## **GESCOM MEGA2560 V3**

## LISTADO DE COMANDOS

comandos: 68

versión generada: 2021/11/09 12:37

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 #####100102020030005 String a enviar Parametro 1: LD3 Foco led de la camara 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 #####100102020030004 String a enviar Parametro 1: LD3 Foco led de la camara 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 #####100102020010005 String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Delanteros LD1

Parametro 2:

Destino:

Origen:

Funcion:

ON

**R00** 

**CTR** 

Encender

iROB-EA-00

cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd)

Sistema de Control

Control de los Leds **C\_LEDS** #####100102020010004 String a enviar Parametro 1: Leds Blancos Delanteros LD1 Parametro 2: **OFF Apagar** Destino: **R00** iROB-EA-00 CTR Sistema de Control Origen: Funcion: cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd) C LEDS Control de los Leds #####100102020020005 String a enviar Parametro 1: Leds Rojos Traseros LD2 Parametro 2: ON Encender iROB-EA-00 Destino: **R00** Origen: CTR Sistema de Control Funcion: cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd) Control de los Leds C LEDS #####100102020020004 String a enviar Parametro 1: Leds Rojos Traseros LD2 Parametro 2: OFF **Apagar** Destino: iROB-EA-00 R00 Origen: CTR Sistema de Control Funcion: cmd\_Comando\_C\_LEDS(&gd)

Parametro 1: AVA Avanzar

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

#####100103100070001

**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

#####10010311001XXXX

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:

**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)

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: Parametro 2: **RET** 

Retroceder

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C MDER(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

Avanzar **AVA** 

Parametro 2:

Parametro 1:

NOP Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000030001

#####100103000070001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

STO

Detener Nada

Parametro 2:

NOP

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

Funcion:

CTR

Sistema de Control cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

C MIZQ

#####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.

Control motor izquierdo

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\_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)

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

Destino:

**R00** 

Sistema de Control

Origen:

**CTR** 

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_MIZQ(&gd)

**C RELE** 

Control de reles

Parametro 1:

12P

Rele Alimentacion Motores

Parametro 2:

\_ON

Encender

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_RELE(&gd)

#####100103011010001 String a enviar

#####100103000080001

#####100106050000005

String a enviar

Control de reles **C\_RELE** 

#####100106050000004

String a enviar

Parametro 1: Rele Alimentacion Motores 12P

Parametro 2:

Destino:

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

**OFF** 

**CTR** Sistema de Control Origen:

Funcion: cmd\_Comando\_C\_RELE(&gd)

**C RELE** 

Control de reles

iROB-EA-00

**Apagar** 

Parametro 1: Rele Alimentacion PC 5VP

Parametro 2: ON Encender

**R00** Sistema de Control Origen: CTR

Funcion: cmd\_Comando\_C\_RELE(&gd)

Control de reles **C** RELE

Parametro 1: Rele Alimentacion PC 5VP

Parametro 2: OFF **Apagar** 

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: cmd\_Comando\_C\_RELE(&gd)

> Comando de movimiento **C RMOV**

Parametro 1: AVA Avanzar Parametro 2: NOP Nada

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

Sistema de Control Origen: **CTR** 

Funcion: cmd Comando C RMOV(&gd) #####100106050010005

String a enviar

#####100106050010004

String a enviar

#####100103200070001

**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** 

**CTR** Sistema de Control

Origen: Funcion:

cmd Comando C RMOV(&gd)

Girar derecha

**C RMOV** 

Comando de movimiento

#####1001032000A0001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

NOP Nada

**GDE** 

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_RMOV(&gd)

**C RMOV** 

Comando de movimiento

#####100103200090001

Parametro 1: Parametro 2: **GIZ** 

Girar Izquierda Nada

Destino:

NOP

iROB-EA-00

Origen:

**R00** 

**CTR** 

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)

C SRVX

Control Servo camara eje X

#####10010401001XXXX

String a enviar

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\_SRVX(&gd)

C SRVX

Control Servo camara eje X

#####10010400060001

Parametro 1:

INI

Inicializar

Nada

Parametro 2: Destino:

NOP

iROB-EA-00

Origen:

**R00 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

Nada

Parametro 2:

NOP

Destino:

**R00** iROB-EA-00

**CTR** 

Sistema de Control

Origen: Funcion:

cmd\_Comando\_C\_STPC(&gd)

