



睿尔曼机械臂接口函数说明（MATLAB） V1.8



睿尔曼智能科技（北京）有限公司



文件修订记录：

版本号	时间	备注
V1.0	2023-09-11	拟制
V1.1	2023-11-27	文档勘误 修复 MATLAB API 读线圈接口 coils_data 为输出参数 完善注释
V1.2	2023-12-27	新增电子围栏相关接口 增加 modbus-TCP 主站和 modbus-RTU 从站接口 新增查询示教参考坐标系接口 新增自碰撞安全检测相关接口 新增读取软件信息接口 新增关节驱动器转速、加速度以及最大最小限位设置查询接口 优化开始复合模式拖动示教、movej、movei、movec、movej_p、一键设置关节限位等接口 新增查询夹爪信息接口 新增设置、查询机械臂仿真/真实模式
V1.3	2024-3-30	适配 GEN72、ECO62 机械臂 运动接口优化，适配控制器 1.5.0 软件版本 修复灵巧手相关接口阻塞模式不生效问题 修复夹爪夹取松开速度低时执行成功返回 7 的问题，新增超时时间设置 修改 SensorType 枚举项名称 B、ZF、SF 为 _B、_ZF、_SF 优化电子围栏与虚拟墙数据管理接口 新增工作坐标系和工具坐标系的更新接口 新增工具坐标系包络参数相关接口 新增虚拟墙相关接口 新增在线编程文件信息修改接口



		新增 IO 控制默认运行在线编程文件接口 新增全局点位相关接口
V1.4	2024-5-30	新增样条曲线运动 Moves 新增读多个输入寄存器接口 Read_Multiple_Input_Registers 发送在线编程文件新增保存到控制器 id 参数
V1.5	2024-7-3	适配 GEN72 型号机械臂
V1.6	2024-8-5	修复使用控制器 1.6.0 时无法使用 UDP 的问题 修改运动接口交融半径
V1.7	2024-8-19	修复交融半径调用失败 新增计算平移、旋转运动位姿算法接口 添加交融半径使用注意事项 适配控制器 1.6.0 主动上报接口自定义项配置、获取及上报信息获取
V1.8	2024-9-11	适配 ECO63 机械臂 新增复合拖动示教接口新参数接口 新增电流环拖动示教灵敏度设置及获取 新增力位混合控制新参数接口 新增透传力位混合补偿新参数接口 更新设置数字 IO 模式接口说明 新增算法逆解求解模式设置 适配灵巧手状态主动上报设置 下发在线编程文件接口修改为可下发拖动示教的接口 优化夹爪相关接口, 使非阻塞模式可选择是否接收设置成功指令



目录

1. 简介	19
2. 功能介绍	19
3. 使用说明	20
4. 数据类型说明	23
4.1. 控制器错误类型	23
4.2. 关节错误类型	24
4.3. API 错误类型	25
4.4. 结构化数据类定义	26
4.4.1. 位姿结构体 Pose--clib.rm_service.Pose	26
4.4.2. 坐标系结构体 FRAME--clib.rm_service.FRAME	27
4.4.3. 关节状态结构体 JOINT_STATE--clib.rm_service.JOINT_STATE	28
4.4.4. 实时推送机械臂状态结构体 RobotStatus--clib.rm_service.RobotStatus..	29
5. 接口库函数说明	31
5.1. 连接相关函数	31
5.1.1. API 初始化 Service_RM_API_Init	31
5.1.2. API 反初始化 Service_RM_API_UnInit	31
5.1.3. 查询 API 版本信息 Service_API_Version	31
5.1.4. 连接机械臂 Service_Arm_Socket_Start	32
5.1.5. 查询连接状态 Service_Arm_Socket_State	32
5.1.6. 关闭连接 Service_Arm_Socket_Close	32



5.2. 关节配置函数	33
5.2.1. 设置关节最大速度 Service_Set_Joint_Speed	34
5.2.2. 设置关节最大加速度 Service_Set_Joint_Acc	34
5.2.3. 设置关节最小限位 Service_Set_Joint_Min_Pos	35
5.2.4. 设置关节最大限位 Service_Set_Joint_Max_Pos	36
5.2.5. 设置关节最大速度（驱动器） Service_Set_Joint_Drive_Speed	36
5.2.6. 设置关节最大加速度（驱动器） Service_Set_Joint_Drive_Acc	37
5.2.7. 设置关节最小限位（驱动器） Service_Set_Joint_Drive_Min_Pos	38
5.2.8. 设置关节最大限位（驱动器） Service_Set_Joint_Drive_Max_Pos	38
5.2.9. 设置关节使能 Service_Set_Joint_EN_State	39
5.2.10. 设置关节零位 Service_Set_Joint_Zero_Pos	39
5.2.11. 清除关节错误代码 Service_Set_Joint_Err_Clear	40
5.2.12. 自动设置限位 Service_Auto_Set_Joint_Limit	40
5.3. 关节参数查询函数	41
5.3.1. 查询关节最大速度 Service_Get_Joint_Speed	41
5.3.2. 查询关节最大加速度 Service_Get_Joint_Acc	41
5.3.3. 获取关节最小限位 Service_Get_Joint_Min_Pos	42
5.3.4. 获取关节最大限位 Service_Get_Joint_Max_Pos	42
5.3.5. 查询关节最大速度（驱动器） Service_Get_Joint_Drive_Speed	43
5.3.6. 查询关节最大加速度（驱动器） Service_Get_Joint_Acc	43
5.3.7. 获取关节最小限位（驱动器） Service_Get_Joint_Drive_Min_Pos	43
5.3.8. 获取关节最大限位（驱动器） Service_Get_Joint_Drive_Max_Pos	44



5.3.9. 获取关节使能状态 Service_Get_Joint_EN_State	44
5.3.10. 获取关节错误代码 Service_Get_Joint_Err_Flag	45
5.3.11. 查询关节软件版本号 Service_Get_Joint_Software_Version	45
5.4. 机械臂末端运动参数配置	47
5.4.1. 设置末端最大线速度 Service_Set_Arm_Line_Speed	47
5.4.2. 设置末端最大线加速度 Service_Set_Arm_Line_Acc	48
5.4.3. 设置末端最大角速度 Service_Set_Arm_Angular_Speed	48
5.4.4. 设置末端最大角加速度 Service_Set_Arm_Angular_Acc	49
5.4.5. 获取末端最大线速度 Service_Get_Arm_Line_Speed	50
5.4.6. 获取最大末端线加速度 Service_Get_Arm_Line_Acc	50
5.4.7. 获取末端最大角速度 Service_Get_Arm_Angular_Speed	50
5.4.8. 获取末端最大角加速度 Service_Get_Arm_Angular_Acc	51
5.4.9. 设置机械臂末端参数为初始值 Service_Set_Arm_Tip_Init	51
5.4.10. 设置碰撞等级 Service_Set_Collision_Stage	52
5.4.11. 查询碰撞等级 Service_Get_Collision_Stage	52
5.4.12. 设置关节零位补偿角度 Service_Set_Joint_Zero_Offset	53
5.5. 机械臂末端接口板	55
5.5.1. 查询末端接口板软件版本号 Service_Get_Tool_Software_Version	55
5.6. 工具坐标系设置	55
5.6.1. 标定点位 Service_Auto_Set_Tool_Frame	55
5.6.2. 生成工具坐标系 Service_Generate_Auto_Tool_Frame	56
5.6.3. 手动设置工具坐标系 Service_Manual_Set_Tool_Frame	57



