

GESCOM MEGA2560 V3

LISTADO DE COMANDOS

comandos: 68

versión generada: 2021/11/09 12:37

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

#####100102020030005

String a enviar

Parametro 1: **LD3** Foco led de la camara

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

#####100102020030004

String a enviar

Parametro 1: **LD3** Foco led de la camara

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

#####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
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)

#####100102020010004

String a enviar

C_LEDS	Control de los Leds
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)

#####100102020020005

String a enviar

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	#####100103000060001
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_MIZQ(&gd)	

C_MIZQ	Control motor izquierdo	#####100103011010001
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_C_MIZQ(&gd)	

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	
Funcion:	cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)	

C_RELE	Control de rele	#####100106050000005
Parametro 1:	12P Rele Alimentacion Motores	String a enviar
Parametro 2:	_ON Encender	
Destino:	R00 iROB-EA-00	
Origen:	CTR Sistema de Control	
Funcion:	cmd_Comando_C_RELE(&gd)	

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
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)	

#####100106050010004

String a enviar

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

#####100103200070001

String a enviar

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

#####100103200030001

String a enviar

C_RMOV	Comando de movimiento	
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)	

#####10010321001XXXX

String a enviar

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
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)	

#####10010401001XXXX

String a enviar

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

#####100104000060001

String a enviar

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 Comandos 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 Comandos relacionados con el PC de control

#####100107000FD0001

String a enviar

Parametro 1: **_OK** Dispositivo OK

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

String a enviar

Parametro 1: **ACT** Activar

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

String a enviar

Parametro 1: **DES** Desactivar

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	#####100100311010001
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_RTC(&gd)		

S_CFAN		Sensores, control del ventilador	#####100105700040001
Parametro 1:	OFF	Apagar	String a enviar
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

Parametro 1: **_ON** Encender

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

#####100105211010001

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_GLUZ(&gd)**

S_HUMR Sensores de humedad

#####100105111010001

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_HUMR(&gd)**

S_PRES Sensores Presion

#####100105911013000

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_PRES(&gd)**

S_PRES		Sensores Presion	#####100105911013001
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1	String a enviar
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	#####100105400100001
Parametro 1:	RFS	Actualizar, refrescar	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	#####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
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1	String a enviar
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	#####100105611013001
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1	String a enviar
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)	

#####1001055000D0001

String a enviar

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)	

#####100105511013000

String a enviar

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)	

#####100105511013001

String a enviar

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)	

#####100105311010001

String a enviar

S_TEMP		Sensores de temperatura		#####100105011013000	
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1		String a enviar	
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		#####100105011013001	
Parametro 1:	GV1	Obtener Valor 1		String a enviar	
Parametro 2:	SSB	Subsensor B			
Destino:	R00	iROB-EA-00			
Origen:	CTR	Sistema de Control			
Funcion:	cmd_Comando_S_TEMP(&gd)				

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