####10010401001XXXX String a enviar Parametro 1: Establecer Valor 1 SV₁ XXXX representa la longitud en HEXADECIMAL del string que se envía Parametro 2: XXXX 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: INI Inicializar Parametro 2: NOP 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 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_C_SRVY(&gd) Control Servo camara eje Y C SRVY #####100104100060001 String a enviar Parametro 1: INI Inicializar Parametro 2: **NOP** Nada

iROB-EA-00

cmd Comando C SRVY(&gd)

Sistema de Control

R00

CTR

Destino:

Origen:

Funcion:

C_STPC

Comando relacionados con el PC de control

#####1001070000E0001

String a enviar

Parametro 1:

Activar **ACT**

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_STPC(&gd)

C STPC

Comando relacionados con el PC de control

#####1001070000F0001

String a enviar

Parametro 1:

DES

Desactivar

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_STPC(&gd)

C STPC

Comando relacionados con el PC de control

#####100107000FE0001

String a enviar

Parametro 1:

ER

Dispositivo ERROR

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_STPC(&gd)

C STPC

Comando relacionados con el PC de control

#####100107000FD0001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2: _OK

Dispositivo OK

Nada

Destino:

NOP

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C STPC(&gd)

CM_DBG

Comandos DEBUG

#####1001002000E0001

#####1001002000F0001

String a enviar

Parametro 1:

Activar **ACT**

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:

DES

Desactivar

Parametro 2: Destino:

NOP Nada

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_DBG(&gd)

CM DBG

Comandos DEBUG

#####100100211010001

String a enviar

String a enviar

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_CM_DBG(&gd)

CM RTC

Comandos para el RTC de Arduino

#####10010031001XXXX

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_CM_RTC(&gd)

CM_RTC

Comandos para el RTC de Arduino

#####100100311010001

String a enviar

Parametro 1:

Obtener Valor 1 GV1

Parametro 2: NOP Nada

Destino:

R00

Origen: Funcion: iROB-EA-00

CTR

Sistema de Control

cmd_Comando_CM_RTC(&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

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

Encender ON

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion: cmd_Comando_S_CFAN(&gd)

S GLUZ

Sensores de luz

#####100105211010001

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Nada

Parametro 2:

NOP

R00

iROB-EA-00

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S GLUZ(&gd)

S_HUMR

Sensores de humedad

#####100105111010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

Obtener Valor 1 GV1 NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_HUMR(&gd)

S PRES

Sensores Presion

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2: Destino:

SSA Subsensor A

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_PRES(&gd)

S PRES

Sensores Presion

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_PRES(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

RFS

Actualizar, refrescar

Parametro 2:

NOP

R00

iROB-EA-00

Nada

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

#####100105911013000

String a enviar

#####100105911013001

String a enviar

#####100105400100001

S_RGPS

Sensor GPS

Obtener Valor 1

#####100105411010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

NOP Nada

GV1

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

S_RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV2 Obtener Valor 2

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV3 Obtener Valor 3

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV4 Obtener Valor 4

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

#####100105411020001

String a enviar

#####100105411030001

String a enviar

#####100105411040001

S_RGPS

Sensor GPS

#####100105411050001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

Obtener Valor 5 GV₅

NOP

Destino:

R00 iROB-EA-00

Nada

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

Obtener Valor 6 GV₆

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

Obtener Valor 7 GV7

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_RGPS(&gd)

S SALT

Sensores de altitud

Parametro 1:

GV1

CTR

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Sistema de Control

Origen: Funcion:

cmd Comando S SALT(&gd)

#####100105411060001

String a enviar

#####100105411070001

String a enviar

#####100105811010001

S_SEUS

Sensores ultrasonidos

#####100105611013000

String a enviar

Parametro 1:

GV1 Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSA Subsensor A

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_SEUS(&gd)

S_SEUS

Sensores ultrasonidos

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_SEUS(&gd)

S_SICC

Sensores de corriente

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

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSA

Subsensor A

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S SICC(&gd)

#####100105611013001

String a enviar

#####1001055000D0001

String a enviar

#####100105511013000

S_SICC

Sensores de corriente

#####100105511013001

String a enviar

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_SICC(&gd)

S SSUP

Sensores superficie

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_SSUP(&gd)

S TEMP

Sensores de temperatura

Parametro 1:

Obtener Valor 1 GV1

Parametro 2:

SSA

Subsensor A

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:

SSB

Subsensor B

Destino:

R00 CTR iROB-EA-00

Sistema de Control

Origen: Funcion:

cmd Comando S TEMP(&gd)

#####100105311010001

String a enviar

#####100105011013000

String a enviar

String a enviar

#####100105011013001

S_TEMP

Sensores de temperatura

#####100105011013002

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

GV1 Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSC Subsensor C

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_TEMP(&gd)

S_TEMP

Sensores de temperatura

#####100105011013003

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSD Subsensor D

Destino:

R00 iR

iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_TEMP(&gd)

Página 17 de 17