5.6.4. 切换当前工具坐标系 Service_Change_Tool_Frame	58
5.6.5. 删除指定工具坐标系 Service_Delete_Tool_Frame	59
5.6.6. 修改指定工具坐标系 Service_Update_Tool_Frame	59
5.6.7. 设置工具坐标系的包络参数 Service_Set_Tool_Envelope	60
5.6.8. 获取工具坐标系的包络参数 Service_Get_Tool_Envelope	61
5.7. 工具坐标系查询	62
5.7.1. 获取当前工具坐标系 Service_Get_Current_Tool_Frame	62
5.7.2. 获取指定工具坐标系 Service_Get_Given_Tool_Frame	62
5.7.3. 获取所有工具坐标系名称 Service_Get_All_Tool_Frame	63
5.8. 工作坐标系设置	65
5.8.1. 自动设置工作坐标系 Service_Auto_Set_Work_Frame	65
5.8.2. 手动设置工作坐标系 Service_Manual_Set_Work_Frame	66
5.8.3. 切换当前工作坐标系 Service_Change_Work_Frame	67
5.8.4. 删除指定工作坐标系 Service_Delete_Work_Frame	67
5.8.5. 修改指定工作坐标系 Service_Update_Work_Frame	68
5.9. 工作坐标系查询	69
5.9.1. 获取当前工作坐标系 Service_Get_Current_Work_Frame	69
5.9.2. 获取指定工作坐标系 Service_Get_Given_Work_Frame	69
5.9.3. 获取所有工作坐标系名称 Service_Get_All_Work_Frame	70
5.10. 机械臂状态查询	70
5.10.1. 获取机械臂当前状态 Service_Get_Current_Arm_State	70
5.10.2. 获取关节温度 Service_Get_Joint_Temperature	71



5.10.3. 获取关节电流 Service_Get_Joint_Current	72
5.10.4. 获取关节电压 Service_Get_Joint_Voltage	72
5.10.5. 获取关节当前角度 Service_Get_Joint_Degree	73
5.10.6. 获取所有状态 Service_Get_Arm_All_State	73
5.10.7. 获取轨迹规划计数 Service_Get_Arm_Plan_Num	73
5.11. 机械臂初始位姿	75
5.11.1. 设置初始位姿角度 Service_Set_Arm_Init_Pose	75
5.11.2. 获取初始位姿角度 Service_Get_Arm_Init_Pose	76
5.11.3. 设置安装角度 Service_Set_Install_Pose	76
5.11.4. 查询安装角度 Service_Get_Install_Pose	77
5.12. 机械臂运动规划	78
5.12.1. 关节空间运动 Service_Movej_Cmd	79
5.12.2. 笛卡尔空间直线运动 Service_MoveL_Cmd	80
5.12.3. 笛卡尔空间圆弧运动 Service_Movec_Cmd	81
5.12.4. 关节角度 CANFD 透传 Service_Movej_CANFD	83
5.12.5. 位姿 CANFD 透传 Service_Movep_CANFD	85
5.12.6. 计算环绕运动位姿 Service_MoveRotate_Cmd	85
5.12.7. 沿工具端位姿移动 Service_MoveCartesianTool_Cmd	86
5.12.8. 快速急停 Service_Move_Stop_Cmd	88
5.12.9. 暂停当前规划 Service_Move_Pause_Cmd	88
5.12.10. 继续当前轨迹 Service_Move_Continue_Cmd	89
5.12.11. 清除当前轨迹 Service_Clear_Current_Trajectory	89



5.12.12. 清除所有轨迹 Service_Clear_All_Trajectory	90
5.12.13. 关节空间运动 Service_Movej_P_Cmd	90
5.12.14. 样条曲线运动 Service_Moves_Cmd	91
5.13. 机械臂示教	92
5.13.1. 关节示教 Service_Joint_Teach_Cmd	92
5.13.2. 位置示教 Service_Pos_Teach_Cmd	93
5.13.3. 姿态示教 Service_Ort_Teach_Cmd	94
5.13.4. 示教停止 Service_Teach_Stop_Cmd	95
5.13.5. 切换示教运动坐标系 Service_Set_Teach_Frame	95
5.13.6. 获取示教运动坐标系 Service_Get_Teach_Frame	96
5.14. 机械臂步进	96
5.14.1. 关节步进 Service_Joint_Step_Cmd	96
5.14.2. 位置步进 Service_Pos_Step_Cmd	97
5.14.3. 姿态步进 Service_Ort_Step_Cmd	98
5.15. 控制器配置	99
5.15.1. 获取控制器状态 Service_Get_Controller_State	99
5.15.2. 设置 WiFi AP 模式设置 Service_Set_WiFi_AP_Data	100
5.15.3. 设置 WiFi STA 模式设置 Service_Set_WiFi_STA_Data	100
5.15.4. 设置 UART_USB 接口波特率 Service_Set_USB_Data	101
5.15.5. 设置 RS485 配置 Service_Set_RS485	101
5.15.6. 设置机械臂电源 Service_Set_Arm_Power	102
5.15.7. 获取机械臂电源 Service_Get_Arm_Power_State	103



5.15.8. 读取机械臂软件版本 Service_Get_Arm_Software_Version	103
5.15.9. 获取控制器的累计运行时间 Service_Get_System_Runtime	104
5.15.10. 清空控制器累计运行时间 Service_Clear_System_Runtime	104
5.15.11. 获取关节累计转动角度 Service_Get_Joint_Odom	105
5.15.12. 清除关节累计转动角度 Service_Clear_Joint_Odom	105
5.15.13. 配置高速网口 Service_Set_High_Speed_Eth	106
5.15.14. 设置高速网口网络配置 Service_Set_High_Ethernet--基础系列	106
5.15.15. 获取高速网口网络配置 Service_Get_High_Ethernet--基础系列	107
5.15.16. 保存参数 Service_Save_Device_Info_All--基础系列	108
5.15.17. 配置有线网卡 IP 地址 Service_Set_NetIP--I 系列	108
5.15.18. 查询有线网卡网络信息 Service_Get_Wired_Net--I 系列	108
5.15.19. 查询无线网卡网络信息 Service_Get_Wifi_Net--I 系列	109
5.15.20. 恢复网络出厂设置 Service_Set_Net_Default--I 系列	110
5.15.21. 清除系统错误代码 Service_Clear_System_Err	111
5.15.22. 读取机械臂软件信息 Service_Get_Arm_Software_Info	111
5.15.23. 设置机械臂模式(仿真/真实)Service_Set_Arm_Run_Mode	112
5.15.24. 获取机械臂模式(仿真/真实)Service_Get_Arm_Run_Mode	112
5.16. IO 配置	112
5.16.1. 设置数字 IO 模式 Service_Set_IO_Mode--I 系列	113
5.16.2. 设置数字 IO 输出状态 Service_Set_DO_State	114
5.16.3. 查询指定 IO 状态 Service_Get_IO_State	114
5.16.4. 查询数字 IO 输出状态 Service_Get_DO_State--基础系列	115



