

GESCOM MEGA2560 V3

LISTADO DE COMANDOS

comandos: 39

versión generada: 2016/04/11 21:16

Gescom_MEGA2560_V3

B_LIPO

Bateria LiPo

#####100101211014000

String a enviar

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

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

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

B_LIPO

Bateria LiPo

#####100101211014001

String a enviar

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

String a enviar

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

String a enviar

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

String a enviar

Parametro 1: **AVA** Avanzar

Parametro 2: **NOP** Nada

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

Origen: **CTR** Sistema de Control

C_MDER	Control motor derecho	#####100103111000001
Parametro 1:	GCO Obtener Consumo	String a enviar
Parametro 2:	NOP Nada	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

C_MDER	Control motor derecho	#####100103100060001
Parametro 1:	INI Inicializar	String a enviar
Parametro 2:	NOP Nada	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

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

C_MDER	Control motor derecho	#####100103100030001
Parametro 1:	STO Detener	String a enviar
Parametro 2:	NOP Nada	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

C_MDER	Control motor derecho	#####10010311000XXXX
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. El valor viene como string detras del ultimo caracter del comando	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

C_MIZQ	Control motor izquierdo		#####100103000070001
Parametro 1:	AVA	Avanzar	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

C_MIZQ	Control motor izquierdo		#####100103011000001
Parametro 1:	GCO	Obtener Consumo	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

C_MIZQ	Control motor izquierdo		#####100103000060001
Parametro 1:	INI	Inicializar	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

C_MIZQ	Control motor izquierdo		#####100103000080001
Parametro 1:	RET	Retroceder	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

C_MIZQ	Control motor izquierdo		#####100103000030001
Parametro 1:	STO	Detener	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

C_MIZQ		Control motor izquierdo	#####10010301000XXXX
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. 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
Parametro 1:	AVA	Avanzar	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

C_RMOV		Comando de movimiento	#####100103211000001
Parametro 1:	GCO	Obtener Consumo	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

C_RMOV		Comando de movimiento	#####100103200060001
Parametro 1:	INI	Inicializar	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

C_RMOV		Comando de movimiento	#####100103200080001
Parametro 1:	RET	Retroceder	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

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	

C_RMOV	Comando de movimiento		#####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. El valor viene como string detras del ultimo caracter del comando	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

L_LEDS	Control de los Leds		#####10010212001000B
Parametro 1:	LD1	Leds Blancos Delanteros	String a enviar
Parametro 2:	BLK	Generar Intermitencia	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

L_LEDS	Control de los Leds		#####100102120010005
Parametro 1:	LD1	Leds Blancos Delanteros	String a enviar
Parametro 2:	_ON	Encender	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

L_LEDS	Control de los Leds		#####100102120010004
Parametro 1:	LD1	Leds Blancos Delanteros	String a enviar
Parametro 2:	OFF	Apagar	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

L_LEDS	Control de los Leds	#####100102120020005
Parametro 1:	LD2 Leds Blancos Traseros	String a enviar
Parametro 2:	_ON Encender	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

L_LEDS	Control de los Leds	#####100102120020004
Parametro 1:	LD2 Leds Blancos Traseros	String a enviar
Parametro 2:	OFF Apagar	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

L_LEDS	Control de los Leds	#####10010212002000B
Parametro 1:	LD2 Leds Blancos Traseros	String a enviar
Parametro 2:	BLK Generar Intermitencia	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

L_LEDS	Control de los Leds	#####10010212003000B
Parametro 1:	LD3 Leds Rojos Traseros	String a enviar
Parametro 2:	BLK Generar Intermitencia	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

L_LEDS	Control de los Leds	#####100102120030005
Parametro 1:	LD3 Leds Rojos Traseros	String a enviar
Parametro 2:	_ON Encender	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	

L_LEDS

Control de los Leds

#####100102120030004

String a enviar

Parametro 1: **LD3** Leds Rojos TraserosParametro 2: **OFF** ApagarDestino: **R00** iROB-EA-00Origen: **CTR** Sistema de Control**R_TIME**

Reloj de Tiempo Real

#####1001020000C0001

String a enviar

Parametro 1: **CHK** Chequear, comprobarParametro 2: **NOP** NadaDestino: **R00** iROB-EA-00Origen: **CTR** Sistema de Control**R_TIME**

Reloj de Tiempo Real

#####100102011010001

String a enviar

Parametro 1: **GET** Obtener Valor (generico)Parametro 2: **NOP** NadaDestino: **R00** iROB-EA-00Origen: **CTR** Sistema de Control**R_TIME**

Reloj de Tiempo Real

#####100102000060001

String a enviar

Parametro 1: **INI** InicializarParametro 2: **NOP** NadaDestino: **R00** iROB-EA-00Origen: **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: **R00** iROB-EA-00Origen: **CTR** Sistema de Control

S_CDBG		Sensor Indicador de conector DEBUG conectado	#####100101411010001
Parametro 1:	GET	Obtener Valor (generico)	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

S_MLX9		Sensor de Temperatura Melexis 90614	#####100101511013000
Parametro 1:	GET	Obtener Valor (generico)	String a enviar
Parametro 2:	SSA	Subsensor A	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

S_MLX9		Sensor de Temperatura Melexis 90614	#####100101511013001
Parametro 1:	GET	Obtener Valor (generico)	String a enviar
Parametro 2:	SSB	Subsensor B	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	

S_VCHG		Sensor Indicador de tension de recarga presente	#####100101611010001
Parametro 1:	GET	Obtener Valor (generico)	String a enviar
Parametro 2:	NOP	Nada	
Destino:	R00	iROB-EA-00	
Origen:	CTR	Sistema de Control	