

COMANDOS SERIALES PARA MARBOT

```
debug 0 \n          //Deshabilitar depuracion (1 la habilita)
mov <dir> <porcentaje> \n//mover robot
    Ej: mov f 50\n //mover hacia adelante al 50%
    Tambien estan:
        comando direccion          rueda I rueda D
        b          hacia atras      atras      atras
        r          derecha          atras      adelante
        l          izquierda        adelante  atras
        fl         izq adel.        adelante  quieta
        fr         der adel.        quieta    adelante
        bl         izq atras.        atras     quieta
        br         der adelante.     quieta    atras
        ml         set rued izq      valor     anterior
        mr         set rued der      anterior  valor

setPos 1 100\n      //setea TBCCR1 a 100 funciona de TBCCR1 a 6
dist \n             //ejecuta una lectura de todas los sensores IR
m 0 \n              //ejecuta una lectura del IR0 (ADC0) van del 0
                    al 8
giro \n             //lectura del giroscopio
mux 1 0\n            //setea el pin 1 del ADC para que lea por el
                    canal 0 (hay dos canales controlados por los
                    mux)
mux1 \n             //setea todos los ADC al canal 0
mux2 \n             //setea todos los ADC al canal 1
ledm 1 \n           //despliega la imagen 1 en la matriz
                    (actualmente hay imagenes desde 0-4) {OK,
                    \/,cal,,D}
echo 0 \n           // desactiva el echo de caracteres hacia la
                    consola (desactivado por defecto, 1 lo
                    habilita)
```