5.16.5. 查询数字 IO 输入状态 Service_Get_DI_State--基础系列	116
5.16.6. 设置模拟 IO 输出状态 Service_Set_AO_State--基础系列	116
5.16.7. 查询模拟 IO 输出状态 Service_Get_AO_State--基础系列	117
5.16.8. 查询数字 IO 输入状态 Service_Get_AI_State--基础系列	117
5.16.9. 查询所有 IO 输入状态 Service_Get_IO_Input	118
5.16.10. 查询所有 IO 的输出状态 Service_Get_IO_Output	119
5.16.11. 设置电源输出 Service_Set_Voltage--I 系列	119
5.16.12. 获取电源输出 Service_Get_Voltage--I 系列	120
5.17. 末端工具 IO 配置	120
5.17.1. 设置工具端数字 IO 输出状态 Service_Set_Tool_DO_State	120
5.17.2. 设置工具端数字 IO 模式 Service_Set_Tool_IO_Mode	121
5.17.3. 查询工具端数字 IO 状态 Service_Get_Tool_IO_State	122
5.17.4. 设置工具端电源输出 Service_Set_Tool_Voltage	122
5.17.5. 获取工具端电源输出 Service_Get_Tool_Voltage	123
5.18. 末端手爪控制（选配）	123
5.18.1. 配置手爪的开口度 Service_Set_Gripper_Route	123
5.18.2. 设置夹爪松开到最大位置 Service_Set_Gripper_Release	124
5.18.3. 设置夹爪夹取 Service_Set_Gripper_Pick	125
5.18.4. 设置夹爪持续夹取 Service_Set_Gripper_Pick_On	126
5.18.5. 设置夹爪到指定开口位置 Service_Set_Gripper_Position	127
5.18.6. 获取夹爪状态 Service_Get_Gripper_State	127
5.19. 拖动示教及轨迹复现	128



5.19.1. 进入拖动示教模式 Service_Start_Drag_Teach	128
5.19.2. 退出拖动示教模式 Service_Stop_Drag_Teach	129
5.19.3. 拖动示教轨迹复现 Service_Run_Drag_Trajectory	129
5.19.4. 拖动示教轨迹复现暂停 Service_Pause_Drag_Trajectory	130
5.19.5. 拖动示教轨迹复现继续 Service_Continue_Drag_Trajectory	130
5.19.6. 拖动示教轨迹复现停止 Service_Stop_Drag_Trajectory	131
5.19.7. 运动到轨迹起点 Service_Drag_Trajectory-Origin	131
5.19.8. 复合模式拖动示教 Service_Start_Multi_Drag_Teach	132
5.19.9. 复合模式拖动示教 Service_Start_Multi_Drag_Teach	132
5.19.10. 设置电流环拖动示教灵敏度 Service_Set_Drag_Teach_Sensitivity	133
5.19.11. 获取电流环拖动示教灵敏度 Service_Get_Drag_Teach_Sensitivity	134
5.19.12. 保存拖动示教轨迹 Service_Save_Trajectory	134
5.19.13. 设置力位混合控制 Service_Set_Force_Postion	135
5.19.14. 设置力位混合控制-新参数 Service_Set_Force_Postion_New	136
5.19.15. 结束力位混合控制 Service_Service_Stop_Force_Postion	136
5.20. 末端六维力传感器的使用（选配）	138
5.20.1. 获取六维力数据 Service_Get_Force_Data	138
5.20.2. 清空六维力数据 Service_Clear_Force_Data	139
5.20.3. 设置六维力重心参数 Service_Set_Force_Sensor	140
5.20.4. 手动标定六维力数据 Service_Manual_Set_Force	140
5.20.5. 退出标定流程 Service_Stop_Set_Force_Sensor	141
5.21. 末端五指灵巧手控制（选配）	143



5.21.1. 设置灵巧手手势序号 Service_Set_Hand_Posture	143
5.21.2. 设置灵巧手动作序列序号 Service_Set_Hand_Seq	143
5.21.3. 设置灵巧手角度 Service_Set_Hand_Angle	144
5.21.4. 设置灵巧手各关节速度 Service_Set_Hand_Speed	145
5.21.5. 设置灵巧手各关节力阈值 Service_Set_Hand_Force	145
5.22. 末端传感器—维力（选配）	146
5.22.1. 查询一维力数据 Service_Get_Fz	146
5.22.2. 清空一维力数据 Service_Clear_Fz	147
5.22.3. 自动标定末端一维力数据 Service_Auto_Set_Fz	147
5.22.4. 手动标定末端一维力数据 Service_Manual_Set_Fz	148
5.23. Modbus 配置	148
5.23.1. 设置通讯端口 Modbus RTU 模式 Service_Set_Modbus_Mode	149
5.23.2. 关闭通讯端口 Modbus RTU 模式 Service_Close_Modbus_Mode	150
5.23.3. 配置连接 ModbusTCP 从站 Service_Set_Modbustcp_Mode--I 系列	150
5.23.4. 配置关闭 ModbusTCP 从站 Service_Close_Modbustcp_Mode--I 系列	151
5.23.5. 读线圈 Service_Get_Read_Coils	151
5.23.6. 读离散输入量 Service_Get_Read_Input_Status	152
5.23.7. 读保持寄存器 Service_Get_Read_Holding_Registers	153
5.23.8. 读输入寄存器 Service_Get_Read_Input_Registers	154
5.23.9. 写单圈数据 Service_Write_Single_Coil	155
5.23.10. 写单个寄存器 Service_Write_Single_Register	156
5.23.11. 写多个寄存器 Service_Write_Registers	157



5.23.12. 写多圈数据 Service_Write_Coils	158
5.23.13. 读多圈数据 Service_Get_Read_Multiple_Coils	159
5.23.14. 读多个保持寄存器 Service_Read_Multiple_Holding_Registers	160
5.23.15. 读多个输入寄存器 Service_Read_Multiple_Input_Registers	161
5.24. 升降机构	162
5.24.1. 升降机构速度开环控制 Service_Set_Lift_Speed	162
5.24.2. 设置升降机构高度 Service_Set_Lift_Height	162
5.24.3. 获取升降机构状态 Service_Get_Lift_State	163
5.25. 透传力位混合控制补偿	164
5.25.1. 开启透传力位混合控制补偿模式 Service_Start_Force_Position_Move	164
5.25.2. 力位混合控制补偿透传模式（关节角度） Service_Force_Position_Move_Joint	165
5.25.3. 力位混合控制补偿透传模式（位姿） Service_Force_Position_Move_Pose	166
5.25.4. 力位混合控制补偿透传模式（位姿） Service_Force_Position_Move_Pose	167
5.25.5. 关闭透传力位混合控制补偿模式 Service_Stop_Force_Position_Move	168
5.26. 算法工具接口	168
5.26.1. 初始化算法依赖数据 Service_Algo_Init_Sys_Data	169
5.26.2. 设置算法的安装角度 Service_Algo_Set_Angle	169
5.26.3. 获取算法的安装角度 Service_Algo_Get_Angle	170
5.26.4. 设置算法工作坐标系 Service_Algo_Set_WorkFrame	170
5.26.5. 获取当前工作坐标系 Service_Algo_Get_Curr_WorkFrame	170



