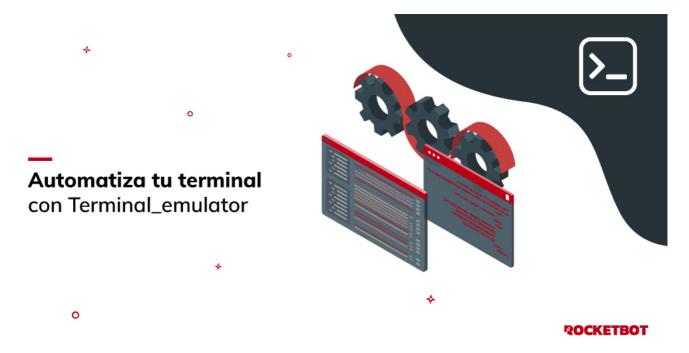
# **Terminal Emulator**

Este módulo permite realizar acciones en un emulador de terminal, como conectar, enviar texto, enviar teclas, mover el cursor, etc.

Read this in other languages: English, Português, Español



### Como instalar este módulo

Para instalar el módulo en Rocketbot Studio, se puede hacer de dos formas:

- 1. Manual: **Descargar** el archivo .zip y descomprimirlo en la carpeta modules. El nombre de la carpeta debe ser el mismo al del módulo y dentro debe tener los siguientes archivos y carpetas: \_init\_.py, package.json, docs, example y libs. Si tiene abierta la aplicación, refresca el navegador para poder utilizar el nuevo modulo.
- 2. Automática: Al ingresar a Rocketbot Studio sobre el margen derecho encontrara la sección de **Addons**, seleccionar **Install Mods**, buscar el modulo deseado y presionar install.

## Descripción de los comandos

### Conectar

Conecta con una terminal

Parámetros	Descripción	ejemplo
Nombre de sesión		Terminal_1
Host		localhost
Port		23

Parámetros	Descripción	ejemplo
Tipo de terminal		
Modelo de terminal		
Protocolo de seguridad		
Mostrar terminal	Si se marca, se mostrara una terminal para revisar ejecuciones del robot. Herramienta para desarollo.	
Workstation ID	Opcional. Identificador único de estación de trabajo para la conexión al servidor AS400. Este valor debe estar registrado y autorizado por el sistema. Si se deja en blanco, se generará uno automáticamente.	BOTWKS01
Archivo de configuración		c:/wc3270/conf.ini
Variable donde guardar el resultado		connected

## **Enviar Texto**

Envía texto a la terminal

Parámetros	Descripción	ejemplo
Nombre de sesión		Terminal_1
Texto	Texto a envir a la terminal	Usuario 1

## **Enviar Tecla**

Envía una tecla o secuencia de teclas a la terminal

Parámetros	Descripción	ejemplo
Nombre de sesión		Terminal_1
Keys	Teclas a enviar	Hola Mundo
Tecla	Tecla a enviar	
Cantidad	Cantidad de veces a enviar la tecla	1
Enviar tecla F sin comando PA	Enviar tecla de Función de Programa (PF) sin tecla de Atención de Programa (PA).	

#### Mover cursor

#### Mueve el cursor

Parámetros	Descripción	ejemplo
Nombre de sesión		Terminal_1
Mover por posición		fila,columna
Dirección	Dirección a donde mover el cursor	
Cantidad	Cantidad de lugares a mover	1

## **Obtener Texto**

Obtiene el texto de la terminal

Parámetros	Descripción	ejemplo
Nombre de sesión		Terminal_1
Variable donde guardar el resultado		terminal_text

## Esperar

Espera el texto en la terminal según una condición específica

Parámetros	Descripción	ejemplo
Nombre de sesión		Terminal_1
Tiempo de espera	Tiempo maximo de espera	10
Esperar por		
Texto	Texto por el cual se esperara	Opción
Variable donde guardar el resultado		condition

#### Desconectar

Desconecta con la terminal

Parámetros	Descripción	ejemplo
Nombre de sesión		Terminal_1

#### Cerrar sesión

Finaliza la sesión en la terminal

Parámetros	Descripción	ejemplo
Nombre de sesión		Terminal 1