Lista de comandos

**¡¡¡¡Nota para sensórica -> TODOS LAS FUNCIONES DE MOVIMIENTO O QUE ESPERAN UNA ENTRADA DEBEN TENER TIMEOUT!!!!**

**ENVIAR UN MENSAJE DE READY O DE FINALIZACIÓN POR SERIAL**

Mover el EVA (MOVE)

* M (# de compartimiento)
* Descripción:
  + Mueve el dispensador del EVA a la caja deseada.
* Notas:
  + El número de caja es un número de 2 dígitos. Rango [00,24].
* Ejemplos:
  + “M05“
  + “M24“

Abrir/cerrar cajas (BOX)

* B (# caja) (estado)
* Descripción:
  + Abre o cierra la puerta de la caja deseada.
* Notas:
  + El número de caja es un número de 1 dígito. Rango [1,4]
  + El estado es un dígito. Booleano. Rango [0,1]
* Ejemplos:
  + “B10“
  + “B11“
  + “B21“

Vibrar (SHAKE)

* S (tiempo en segundos)
* Descripción:
  + Agita las cajas del EVA por un tiempo determinado.
* Notas:
  + El tiempo es un número de 2 dígitos. Rango [00,99]
* Ejemplos:
  + “S05”
  + “S10”

Homear (HOME)

* H (sistema)
* Descripción:
  + Hace el home del sistema deseado (EVA o sistema de extracción)
* Notas:
  + El sistema es un carácter que indica el sistema. E para el EVA, X para el sistema de extracción. {“E”,”X”}
* Ejemplos:
  + “HE”
  + “HX”

Limpiar embudo (CLEAN)

* C (Velocidad)
* Descripción:
  + Determina la velocidad del motor de limpieza del embudo. En velocidad 0 se apaga.
* Notas:
  + La velocidad es un número de 1 carácter. Rango [0,5]
* Ejemplos:
  + “C0”
  + “C4”

Dispensar (DISPENSE)

* D (cantidad de muestra en gramos)
* Descripción:
  + Dispensa la cantidad de muestra deseada en gramos
* Notas:
  + La cantidad es un número de 2 dígitos. Rango [00,99]
* Ejemplos:
  + “D01”
  + “D05”

Encender/apagar sistemas (ENABLE)

* E (sistema) (estado)
* Descripción:
  + Habilita o deshabilita la potencia a los motores de paso del sistema deseado (EVA o sistema de extracción)
* Notas:
  + El sistema es un carácter que indica el sistema. E para el EVA, X para el sistema de extracción. {“E”,”X”}
  + El estado es un dígito. Booleano. Rango [0,1]
* Ejemplos:
  + “EE1”
  + “EX0”

Mover brazo (ARM)

* A (posición)
* Descripción:
  + Mueve el brazo a la posición superior o inferior
* Notas:
  + La posición es indicada por un carácter. U para la posición de arriba, D para la posición de extracción. {“U”,”D”}
* Ejemplos:
  + “AU“
  + “AD“

Extraer muestra (EXTRACT)

* X (velocidad) (tiempo)
* Descripción:
  + Gira la rueda de extracción a una velocidad determinada, por un tiempo determinado. El tamiz se prende mientras se extrae y se queda prendido un tiempo después para limpiarse.
* Notas:
  + La velocidad es un número de 1 carácter. Rango [0,5]
  + El tiempo es un número de 2 caracteres. Rango [00,99]
* Ejemplos:
  + “X105“
  + “X510“

Dejar muestra en el EVA (GATHER)

* G
* Descripción:
  + Dispensa la muestra recolectada por el sistema de extracción al EVA.
* Notas:
  + El sistema de extracción debe estar en la posición de arriba.
* Ejemplos:
  + “G“

COMANDOS DE CONTROL MANUAL:

Mover el EVA manualmente (MANUAL MOVE)

* -M (dirección) (distancia en mm)
* Descripción:
  + Mueve el dispensador del EVA manualmente.
* Notas:
  + La dirección es un dígito. Booleano. 0 indica mover en una dirección, 1 la otra dirección. Rango [0,1]
  + La distancia es un número de tres dígitos. Rango [000,999]
* Ejemplos:
  + “-M1100“
  + “-M0050“

Dispensar manualmente (MANUAL DISPENSE)

* -D (velocidad) (tiempo en segundos)
* Descripción:
  + Dispensa muestra manualmente
* Notas:
  + La velocidad es un número de 1 carácter. Rango [0,5]
  + El tiempo es un número de 1 carácter. Rango [0,9]
* Ejemplos:
  + “-D55”
  + “-D14”

Mover brazo manualmente (MANUAL ARM)

* -A (dirección) (distancia en grados)
* Descripción:
  + Mueve el brazo manualmente
* Notas:
  + La dirección es un dígito. Booleano. 0 indica mover en una dirección, 1 la otra dirección. Rango [0,1]
  + La distancia es un número de tres dígitos. Rango [000,999]
* Ejemplos:
  + “-A1100“
  + “-A0050“