5.26.6. 设置算法工具坐标系和负载 Service_Algo_Set_ToolFrame_Params	171
5.26.7. 获取算法当前工具坐标系 Service_Algo_Get_Curr_ToolFrame	171
5.26.8. 正解 Service_Algo_Forward_Kinematics	171
5.26.9. 设置逆解求解模式 Service_Algo_Set_Redundant_Parameter_Traversal_Mode	171
5.26.10. 逆解 Service_Algo_inverse_Kinematics	172
5.26.11. 计算平移、旋转运动位姿 Service_Algo_PoseMove	173
5.26.12. 计算环绕运动位姿 Service_Algo_RotateMove	173
5.26.13. 末端位姿转成工具位姿 Service_Algo_end2tool	174
5.26.14. 工具位姿转末端位姿 Service_Algo_tool2end	174
5.26.15. 四元数转欧拉角 Service_Algo_quaternion2euler	175
5.26.16. 欧拉角转四元数 Service_Algo_euler2quaternion	175
5.26.17. 欧拉角转旋转矩阵 Service_Algo_euler2matrix	175
5.26.18. 位姿转旋转矩阵 Service_Algo_pos2matrix	176
5.26.19. 旋转矩阵转位姿 Service_Algo_matrix2pos	176
5.26.20. 基坐标系转工作坐标系 Service_Algo_Base2WorkFrame	177
5.26.21. 工作坐标系转基坐标系 Service_Algo_WorkFrame_To_Base	177
5.26.22. 计算沿工具坐标系运动位姿 Service_Algo_Cartesian_Tool	178
5.26.23. 设置算法关节最大限位 Service_Set_Algo_Joint_Max_Limit	178
5.26.24. 获取算法关节最大限位 Service_Algo_Get_Joint_Max_Limit	178
5.26.25. 设置算法关节最小限位 Service_Algo_Set_Joint_Min_Limit	179
5.26.26. 获取算法关节最小限位 Service_Algo_Get_Joint_Min_Limit	179



5.26.27. 设置算法关节最大速度 Service_Algo_Set_Joint_Max_Speed	179
5.26.28. 获取算法关节最大速度 Service_Algo_Get_Joint_Max_Speed	179
5.26.29. 设置算法关节最大加速度 Service_Algo_Set_Joint_Max_Acc	180
5.26.30. 获取算法关节最大加速度 Service_Algo_Get_Joint_Max_Acc	180
5.27. 在线编程	182
5.27.1. 文件下发 Service_Send_TrajectoryFile	182
5.27.2. 轨迹规划中改变速度比例系数 Service_Set_Plan_Speed	182
5.27.3. 文件树弹窗提醒 Service_Popup	183
5.28. 机械臂状态主动上报	184
5.28.1. 设置主动上报配置 Service_Set_Realtime_Push	185
5.28.2. 获取主动上报配置 Service_Get_Realtime_Push	185
5.28.3. 机械臂状态主动上报 Service_Realtime_Arm_Joint_State	186
5.29. 通用扩展关节	187
5.29.1. 关节速度环控制 Service_Expand_Set_Speed	187
5.29.2. 关节位置环控制 Service_Expand_Set_Pos	188
5.29.3. 扩展关节状态获取 Service_Expand_Get_State	189
5.30. 在线编程存储列表（I 系列）	190
5.30.1. 查询在线编程程序列表 Service_Get_Program_Trajectory_List	190
5.30.2. 查询当前在线编程文件的运行状态 Service_Get_Program_Run_State	191
5.30.3. 运行指定编号在线编程 Service_Set_Program_ID_Start	192
5.30.4. 删除指定 ID 的轨迹 Service_Delete_Program_Trajectory	193
5.30.5. 修改指定编号轨迹的信息 Service_Update_Program_Trajectory	193



5.30.6. 设置 IO 默认运行的在线编程文件编号	
Service_Set_Default_Run_Program	194
5.30.7. 获取 IO 默认运行的在线编程文件编号	
Service_Get_Default_Run_Program	194
5.31. 全局路点 (I 系列)	196
5.31.1. 新增全局路点 Service_Add_Global_Waypoint	196
5.31.2. 更新全局路点 Service_Update_Global_Waypoint	198
5.31.3. 删除全局路点 Service_Delete_Global_Waypoint	199
5.31.4. 查询多个全局路点 Service_Get_Global_Point_List	199
5.31.5. 查询指定全局路点 Service_Given_Global_Waypoint	200
5.32. 电子围栏和虚拟墙 (I 系列)	201
5.32.1. 新增几何模型参数 Service_Add_Electronic_Fence_Config	202
5.32.2. 更新几何模型参数 Service_Update_Electronic_Fence_Config	202
5.32.3. 删除几何模型参数 Service_Delete_Electronic_Fence_Config	202
5.32.4. 查询所有几何模型名称 Service_Get_Electronic_Fence_List_Names ..	203
5.32.5. 查询指定几何模型参数 Service_Given_Electronic_Fence_Config	203
5.32.6. 查询所有几何模型信息 Service_Get_Electronic_Fence_List_Info	204
5.32.7. 设置电子围栏使能状态 Service_Set_Electronic_Fence_Enable	205
5.32.8. 获取电子围栏使能状态 Service_Get_Electronic_Fence_Enable	205
5.32.9. 设置当前电子围栏参数 Service_Set_Electronic_Fence_Config	206
5.32.10. 获取当前电子围栏参数 Service_Get_Electronic_Fence_Config	206
5.32.11. 设置虚拟墙使能状态 Service_Set_Virtual_Wall_Enable	207



5.32.12. 获取虚拟墙使能状态 Service_Get_Virtual_Wall_Enable	208
5.32.13. 设置当前虚拟墙参数 Service_Set_Virtual_Wall_Config	208
5.32.14. 获取当前虚拟墙参数 Service_Get_Virtual_Wall_Config	209
5.33. 自碰撞安全检测（I 系列）	209
5.33.1. 设置自碰撞安全检测使能状态 Service_Set_Self_Collision_Enable	209
5.33.2. 获取自碰撞安全检测使能状态 Service_Get_Self_Collision_Enable	210



1.简介

本文档为 MATLAB 版本二次开发接口文档。

支持平台：Windows 64 位

Matlab 版本说明：此 Matlab 接口库使用 Matlab R2023a 生成，本文档中的示例皆在 Matlab R2023a 中测试运行。

2.功能介绍

MATLAB API 通过调用 C++ 版本的睿尔曼机械臂接口函数库实现，支持在 Windows 平台使用。

接口函数将用户指令封装成标准的 JSON 格式下发给机械臂，并解析机械臂回传的数据提供给用户。

接口函数基于 TCP/IP 协议编写，其中：



机械臂默认 IP 地址：192.168.1.18，端口号：8080

无论是 WIFI 模式还是以太网口模式，机械臂均以该 IP 和端口号对外进行 socket 通信，机械臂为 Server 模式，用户为 Client 模式。



3. 使用说明

- 接口函数包内包括以下文件：

 RM_Service.dll	2023/10/31 14:42	应用程序扩展	554 KB
 rm_serviceInterface.dll	2023/10/31 18:30	应用程序扩展	5,291 KB

rm_serviceInterface.dll：Matlab API 接口实现。

RM_Service.dll：Matlab API 库依赖的 C++库。

- 以下为 Matlab API 的使用步骤：

步骤一：将所依赖的 c++库 RM_Service.dll 与 rm_serviceInterface.dll 放在同一路径下，如下图。或者，将依赖库添加到系统路径。

名称	修改日期	类型	大小
 RM_Service.dll	2023/9/14 15:59	应用程序扩展	554 KB
 rm_serviceInterface.dll	2023/9/14 15:59	应用程序扩展	5,853 KB

步骤二：调用 addpath 包含接口文件的文件夹。

例如：接口文件位于“H:\Desktop\MATLAB API”，则调用以下命令包含接口文件。

```
addpath('H:\Desktop\MATLAB API')
```

