

GESCOM MEGA2560 V3

LISTADO DE COMANDOS

comandos: 66

versión generada: 2021/10/29 11:19

Gescom_MEGA2560_V3

B_PPAK

Bateria Power Pack

#####100101011010001

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_B_PPAK(&gd)**

C_LEDS

Control de los Leds

#####100102020010005

String a enviar

Parametro 1: **LD1** Leds Blancos Delanteros

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

#####100102020010004

String a enviar

Parametro 1: **LD1** Leds Blancos Delanteros

Parametro 2: **OFF** Apagar

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_C_LEDS(&gd)**

C_LEDS

Control de los Leds

#####100102020020005

String a enviar

Parametro 1: **LD2** Leds Rojos Traseros

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
Parametro 1:	LD2	Leds Rojos Traseros
Parametro 2:	OFF	Apagar
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_C_LEDS(&gd)	

#####100102020020004

String a enviar

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)	

#####100103100070001

String a enviar

C_MDER		Control motor derecho
Parametro 1:	STO	Detener
Parametro 2:	NOP	Nada
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_C_MDER(&gd)	

#####100103100030001

String a enviar

C_MDER		Control motor derecho
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)	

#####10010311001XXXX

String a enviar

C_MDER	Control motor derecho
Parametro 1:	INI Inicializar
Parametro 2:	NOP Nada
Destino:	R00 iROB-EA-00
Origen:	CTR Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_C_MDER(&gd)

#####100103100060001
String a enviar

C_MDER	Control motor derecho
Parametro 1:	GV1 Obtener Valor 1
Parametro 2:	NOP Nada
Destino:	R00 iROB-EA-00
Origen:	CTR Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_C_MDER(&gd)

#####100103111010001
String a enviar

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)

#####100103100080001
String a enviar

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)

#####100103000070001
String a enviar

C_MIZQ Control motor izquierdo

Parametro 1: **STO** Detener

Parametro 2: **NOP** Nada

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)**

#####100103000030001

String a enviar

C_MIZQ Control motor izquierdo

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_MIZQ(&gd)**

#####10010301001XXXX

String a enviar

C_MIZQ Control motor izquierdo

Parametro 1: **INI** Inicializar

Parametro 2: **NOP** Nada

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)**

#####100103000060001

String a enviar

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)**

#####100103011010001

String a enviar

C_MIZQ	Control motor izquierdo
Parametro 1:	RET Retroceder
Parametro 2:	NOP Nada
Destino:	R00 iROB-EA-00
Origen:	CTR Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)

#####100103000080001

String a enviar

C_RELE	Control de rele
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)

#####100106050000005

String a enviar

C_RELE	Control de rele
Parametro 1:	12P Rele Alimentacion Motores
Parametro 2:	OFF Apagar
Destino:	R00 iROB-EA-00
Origen:	CTR Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_C_RELE(&gd)

#####100106050000004

String a enviar

C_RELE	Control de rele
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)

#####100106050010005

String a enviar

C_RELE	Control de rele	#####100106050010004
Parametro 1:	5VP Rele Alimentacion PC	String a enviar
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
Parametro 1:	AVA Avanzar	String a enviar
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
Parametro 1:	STO Detener	String a enviar
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
Parametro 1:	SV1 Establecer Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	XXXX XXXX representa la longitud en HEXADECIMAL del string que se envía 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
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)	

#####1001032000A0001
String a enviar

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)	

#####100103200090001
String a enviar

C_RMOV		Comando de movimiento
Parametro 1:	INI	Inicializar
Parametro 2:	NOP	Nada
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_C_RMOV(&gd)	

#####100103200060001
String a enviar

C_RMOV		Comando de movimiento
Parametro 1:	RET	Retroceder
Parametro 2:	NOP	Nada
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_C_RMOV(&gd)	

#####100103200080001
String a enviar

C_SRVX	Control Servo camara eje X	#####10010401001XXXX
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_SRVX(&gd)	

C_SRVX	Control Servo camara eje X	#####100104000060001
Parametro 1:	INI Inicializar	String a enviar
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
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
Parametro 1:	INI Inicializar	String a enviar
Parametro 2:	NOP Nada	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_C_SRVY(&gd)	

C_STPC	Comando relacionados con el PC de control		#####1001070000E0001
Parametro 1:	ACT	Activar	String a enviar
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
Parametro 1:	DES	Desactivar	String a enviar
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		#####1001070000FE0001
Parametro 1:	_ER	Dispositivo ERROR	String a enviar
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		#####1001070000FD0001
Parametro 1:	_OK	Dispositivo OK	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_C_STPC(&gd)		

