GESCOM MEGA2560 V3

LISTADO DE COMANDOS

comandos: 69

versión generada: | 2021/11/25 12:00

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

#####100102020020004

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

Leds Rojos Traseros LD2 **OFF Apagar**

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_LEDS(&gd)

C LEDS

Control de los Leds

Parametro 1:

LD3

Leds, Foco led de la camara

Parametro 2:

ON

Encender

Destino:

iROB-EA-00 R00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_LEDS(&gd)

C LEDS

Control de los Leds

Parametro 1:

Leds, Foco led de la camara LD3

Parametro 2:

OFF

Apagar

Destino:

iROB-EA-00 R00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_LEDS(&gd)

C MDER

Control motor derecho

Parametro 1:

AVA

Avanzar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino: Origen:

R00 CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando C MDER(&gd)

iROB-EA-00

#####100102020030005

String a enviar

#####100102020030004

String a enviar

#####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 Nada

Parametro 2:

NOP

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MDER(&gd)

C MDER

Control motor derecho

#####100103111010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

GV1 NOP

Obtener Valor 1

Destino:

R00

iROB-EA-00

Nada

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MDER(&gd)

C_MDER

Control motor derecho

#####100103100080001

String a enviar

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

#####100103000070001

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_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####100103000030001

String a enviar

Parametro 1:

STO

Detener Nada

Parametro 2:

NOP

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_MIZQ(&gd)

C MIZQ

Control motor izquierdo

#####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.

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:

Inicializar INI

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

Destino:

iROB-EA-00 R00

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:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RELE(&gd)

#####100103011010001

String a enviar

#####100103000080001

#####100106050000005

String a enviar

C_RELE

Control de reles

#####100106050000004

String a enviar

Parametro 1:

12P

Rele Alimentacion Motores

Parametro 2:

OFF Apagar

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

Destino:

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:

Sistema de Control CTR

Funcion:

cmd_Comando_C_RELE(&gd)

C RELE

Control de reles

Parametro 1:

5VP

Rele Alimentacion PC

Parametro 2:

OFF

Apagar

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RELE(&gd)

C RMOV

Comando de movimiento

Parametro 1:

AVA

Avanzar

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino: Origen:

R00 CTR

Sistema de Control

iROB-EA-00

Funcion:

cmd Comando C RMOV(&gd)

#####100106050010005

String a enviar

#####100106050010004

String a enviar

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 S

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:

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:

GDE Girar derecha

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RMOV(&gd)

Girar Izquierda

C RMOV

Comando de movimiento

#####100103200090001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

GIZ

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_RMOV(&gd)

C_RMOV

Comando de movimiento

#####100103200060001

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 RMOV(&gd)

C RMOV

Comando de movimiento

#####100103200080001

String a enviar

Parametro 1:

RET

Retroceder

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

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

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

Parametro 2:

NOP

Nada iROB-EA-00

Destino: 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, Activado

Parametro 2:

NOP

R00

iROB-EA-00

Nada

Destino: Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_C_STPC(&gd)

C STPC

Comando relacionados con el PC de control

#####1001070000F0001

Parametro 1: Parametro 2: **DES**

NOP Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Desactivar, Desactivado

Funcion:

cmd_Comando_C_STPC(&gd)

CM_CTR

Comandos de control general

#####10010046000001

String a enviar

Parametro 1:

Modo 1 MD1

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_CTR(&gd)

CM_CTR

Comandos de control general

#####100100460010001

String a enviar

Parametro 1:

Modo 2 MD2

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_CTR(&gd)

CM_CTR

Comandos de control general

#####100100411010001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_CTR(&gd)

Comandos DEBUG CM DBG

Parametro 1:

ACT

Activar, Activado

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

R00 CTR iROB-EA-00

Sistema de Control

Origen: Funcion:

cmd Comando CM DBG(&gd)

#####1001002000E0001

CM_DBG

Comandos DEBUG

#####1001002000F0001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

DES

Desactivar, Desactivado

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:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP Nada

Destino: Origen:

R00 iROB-EA-00

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_CM_DBG(&gd)

CM RTC

Comandos para el RTC de Arduino

#####10010031001XXXX

#####100100211010001

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_CM_RTC(&gd)

CM RTC

Comandos para el RTC de Arduino

#####100100311010001

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2: Destino:

NOP

Nada iROB-EA-00 **R00**

Origen:

Sistema de Control **CTR**

Funcion:

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

Parametro 1:

ON Encender

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

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_S_GLUZ(&gd)

Obtener Valor 1

S HUMR

Sensores de humedad

#####100105111010001

Parametro 1: Parametro 2: GV1

NOP Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR**

Funcion:

cmd Comando S HUMR(&gd)

S_PRES

Sensores Presion

#####100105911013000

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 PRES(&gd)

S PRES

Sensores Presion

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSB Subsensor B

Destino:

iROB-EA-00 **R00**

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_PRES(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

#####100105400100001

#####100105411010001

#####100105911013001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1:

Actualizar, refrescar **RFS**

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:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

NOP

Nada

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen:

Sistema de Control **CTR**

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

Página 13 de 18

S_RGPS

Sensor GPS

Obtener Valor 2

#####100105411020001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

NOP Nada

GV2

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)

S RGPS

Sensor GPS

Parametro 1:

GV5

Obtener Valor 5

Parametro 2:

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

#####100105411030001

String a enviar

#####100105411040001

String a enviar

#####100105411050001

S_RGPS

Sensor GPS

#####100105411060001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

Obtener Valor 6 GV₆

NOP Nada

Destino:

R00 iROB-EA-00

Origen:

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S RGPS(&gd)

S RGPS

Sensor GPS

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

iROB-EA-00 **R00**

Nada

Destino: 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 CTR iROB-EA-00 Sistema de Control

Origen: Funcion:

cmd Comando S SEUS(&gd)

#####100105411070001

String a enviar

#####100105811010001

String a enviar

#####100105611013000

S_SEUS

Sensores ultrasonidos

#####100105611013001

String a enviar

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

Obtener Valor 1 GV1

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:

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

#####100105511013000

#####100105511013001

#####1001055000D0001

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_SICC(&gd)

S SICC

Sensores de corriente

Parametro 1:

GV1

Obtener Valor 1

Parametro 2:

SSB

Subsensor B

Destino:

R00

iROB-EA-00

Origen: Funcion:

Sistema de Control **CTR**

cmd Comando S SICC(&gd)

S_SSUP

Sensores superficie

#####100105311010001

String a enviar

Parametro 1: Parametro 2:

Obtener Valor 1 GV1 NOP Nada

Destino:

iROB-EA-00

Origen:

R00

CTR Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_SSUP(&gd)

S_TEMP

Sensores de temperatura

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

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd_Comando_S_TEMP(&gd)

S TEMP

Sensores de temperatura

Parametro 1: Parametro 2: GV1

Obtener Valor 1 Subsensor C

Destino:

SSC **R00**

iROB-EA-00

Origen:

CTR

Sistema de Control

Funcion:

cmd Comando S TEMP(&gd)

#####100105011013000

String a enviar

#####100105011013001

#####100105011013002

String a enviar

String a enviar

S_TEMP Sensores de temperatura

#####100105011013003

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)