步骤三：设置库的执行模式。

执行模式，指是在与 MATLAB 相同的进程中还是在外部进程中加载 C++ 接口，指定为 inprocess 或 outofprocess。

```
clibConfiguration('rm_service','ExecutionMode','outofprocess')
```

步骤四：使用 help 或者 doc 函数可获取库中函数的帮助提示。

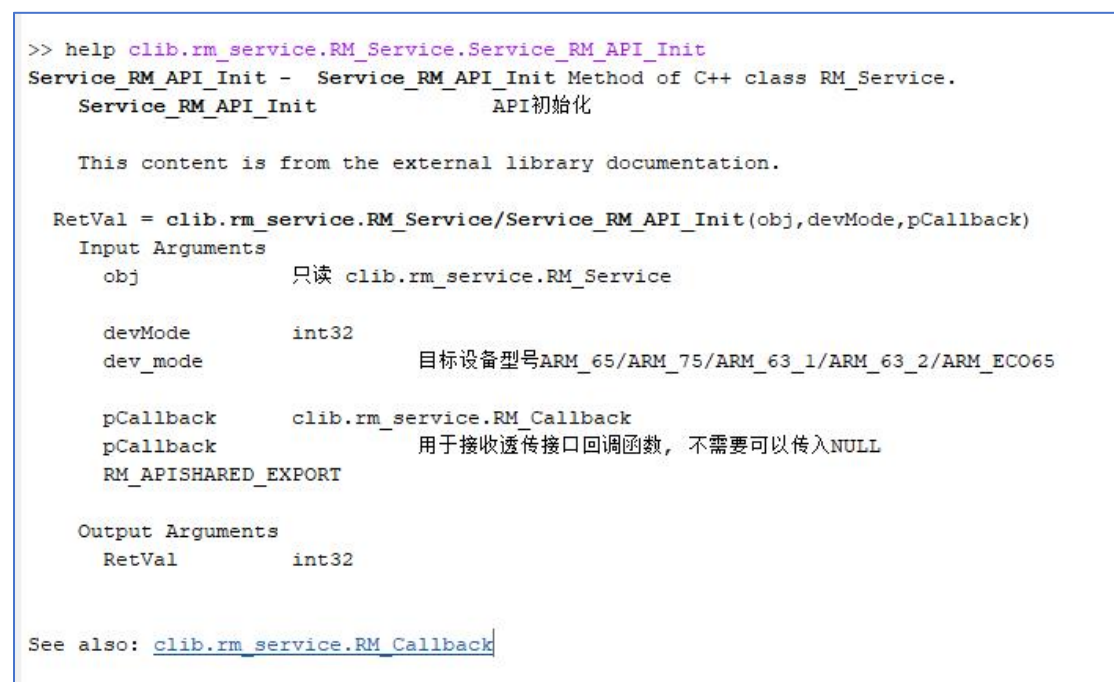
例如：运行以下命令查看 RM_Service 类中的方法。

```
doc clib.rm_service.RM_Service
```



运行以下命令查看 Service_RM_API_Init 的帮助。

```
help clib.rm_service.RM_Service.Service_RM_API_Init
```



步骤五：使用 MATLAB clib 包加载库，并创建“RM_Service”类的实例，控制机械臂。

例如创建一个名为“robot”的对象，该对象属于 RM_Service 类

```
robot = clib.rm_service.RM_Service()
```

步骤六：连接机械臂，用户根据需要调用接口函数。

```
% API 初始化
```



```
RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);  
% 连接机械臂  
IP = '192.168.1.18'  
revtime = 200  
handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);  
  
% API 版本  
ver = robot.Service_API_Version()  
  
% 关节运动  
fjoint = [0,0,0,0,90,0,0]  
robot.Service_Movej_Cmd(handle, fjoint, 50, 0, true)
```

步骤七：API 反初始化，并断开与机械臂的连接。

```
% API 反初始化  
RetVal = robot.Service_RM_API_UnInit()  
% 断开连接  
robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

步骤八：卸载库。

```
% 卸载库  
unload(clibConfiguration('rm_service'));
```



4. 数据类型说明

4.1. 控制器错误类型

序号	错误代码（16 进制）	错误内容
1	0x0000	系统正常
2	0x1001	关节通信异常
3	0x1002	目标角度超过限位
4	0x1003	该处不可达，为奇异点
5	0x1004	实时内核通信错误
6	0x1005	关节通信总线错误
7	0x1006	规划层内核错误
8	0x1007	关节超速
9	0x1008	末端接口板无法连接
10	0x1009	超速度限制
11	0x100A	超加速度限制
12	0x100B	关节抱闸未打开
13	0x100C	拖动示教时超速
14	0x100D	机械臂发生碰撞
15	0x100E	无该工作坐标系
16	0x100F	无该工具坐标系
17	0x1010	关节发生掉使能错误
18	0x5001	预留



19	0x5002	预留
20	0x5003	控制器过温
21	0x5004	预留
22	0x5005	控制器过流
23	0x5006	控制器欠流
24	0x5007	控制器过压
25	0x5008	控制器欠压
26	0x5009	实时内核通讯错误

4.2. 关节错误类型

序号	错误代码（16 进制）	错误内容
1	0x0000	关节正常
2	0x0001	FOC 错误
3	0x0002	过压
4	0x0004	欠压
5	0x0008	过温
6	0x0010	启动失败
7	0x0020	编码器错误
8	0x0040	过流
9	0x0080	软件错误
10	0x0100	温度传感器错误
11	0x0200	位置超限错误



12	0x0400	关节 ID 非法
13	0x0800	位置跟踪错误
14	0x1000	电流检测错误
15	0x2000	抱闸打开失败
16	0x4000	位置指令阶跃警告
17	0x8000	多圈关节丢圈数
18	0xF000	通信丢帧

4.3. API 错误类型

Set 类的接口返回错误码 Retval, 返回 0 为成功, 其他值可查询下表。Get 类的接口的返回值形式为[RetVal, data], RetVal 为错误码, 返回 0 成功, 返回其他值可查询下表; data 为获取到的数据。

序号	错误代码 (16 进制)	错误内容
1	0x0000	系统运行正常
2	0x0001	消息请求返回 FALSE
3	0x0002	机械臂未初始化或输入型号非法
4	0x0003	非法超时时间
5	0x0004	Socket 初始化失败
6	0x0005	Socket 连接失败
7	0x0006	Socket 发送失败
8	0x0007	Socket 通讯超时
9	0x0008	未知错误



10	0x0009	数据不完整
11	0x000A	数组长度错误
12	0x000B	数据类型错误
13	0x000C	型号错误
14	0x000D	缺少回调函数
15	0x000E	机械臂异常停止
16	0x000F	轨迹文件名称过长
17	0x0010	轨迹文件校验失败
18	0x0011	轨迹文件读取失败
19	0x0012	控制器忙，请稍后再试
20	0x0013	非法输入
21	0x0014	数据队列已满
22	0x0015	计算失败
23	0x0016	文件打开失败
24	0x0017	力控标定手动停止
25	0x0018	没有可保存轨迹
26	0x0019	UDP 监听接口运行报错

4.4. 结构化数据类定义

结构化数据的类定义列举了一些常用结构体，其他结构体和数据类型可查看

rm_define.h 和 robot_define.h，或者通过 doc 命令查看文档帮助。

4.4.1. 位姿结构体 Pose--clib.rm_service.Pose



Pose - 属性:

position: [1 × 1 clib.rm_service.Pos]

quaternion: [1 × 1 clib.rm_service.Quat]

euler: [1 × 1 clib.rm_service.Euler]

结构体成员

position

位置坐标，单位：m

quaternion

四元数

euler

姿态角，单位：rad

4.4.2. 坐标系结构体 FRAME--clib.rm_service.FRAME

FRAME - 属性:

frame_name: [1 × 1 clib.rm_service.FRAME_NAME]

pose: [1 × 1 clib.rm_service.Pose]

payload: 0

x: 0

y: 0

z: 0

结构体成员

frame_name

坐标系名称



Pose

坐标系位姿

payload

坐标系末端负载重量 单位 g

x,y,z

坐标系末端负载位置，单位：m

4.4.3. 关节状态结构体 JOINT_STATE--clib.rm_service.JOINT_STATE

JOINT_STATE - 属性:

temperature: [1 × 1 clib.array.rm_service.Float]

voltage: [1 × 1 clib.array.rm_service.Float]

current: [1 × 1 clib.array.rm_service.Float]

en_state: [1 × 1 clib.array.rm_service.UnsignedChar]

err_flag: [1 × 1 clib.array.rm_service.UnsignedShort]

sys_err: 0

结构体成员

joint

关节角度，每个关节角度，float 类型，单位：°

temperature

关节温度，float 类型，单位：摄氏度

voltage

关节电压，float 类型，单位：V

current



关节电流，float 类型，单位：mA

en_state

使能状态

err_flag

关节错误代码，unsigned int 类型

sys_err

机械臂系统错误代码，unsigned int 类型

4.4.4. 实时推送机械臂状态结构体 RobotStatus--clib.rm_service.RobotStatus

RobotStatus - 属性:

errCode: 0

arm_ip: [0×0 string]

arm_err: 0

joint_status: [1×1 clib.rm_service.JointStatus]

force_sensor: [1×1 clib.rm_service.ForceData]

sys_err: 0

waypoint: [1×1 clib.rm_service.Pose]

结构体成员

errCode

API 解析错误码

arm_ip

推送消息的机械臂 IP

arm_err



机械臂错误码

joint_status

当前关节状态

force_sensor

力数据

sys_err

机械臂系统错误代码

waypoint

路点信息



5. 接口库函数说明

5.1. 连接相关函数

该部分函数用来控制 socket 连接的打开与关闭。

5.1.1. API 初始化 Service_RM_API_Init

Service_RM_API_Init(devMode,pCallback)	
描述	该函数用于初始化 API。
输入	<p>(1) devMode int32</p> <p>目标设备型号 RM65、RML63 、ECO65、RM75、GEN72、ECO63 分别对应整数 65、632、651、75、72、634。若传入型号非法，则默认机械臂为六轴。</p> <p>(2) pCallback clib.rm_service.RM_Callback</p> <p>用于基础系列机械臂接收透传接口回调函数，I 系列或者不需要则传入 clib.type.nullptr</p>

5.1.2. API 反初始化 Service_RM_API_UnInit

Service_RM_API_UnInit()	
描述	该函数用于 API 反初始化。

5.1.3. 查询 API 版本信息 Service_API_Version

RetVal = Service_API_Version(obj)	
描述	该函数用于查询 API 当前版本。
返回值	<p>(1) RetVal string</p> <p>API 版本号</p>



5.1.4. 连接机械臂 Service_Arm_Socket_Start

