

Nombre Función	Descripción	Parámetros	Ejemplo de uso
A = ActiveMode	Esta función nos sirve para que el robot se ponga en una posición de espera para realizar acciones.	No es necesario ingresar algún valor debido a que la función solo hace que el robot se active. Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.	USER_INPUT =[("A", "0", "0", "0", "0", "0", "0", "0")]
S = SleepMode	Coloca el robot en un estado de bajo consumo de energía o suspensión hasta que se active nuevamente.	No es necesario que se ingrese algún valor debido a que la función solo hace que el robot se ponga en una posición de reposo o sleep. Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.	USER_INPUT =[("S", "0", "0", "0", "0", "0", "0", "0")]
Forward	Hace que el robot se mueva hacia adelante, siguiendo la dirección que tiene el robot, se debe indicar la cantidad de veces que se requiere que se mueva el robot	Ingresa el parámetro numérico con la cantidad de veces que se requiere que el robot avance para adelante. Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.	USER_INPUT =[("Forward", "10", "0", "0", "0", "0", "0", "0")]
Backward	Hace que el robot se mueva hacia atrás, siguiendo la dirección que tiene el robot, se debe indicar la cantidad de veces que se necesita que el robot se mueva.	Ingresa el parámetro numérico con la cantidad de veces que se requiere que el robot retroceda. Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.	USER_INPUT =[("Backward", "10", "0", "0", "0", "0", "0", "0")]

Left	Hace que el robot se mueva hacia la izquierda, siguiendo la dirección que tiene el robot, se debe de indicar cuantas veces	<p>Ingrese el parámetro numérico con la cantidad de veces que se requiere que el robot se mueva hacia su lado izquierdo.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	USER_INPUT = [("Left", "10", "0", "0", "0", "0", "0")]
Right	Hace que el robot se mueva hacia la derecha, siguiendo el sentido que lleva el robot en ese momento, se debe de indicar la cantidad de veces que se necesita que se mueva	<p>Ingrese el parámetro numérico con la cantidad de veces que se requiere que el robot se mueva hacia su lado derecho.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	USER_INPUT = [("Right", "10", "0", "0", "0", "0", "0")]
Tleft	Esta función hace que el robot gire en su propio eje hacia el lado izquierdo, sin tener que cambiar su posición.	<p>Ingrese el parámetro numérico con la cantidad de veces que se requiere que el robot gire en su propio eje hacia su lado izquierdo.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	USER_INPUT = [("Tleft", "13", "0", "0", "0", "0", "0")]
Tright	Esta función hace que el robot gire en su propio eje hacia el lado derecho sin tener que cambiar su posición.	<p>Ingrese el parámetro numérico con la cantidad de veces que se requiere que el robot gire en su propio eje hacia su lado derecho.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	USER_INPUT = [("Tright", "13", "0", "0", "0", "0", "0")]

C = Crawl	Esta función hace que el robot gire hacia una posición específica, manteniendo o moviéndose hacia un ángulo específico.	Float x: Ingresar un valor numérico, que indique los valores deseados. Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.	USER_INPUT =["C", "13", "11", "30", "0", "0", "0"]
		Float y: Ingresar un valor numérico, que indique los valores deseados. Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.	
		Float Angle: Ingresar un valor numérico, que indique los valores deseados para el ángulo. Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.	
H = Height	Esta función nos sirve para cambiar la altura del robot, esto sin cambiar la posición en la que se encuentra el robot	Float Height: Ingrese un valor numérico válido para la altura deseada para que el robot funcione. Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.	USER_INPUT =["H", "50", "0", "0", "0", "0", "0"]
MB = Move_body	Esta función mueve el cuerpo del robot, esto sin cambiar la posición de las patas del robot.	Float x: Ingrese el valor numérico deseado para el movimiento del cuerpo del robot en el eje x. Se recomienda	USER_INPUT =["MB", "8", "7", "6", "0", "0", "0"]

		revisar el ejemplo otorgado.	
		<p>Float y: Ingrese el valor numérico deseado para el movimiento del cuerpo del robot en el eje y.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	
		<p>Float z: Ingrese el valor numérico deseado para el movimiento del cuerpo del robot en el eje z.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	
RB = Rotate_body	Esta función mueve el cuerpo del robot cambiando su inclinación, no se cambia la posición del robot.	<p>Float x: Ingrese el valor numérico deseado para el movimiento de la rotación del cuerpo del robot respecto al eje x.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	USER_INPUT =[("RB", "5", "10", "7", "0", "0", "0")]
		<p>Float y: Ingrese el valor numérico deseado para el movimiento de la rotación del cuerpo del robot respecto al eje y.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	

		<p>Float z: Ingrese el valor numérico deseado para el movimiento de la rotación del cuerpo del robot respecto al eje z.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	
AS = Action_Speed	<p>Esta función establece la velocidad de las acciones realizadas por el robot.</p>	<p>Float Speed: Ingrese un valor numérico, el valor deseado servirá para controlar la velocidad en la que se desea que el robot realice diferentes acciones.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	<p>USER_INPUT =["AS", "10", "0", "0", "0", "0", "0"]</p>
TB = Twist_Body	<p>Esta función hace que el robot cambie su estado, realizando un movimiento de torsión en el cuerpo, realizando un cambio en 6 diferentes ejes.</p>	<p>Float xMove: Ingresar un valor numérico con el cual se desee controlar el movimiento en el eje x.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	<p>USER_INPUT =["TB", "4", "4", "4", "7", "6", "5"]</p>
		<p>Float yMove: Ingresar un valor numérico con el cual se desee controlar el movimiento en el eje y.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	
		<p>Float zMove: Ingresar un valor numérico con el cual</p>	

		<p>se desee controlar el movimiento en el eje z.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	
		<p>Float xRotate: Ingresar un valor numérico con el cual se desee controlar la rotación del cuerpo en el eje x.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	
		<p>Float yRotate: Ingresar un valor numérico con el cual se desee controlar la rotación del cuerpo en el eje y.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	
		<p>Float zRotate: Ingresar un valor numérico con el cual se desee controlar la rotación del cuerpo en el eje z.</p> <p>Se recomienda revisar el ejemplo otorgado.</p>	