CM_DBG	Comandos DEBUG	#####1001002000E0001
Parametro 1:	ACT Activar	String a enviar
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
Parametro 1:	DES Desactivar	String a enviar
Parametro 2:	NOP Nada	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_CM_DBG(&gd)	

CM_DBG	Comandos DEBUG	#####100100211010001
Parametro 1:	GV1 Obtener Valor 1	String a enviar
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	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_CM_RTC(&gd)	

CM_RTC		Comandos para el RTC de Arduino
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1
Parametro 2:	NOP	Nada
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_CM_RTC(&gd)	

#####100100311010001

String a enviar

S_CFAN		Sensores, control del ventilador
Parametro 1:	OFF	Apagar
Parametro 2:	NOP	Nada
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_S_CFAN(&gd)	

#####100105700040001

String a enviar

S_CFAN		Sensores, control del ventilador
Parametro 1:	_ON	Encender
Parametro 2:	NOP	Nada
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_S_CFAN(&gd)	

#####100105700050001

String a enviar

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)	

#####100105211010001

String a enviar

S_HUMR	Sensores de humedad	
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1
Parametro 2:	NOP	Nada
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_S_HUMR(&gd)	

#####100105111010001
String a enviar

S_PRES	Sensores Presion	
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_PRES(&gd)	

#####100105911013000
String a enviar

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)	

#####100105911013001
String a enviar

S_RGPS	Sensor GPS	
Parametro 1:	RFS	Actualizar, refrescar
Parametro 2:	NOP	Nada
Destino:	R00	iROB-EA-00
Origen:	CTR	Sistema de Control
Funcion:	cmd_Comando_S_RGPS(&gd)	

#####100105400100001
String a enviar

S_RGPS		Sensor GPS	#####100105411010001
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_S_RGPS(&gd)		

S_RGPS		Sensor GPS	#####100105411020001
Parametro 1:	GV2	Obtener Valor 2	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_S_RGPS(&gd)		

S_RGPS		Sensor GPS	#####100105411030001
Parametro 1:	GV3	Obtener Valor 3	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_S_RGPS(&gd)		

S_RGPS		Sensor GPS	#####100105411040001
Parametro 1:	GV4	Obtener Valor 4	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_S_RGPS(&gd)		

S_RGPS		Sensor GPS	#####100105411050001
Parametro 1:	GV5	Obtener Valor 5	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_S_RGPS(&gd)		

S_RGPS		Sensor GPS	#####100105411060001
Parametro 1:	GV6	Obtener Valor 6	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_S_RGPS(&gd)		

S_RGPS		Sensor GPS	#####100105411070001
Parametro 1:	GV7	Obtener Valor 7	String a enviar
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	#####100105811010001
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_S_SALT(&gd)		

S_SEUS Sensores ultrasonidos

#####100105611013000

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSA** Subsensar A

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_S_SEUS(&gd)**

S_SEUS Sensores ultrasonidos

#####100105611013001

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSB** Subsensar B

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_S_SEUS(&gd)**

S_SICC Sensores de corriente

#####1001055000D0001

String a enviar

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

#####100105511013000

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSA** Subsensar A

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_S_SICC(&gd)**

S_SICC

Sensores de corriente

#####100105511013001

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSB** Subsensar B

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_S_SICC(&gd)**

S_SSUP

Sensores superficie

#####100105311010001

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_S_SSUP(&gd)**

S_TEMP

Sensores de temperatura

#####100105011013000

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSA** Subsensar A

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_S_TEMP(&gd)**

S_TEMP

Sensores de temperatura

#####100105011013001

String a enviar

Parametro 1: **GV1** Obtener Valor 1

Parametro 2: **SSB** Subsensar B

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

Funcion: **cmd_Comando_S_TEMP(&gd)**

<div>S_TEMP</div>		Sensores de temperatura		<div>#####100105011013002</div>	
Parametro 1:	<div>GV1</div>	Obtener Valor 1		String a enviar	
Parametro 2:	<div>SSC</div>	Subsensor C			
Destino:	<div>R00</div>	iROB-EA-00			
Origen:	<div>CTR</div>	Sistema de Control			
Funcion:	cmd_Comando_S_TEMP(&gd)				

<div>S_TEMP</div>		Sensores de temperatura		<div>#####100105011013003</div>	
Parametro 1:	<div>GV1</div>	Obtener Valor 1		String a enviar	
Parametro 2:	<div>SSD</div>	Subsensor D			
Destino:	<div>R00</div>	iROB-EA-00			
Origen:	<div>CTR</div>	Sistema de Control			
Funcion:	cmd_Comando_S_TEMP(&gd)				