```
ArmSocket = Service_Arm_Socket_Start(arm_ip, arm_port, recv_timeout)
```

描述	该函数用于连接机械臂。
参数	<p>(1) arm_ip string</p> <p>用于传入要连接机械臂的 IP 地址，机械臂 IP 地址默认为 192.168.1.18。</p> <p>(2) arm_port int32</p> <p>用于传入要连接机械臂的端口，机械臂端口默认为 8080。</p> <p>(3) recv_timeout int32</p> <p>Socket 连接超时时间，单位：ms</p>
返回值	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>成功返回：Socket 句柄；失败返回：API 错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.1.5. 查询连接状态 Service_Arm_Socket_State

```
Arm_Socket_State(ArmSocket)
```

描述	用于查询连接状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.1.6. 关闭连接 Service_Arm_Socket_Close

```
Service_Arm_Socket_Close(ArmSocket)
```




描述	该函数用于关闭与机械臂的 socket 连接。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄。

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 断开连接

robot.Service_RM_API_Uninit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.2. 关节配置函数

睿尔曼机械臂在出厂前所有参数都已经配置到最佳状态，一般不建议用户修改关节的底层参数。若用户确需修改，首先应使机械臂处于非使能状态，然后再



发送修改参数指令，参数设置成功后，发送关节恢复使能指令。需要注意的是，关节恢复使能时，用户需要保证关节处于静止状态，以免上使能过程中关节发生报错。关节正常上使能后，用户方可控制关节运动。

5.2.1. 设置关节最大速度 Service_Set_Joint_Speed

RetVal = Service_Set_Joint_Speed(ArmSocket, joint_num, speed, block)	
描述	该函数用于设置关节最大速度，单位： $^{\circ}/s$ 。建议使用默认最大速度，如需更改，设置的关节最大加速度与最大速度的比值需要 ≥ 1.5 ，否则可能出现运动异常。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄。</div> <div>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</div> <div>(3) speed single 关节转速，单位：$^{\circ}/s$</div> <div>(4) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</div>

5.2.2. 设置关节最大加速度 Service_Set_Joint_Acc

RetVal = Service_Set_Joint_Acc(ArmSocket, joint_num, acc, block)	
描述	该函数用于设置关节最大加速度，单位： $^{\circ}/s^2$ 。建议使用默认关节最



	大加速度，如需更改，设置的关节最大加速度与最大速度的比值需要 ≥ 1.5 ，否则可能出现运动异常。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄。</p> <p>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</p> <p>(3) acc single 关节转速，单位：$^{\circ}/s^2$</p> <p>(4) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.2.3. 设置关节最小限位 Service_Set_Joint_Min_Pos

RetVal = Service_Set_Joint_Min_Pos(ArmSocket, joint_num, joint, block)

描述	该函数用于设置关节所能到达的最小限位，单位： $^{\circ}$ 。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</p> <p>(3) joint single 关节最小位置，单位：$^{\circ}$</p>



	<p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回；true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>0-成功，失败返回:错误码,查询 API 错误类型.</p>

5.2.4. 设置关节最大限位 Service_Set_Joint_Max_Pos

RetVal = Service_Set_Joint_Max_Pos(ArmSocket, joint_num, joint, block)	
描述	该函数用于设置关节所能达到的最大限位，单位：°
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>socket 句柄</p> <p>(2) joint_num uint8</p> <p>关节序号，1~7</p> <p>(3) joint single</p> <p>关节最大位置，单位：°</p> <p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回；true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.2.5. 设置关节最大速度（驱动器） Service_Set_Joint_Drive_Speed

RetVal = Service_Set_Joint_Drive_Speed(ArmSocket, joint_num, speed)	
描述	该函数用于设置关节（驱动器）最大速度，单位：°/s。建议使用默



	认最大速度，如需更改，设置的关节最大加速度与最大速度的比值需要 ≥ 1.5 ，否则可能出现运动异常。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄。</div> <div>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</div> <div>(3) speed single 关节转速，单位：$^\circ/\text{s}$</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</div>

5.2.6. 设置关节最大加速度（驱动器）Service_Set_Joint_Drive_Acc

RetVal = Service_Set_Joint_Drive_Acc(ArmSocket, joint_num, acc)	
描述	该函数用于设置关节（驱动器）最大加速度，单位： $^\circ/\text{s}^2$ 。建议使用默认关节最大加速度，如需更改，设置的关节最大加速度与最大速度的比值需要 ≥ 1.5 ，否则可能出现运动异常。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄。</div> <div>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</div> <div>(3) acc single 关节转速，单位：$^\circ/\text{s}^2$</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div>



成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.2.7. 设置关节最小限位（驱动器）Service_Set_Joint_Drive_Min_Pos

RetVal = Service_Set_Joint_Drive_Min_Pos(ArmSocket, joint_num, joint)

描述	该函数用于设置关节所能到达的最小限位，单位：°。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</p> <p>(3) joint single 关节最小位置，单位：°</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 0-成功，失败返回:错误码,查询 API 错误类型.</p>

5.2.8. 设置关节最大限位（驱动器）Service_Set_Joint_Drive_Max_Pos

RetVal = Service_Set_Joint_Drive_Max_Pos(ArmSocket, joint_num, joint)

描述	该函数用于设置关节（驱动器）所能达到的最大限位，单位：°。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</p> <p>(3) joint single 关节最大位置，单位：°</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p>



成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.2.9. 设置关节使能 Service_Set_Joint_EN_State

RetVal = Service_Set_Joint_EN_State(ArmSocket, joint_num, state, block)

描述	该函数用于设置关节（驱动器）使能状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</p> <p>(3) state logical true-上使能，false-掉使能</p> <p>(4) block logical false-非阻塞，发送后立即返回；true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.2.10. 设置关节零位 Service_Set_Joint_Zero_Pos

RetVal = Service_Set_Joint_Zero_Pos(ArmSocket, joint_num, block)

描述	该函数用于将当前位置设置为关节零位。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) joint_num uint8 关节序号，1~7</p>



	<p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回；true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.2.11. 清除关节错误代码 Service_Set_Joint_Err_Clear

RetVal = Service_Set_Joint_Err_Clear(ArmSocket, joint_num, block)	
描述	该函数用于清除关节错误代码。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>socket 句柄</p> <p>(2) joint_num uint8</p> <p>关节序号，1~7</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回；true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.2.12. 自动设置限位 Service_Auto_Set_Joint_Limit

RetVal = Service_Auto_Set_Joint_Limit(ArmSocket, joint_num, block)	
描述	该函数用于清除关节错误代码。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>socket 句柄</p>



	<p>(2) joint_num uint8</p> <p>关节序号, 1~7</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。</p>

5.3. 关节参数查询函数

5.3.1. 查询关节最大速度 Service_Get_Joint_Speed

[RetVal, speed] = Service_Get_Joint_Speed(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询关节最大速度。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型.</p> <p>(2) speed 7 element vector single</p> <p>speed 关节 1~7 转速数组, 单位: °/s</p>

5.3.2. 查询关节最大加速度 Service_Get_Joint_Acc

[RetVal,acc] = Service_Get_Joint_Acc(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询关节最大加速度。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p>



	Socket 句柄
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) acc 7 element vector single</p> <p>存放关节 1~7 加速度数组，单位：$^{\circ}/s^2$</p>

5.3.3. 获取关节最小限位 Service_Get_Joint_Min_Pos

[RetVal,min_joint] = Service_Get_Joint_Min_Pos(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取关节最小限位。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) min_joint 7 element vector single</p> <p>存放关节 1~7 最小限位数组，单位：$^{\circ}$</p>

5.3.4. 获取关节最大限位 Service_Get_Joint_Max_Pos

[RetVal,max_joint] = Service_Get_Joint_Max_Pos(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取关节最大限位。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) max_joint 7 element vector single</p>



