Version	1
Fecha	4 Nov

	Comando	Descripción	Ejemplo	Devuelve inicialmente	Devuelve eventualmente
Movimiento	**home**	Mueve todos los joints lentamente hasta que activen los switches Apaga cada motor cuando activa su correspondiente switch Pone la posicion actual de cada motor como 0 al activar el switch	Home\r\n	ok\r\n	done\r\n
	A#	Mueve el motor A el # de pulsos de encoder	A320\r\n	ok\r\n	done\r\n
	B#	Mueve el motor B el # de pulsos de encoder	B43\r\n		
	C#	Mueve el motor C el # de pulsos de encoder	C2890\r\n		
	A# B# C#	Mueve los motores A, B, C (puede ser cualquier permutación) el # de pulsos correspondiente	A23 B231 C234\r\n A34 C21\r\n B89 A23\r\n	ok\r\n	done\r\n
	open	abre el gripper	open\r\n	ok\r\n	done\r\n
	close	cierra el gripper	close\r\n	ok\r\n	done\r\n
Troubleshooting	**actual**	devuelve la posicion actual de todos los motores	actual\r\n	#\r\n	n/a
	actual A	devuelve la posicion actual del motor A	actual A\r\n		
	actual B	devuelve la posicion actual del motor B	actual B\r\n		
	actual C	devuelve la posicion actual del motor C	actual C\r\n		
	actual D	devuelve el estado actual del **gripper**	actual D\r\n		
	desired	devuelve la posicion deseada de todos los motores	desired\r\n	\r\n	
	desired A	devuelve la posicion deseada del motor A	desired A\r\n		
	desired B	devuelve la posicion deseada del motor B	desired B\r\n		
	desired C	devuelve la posicion deseada del motor C	desired C\r\n		
	desired D	devuelve la posicion deseada del **gripper**	desired D\r\n		