C STPC

Comando relacionados con el PC de control

#####1001070000F0001

Parametro 1:

**DES** 

Desactivar

Parametro 2: Destino:

NOP

Nada iROB-EA-00

Origen:

**R00 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

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

Destino:

**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:

OK

Dispositivo OK

Parametro 2: Destino:

**NOP** Nada

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_C\_STPC(&gd)

CM DBG

Comandos DEBUG

#####1001002000E0001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

**ACT** 

Activar Nada

Parametro 2:

NOP

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_CM\_DBG(&gd)

CM DBG

Comandos DEBUG

#####1001002000F0001

Parametro 1: Parametro 2: **DES** 

Desactivar

Destino:

NOP

Nada iROB-EA-00

Origen:

**R00 CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando CM DBG(&gd)

CM\_DBG

Comandos DEBUG

#####100100211010001

Parametro 1:

GV<sub>1</sub>

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Nada

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando CM DBG(&gd)

**CM RTC** 

Comandos para el RTC de Arduino

#####10010031001XXXX

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

SV<sub>1</sub>

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: Origen:

iROB-EA-00 **R00** 

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando CM RTC(&gd)

#####100100311010001

String a enviar

CM\_RTC

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 1: Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_CM\_RTC(&gd)

S CFAN

Sensores, control del ventilador

Comandos para el RTC de Arduino

#####100105700040001

String a enviar

Parametro 1:

**OFF** 

**Apagar** Nada

Parametro 2: Destino:

NOP

iROB-EA-00

Origen:

**R00 CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_CFAN(&gd)

**S\_CFAN** 

Sensores, control del ventilador

#####100105700050001

#####100105211010001

String a enviar

Parametro 1:

Encender \_ON

Parametro 2:

**NOP** Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_CFAN(&gd)

S GLUZ

Sensores de luz

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

**NOP** Nada

Destino:

**R00** iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_GLUZ(&gd)

**S HUMR** 

Sensores de humedad

#####100105111010001

String a enviar

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Nada iROB-EA-00 **R00** 

Destino: Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_HUMR(&gd)

S PRES

Sensores Presion

#####100105911013000

Parametro 1: Parametro 2: GV1

Obtener Valor 1

Destino:

SSA **R00** 

**CTR** 

iROB-EA-00

Subsensor A

Origen:

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S PRES(&gd)

**S\_PRES** 

Sensores Presion

#####100105911013001

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 PRES(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

Actualizar, refrescar **RFS** 

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 1 GV1

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:

GV2

Obtener Valor 2

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

#####100105400100001

String a enviar

#####100105411010001

String a enviar

String a enviar

#####100105411020001

S\_RGPS

Sensor GPS

Obtener Valor 3

#####100105411030001

#####100105411040001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

NOP Nada

GV3

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:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_RGPS(&gd)

**S RGPS** 

Sensor GPS

Obtener Valor 5

#####100105411050001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

GV5 NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00** 

Origen:

**CTR** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV6

Obtener Valor 6

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

**R00** 

iROB-EA-00

Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

#####100105411060001

S\_RGPS

Sensor GPS

#####100105411070001

String a enviar

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:

**R00** iROB-EA-00

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:

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

iROB-EA-00

Destino: Origen:

**R00 CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S SEUS(&gd)

#####100105811010001

String a enviar

#####100105611013000

String a enviar

String a enviar

#####100105611013001

S\_SICC

Sensores de corriente

#####1001055000D0001

String a enviar

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

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\_SICC(&gd)

S SICC

Sensores de corriente

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 iROB-EA-00 **R00** 

Destino: Origen:

**CTR** 

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S SSUP(&gd)

#####100105511013000

String a enviar

#####100105511013001

#####100105311010001

String a enviar

S\_TEMP

Sensores de temperatura

#####100105011013000

#####100105011013001

#####100105011013002

String a enviar

String a enviar

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\_TEMP(&gd)

S\_TEMP

Sensores de temperatura

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSB

Subsensor B

Destino:

R00

o 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

iROB-EA-00

Origen:

CTR

**R** Sistema de Control

Funcion:

cmd\_Comando\_S\_TEMP(&gd)

S TEMP

Sensores de temperatura

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)

#####100105011013003