存放关节 1~7 最大限位数组，单位：°

5.3.5. 查询关节最大速度（驱动器）Service_Get_Joint_Drive_Speed

[RetVal, speed] = Service_Get_Joint_Drive_Speed(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询关节（驱动器）最大速度。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功，失败返回:错误码,查询 API 错误类型. (2) speed 7 element vector single speed 关节 1~7 转速数组，单位：°/s

5.3.6. 查询关节最大加速度（驱动器）Service_Get_Joint_Acc

[RetVal,acc] = Service_Get_Joint_Drive_Acc(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询关节（驱动器）最大加速度。
参数	(2) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(3) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (4) acc 7 element vector single 存放关节 1~7 加速度数组，单位：°/s ²

5.3.7. 获取关节最小限位（驱动器）Service_Get_Joint_Drive_Min_Pos

[RetVal,min_joint] = Service_Get_Joint_Drive_Min_Pos(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取关节（驱动器）最小限位。



参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) min_joint 7 element vector single 存放关节 1~7 最小限位数组，单位：°

5.3.8. 获取关节最大限位（驱动器）Service_Get_Joint_Drive_Max_Pos

[RetVal,max_joint] = Service_Get_Joint_Drive_Max_Pos(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取关节（驱动器）最大限位。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) max_joint 7 element vector single 存放关节 1~7 最大限位数组，单位：°

5.3.9. 获取关节使能状态 Service_Get_Joint_EN_State

[RetVal,state] = Service_Get_Joint_EN_State(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取关节使能状态。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。



	(2) state 7 element vector uint8 关节 1~7 使能状态数组, 1-使能状态, 0-掉使能状态
--	---

5.3.10. 获取关节错误代码 Service_Get_Joint_Err_Flag

[RetVal,state,bstate] = Service_Get_Joint_Err_Flag(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取关节错误代码。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型. (2) state 7 element vector uint16 存放关节错误码 (请参考 api 文档中的关节错误码) (3) bstate 7 element vector uint16 关节抱闸状态(1 代表抱闸未打开, 0 代表抱闸已打开)

5.3.11. 查询关节软件版本号 Service_Get_Joint_Software_Version

[RetVal,version] = Service_Get_Joint_Software_Version(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询关节软件版本号。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型. (2) version 7 element vector single 获取到的关节软件版本号



代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 设置 1 关节速度为 180 ° /s

RetVal = robot.Service_Set_Joint_Speed(handle,1,180,true);

% 设置 1 关节上使能

[~] = robot.Service_Set_Joint_EN_State(handle, 1, true, true);

pause(1)

% 获取关节速度

[~, speed] = robot.Service_Get_Joint_Speed(handle)

% 获取关节错误代码

[~, sta, bsta] = robot.Service_Get_Joint_Err_Flag(handle)

% 获取关节软件版本
```



```
[~, jver] = robot.Service_Get_Joint_Software_Version(handle);  
  
dec2hex(jver)  
  
% 断开连接  
  
robot.Service_RM_API_UnInit()  
  
robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.4. 机械臂末端运动参数配置

5.4.1. 设置末端最大线速度 Service_Set_Arm_Line_Speed

RetVal = Service_Set_Arm_Line_Speed(ArmSocket,speed,block)	
描述	该函数用于设置机械臂末端最大线速度。建议使用默认最大线速度，如需更改,设置的机械臂末端最大线加速度与最大线速度的比值需要 ≥ 3 ，否则可能出现运动异常。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</div> <div>(2) speed single 末端最大线速度，单位 m/s</div> <div>(3) block logical false-非阻塞，发送后立即返回；true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32 0-成功，失败返回:错误码,查询 API 错误类型.</div>



5.4.2. 设置末端最大线加速度 Service_Set_Arm_Line_Acc

RetVal = Service_Set_Arm_Line_Acc(ArmSocket,acc,block)	
描述	该函数用于设置机械臂末端最大线加速度。建议使用默认最大线加速度，如需更改，设置的机械臂末端最大线加速度与最大线速度的比值需要 ≥ 3 ，否则可能出现运动异常。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) acc single 末端最大线加速度，单位 m/s^2</p> <p>(3) block logical false-非阻塞，发送后立即返回；true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 0-成功，失败返回:错误码,查询 API 错误类型.</p>

5.4.3. 设置末端最大角速度 Service_Set_Arm_Angular_Speed

RetVal = Service_Set_Arm_Angular_Speed(ArmSocket,speed,block)	
描述	该函数用于设置机械臂末端最大角速度。建议使用默认最大角速度，如需更改，设置的机械臂末端最大角加速度与最大角速度的比值需要 ≥ 3 ，否则可能出现运动异常。



参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>socket 句柄</p> <p>(2) speed single</p> <p>末端最大角速度, 单位 m/s^2</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型.</p>

5.4.4. 设置末端最大角加速度 Service_Set_Arm_Angular_Acc

RetVal = Service_Set_Arm_Angular_Acc(ArmSocket,acc,block)

描述	该函数用于设置机械臂末端最大角加速度。建议使用默认最大角加速度, 如需更改, 设置的机械臂末端最大角加速度与最大角速度的比值需要 ≥ 3 , 否则可能出现运动异常。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>socket 句柄</p> <p>(2) acc single</p> <p>末端最大角加速度, 单位 m/s^2</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p>



0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型.

5.4.5. 获取末端最大线速度 Service_Get_Arm_Line_Speed

[RetVal,speed] = Service_Get_Arm_Line_Speed(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取机械臂末端最大线速度。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型. (2) speed single speed 末端最大线速度, 单位 m/s

5.4.6. 获取最大末端线加速度 Service_Get_Arm_Line_Acc

[RetVal,acc] = Service_Get_Arm_Line_Acc(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取机械臂末端最大线加速度。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型. (2) acc single acc 末端最大线加速度, 单位 m/s^2

5.4.7. 获取末端最大角速度 Service_Get_Arm_Angular_Speed

[RetVal,speed] = Service_Get_Arm_Angular_Speed(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取机械臂末端最大角速度。



参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型. (2) speed single 末端最大角加速度, 单位 rad/s

5.4.8. 获取末端最大角加速度 Service_Get_Arm_Angular_Acc

[RetVal, acc] = Service_Get_Arm_Angular_Acc(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取机械臂末端最大角加速度。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型. (2) acc single acc 末端最大角加速度, 单位 rad/s^2

5.4.9. 设置机械臂末端参数为初始值 Service_Set_Arm_Tip_Init

RetVal = Service_Set_Arm_Tip_Init(ArmSocket,block)	
描述	该函数用于设置机械臂末端参数为初始值。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄 (2) block logical false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返



	回设置成功指令
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回:错误码,查询 API 错误类型.

5.4.10. 设置碰撞等级 Service_Set_Collision_Stage

RetVal = Service_Set_Collision_Stage(ArmSocket,stage,block)	
描述	该函数用于设置机械臂动力学碰撞等级, 等级 0~8, 等级越高, 碰撞检测越灵敏, 同时也更容易发生误碰撞检测。机械臂上电后默认碰撞等级为 0, 即不检测碰撞。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄 (2) stage int32 等级: 0~8, 0-无碰撞, 8-碰撞最灵敏 (3) block logical false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令
返回值	(1) RetVal int32 成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。

5.4.11. 查询碰撞等级 Service_Get_Collision_Stage

[RetVal,stage] = Service_Get_Collision_Stage(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询机械臂动力学碰撞等级, 等级 0~8, 数值越高, 碰撞检测越灵敏, 同时也更易发生误碰撞检测。机械臂上电后默认碰撞等级为 0, 即不检测碰撞。



参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) stage int32 碰撞等级，等级：0~8

5.4.12. 设置关节零位补偿角度 Service_Set_Joint_Zero_Offset

RetVal = Service_Set_Joint_Zero_Offset(ArmSocket,offset,block)

描述	该函数用于设置机械臂各关节零位补偿角度，一般在对机械臂零位进行标定后调用该函数。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) offset 7 element vector single 关节 1~7 零位补偿角度数组，角度单位：度 (3) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
备注	该指令用户不可自行使用，必须配合测量设备进行绝对精度补偿时方可使用，否则会导致机械臂参数错误！

代码示例：



