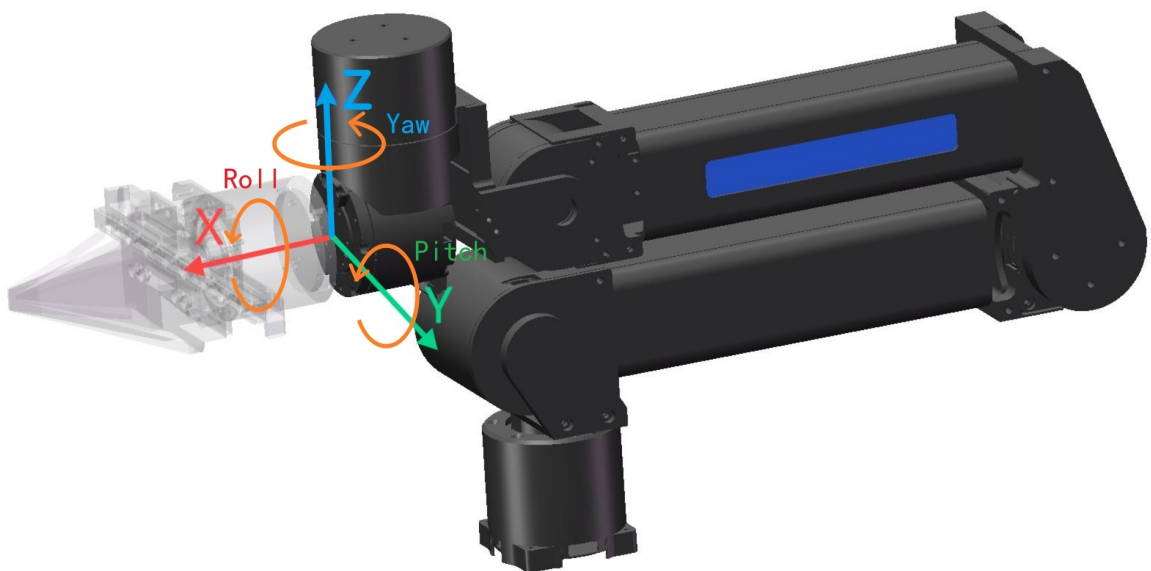


ARX-L5-Pro ROS topic



坐标系



L5 Pro 工作空间说明



package	说明		
follow1	关节控制	CAN1	左臂
follow2	关节控制	CAN3	右臂
pos_follow1	位姿控制	CAN1	左臂
pos_follow2	位姿控制	CAN3	右臂

follow pack

关节控制

Topic: jonit_control / jonit_control2

Msg:

```
1 float32[7] joint_pos    //位置  rad  注意夹爪0-5rad对应0-80mm
2 float32[7] joint_vel    //速度  rad/s
3 float32[7] joint_cur    //扭矩  n.m
4 int32 mode              //预留位
```

例程 针对follow1

在所在工作空间启动终端

```
1 source devel/setup.bash
2
3 rostopic pub /后 按TAB 自动补全即可 注意不要超过限位值
4
5 rostopic pub /joint_control arm_control/JointControl "joint_pos: [0.0, 0.0,
  0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
6 joint_vel: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
7 joint_cur: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
8 mode: 0"
```

关节反馈

Topic: joint_information

Msg:

```
1 float32[7] joint_pos      //位置   rad   注意夹爪0-5rad对应0-80mm
2 float32[7] joint_vel     //速度   rad/s
3 float32[7] joint_cur     //扭矩   n.m
4 int32 mode               //预留位
```

例程

在所在工作空间启动终端

```
1 source devel/setup.bash
2
3 rostopic echo /joint_information
```

```
arx3070t@arx4070t:~/桌面/SDK/CAN_VR_L5_Pro_SDK/follow1$ rostopic echo /joint_information
joint_pos: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
joint_vel: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
joint_cur: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
mode: 0
---
joint_pos: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
joint_vel: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
joint_cur: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
mode: 0
---
joint_pos: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
joint_vel: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
joint_cur: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
mode: 0
---
joint_pos: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
joint_vel: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
joint_cur: [0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0, 0.0]
mode: 0
```

pos_follow pack

位置控制

Topic: master1_pos_back / master2_pos_back

Msg:

```
1 float64 x                //单位 m
```

```

2 float64 y          //单位 m
3 float64 z          //单位 m
4 float64 roll       //单位 rad
5 float64 pitch      //单位 rad
6 float64 yaw        //单位 rad
7 float64 gripper    //夹爪开合 0-5 对应 0-80mm
8 int32 mode1        //预留位
9 int32 mode2        //预留位

```

例程：

在对应工作空间启动终端

```

1 source devel/setup.bash
2
3 rostopic pub /后 按TAB 自动补全即可 注意不要超过限位值
4
5 rostopic pub /master1_pos_back arm_control/PosCmd "{x: 0.0, y: 0.0, z: 0.0,
  roll: 0.0, pitch: 0.0, yaw: 0.0, gripper: 0.0, mode1: 0,
6   mode2: 0}"

```

```

arx3070t@arx4070t:~/桌面/SDK/ARX_L5_Pro_SDK/pos_follow1$ rostopic pub /master1_pos_back arm_control/PosCmd "{x: 0.0, y: 0.0, z: 0.0, roll: 0.0, pitch: 0.0, yaw: 0.0, gripper: 0.0, mode1: 0, mode2: 0}"
publishing and latching message. Press ctrl-C to terminate

```

位置反馈

Topic: follow1_pos_back / follow2_pos_back

Msg:

```

1 float64 x          //单位 m
2 float64 y          //单位 m
3 float64 z          //单位 m
4 float64 roll       //单位 rad
5 float64 pitch      //单位 rad
6 float64 yaw        //单位 rad
7 float64 gripper    //夹爪开合 0-5 对应 0-80mm
8 int32 mode1        //预留位
9 int32 mode2        //预留位

```

例程：

在对应工作空间启动终端

```
1 source devel/setup.bash
2
3 rostopic echo /follow1_pos_back
```

```
arx3070t@arx4070t:~/桌面/SDK/ARX_L5_Pro_SDK/pos_follow1$ rostopic echo /follow1_
pos_back
x: 0.0
y: 0.0
z: 0.0
roll: 1.4692820514028426e-05
pitch: -0.0
yaw: 0.0
gripper: 0.0
mode1: 0
mode2: 0
```