```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 设置 1 关节速度为 180 ° /s

RetVal = robot.Service_Set_Joint_Speed(handle,1,180,true);

% 设置 1 关节上使能

[~] = robot.Service_Set_Joint_EN_State(handle, 1, true, true);

pause(1)

% 获取关节速度

[~, speed] = robot.Service_Get_Joint_Speed(handle)

% 获取关节错误代码

[~, sta, bsta] = robot.Service_Get_Joint_Err_Flag(handle)

% 获取关节软件版本

[~, jver] = robot.Service_Get_Joint_Software_Version(handle);
```



```
dec2hex(jver)

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.5. 机械臂末端接口板

5.5.1. 查询末端接口板软件版本号 Service_Get_Tool_Software_Version

[RetVal, version] = Service_Get_Tool_Software_Version(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询末端接口板软件版本号
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) version int32 末端接口板软件版本号

5.6. 工具坐标系设置

5.6.1. 标定点位 Service_Auto_Set_Tool_Frame

RetVal = Service_Auto_Set_Tool_Frame(ArmSocket, point_num, block)	
描述	该函数用于六点法自动设置工具坐标系（标记点位），机械臂控制器最多只能存储 10 个工具坐标系信息，在建立新的工具坐标系之前，请确认工具坐标系数量没有超过限制，否则建立新工具坐标



	系无法成功。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) point_num uint8</p> <p>1~6 代表 6 个标定点。</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
备注	机械臂控制器最多只能存储 10 个工具信息，在建立新的工具之前，请确认工具数量没有超过限制，否则建立新工具无法成功。

5.6.2. 生成工具坐标系 Service_Generate_Auto_Tool_Frame

RetVal = Service_Generate_Auto_Tool_Frame(ArmSocket, name, payload, x, y, z, block)	
描述	该函数用于六点法自动设置工具坐标系(生成坐标系)，机械臂控制器最多只能存储 10 个工具坐标系信息，在建立新的工具坐标系之前，请确认工具坐标系数量没有超过限制，否则建立新工具坐标系无法成功。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p>



	<p>工具坐标系名称，不能超过十个字节。</p> <p>(3) payload single</p> <p>新工具坐标系执行末端负载重量 单位 kg</p> <p>(4) x,y,z single</p> <p>新工具坐标系执行末端负载位置 位置 x, y, z 单位 mm</p> <p>(5) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
备注	控制器只能存储十个工具坐标系，超过十个控制器不予响应，请在标定前查询已有工具坐标系。

5.6.3. 手动设置工具坐标系 Service_Manual_Set_Tool_Frame

RetVal = Service_Manual_Set_Tool_Frame(ArmSocket, name, pose, payload, x, y, z, block)	
描述	该函数用于手动设置工具坐标系。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p> <p>工具坐标系名称，不能超过十个字节。</p> <p>(3) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>新工具坐标系执行末端相对于机械臂法兰中心的位姿</p>



	<p>(4) payload single</p> <p>新工具坐标系执行末端负载重量 单位 kg</p> <p>(5) x,y,z single</p> <p>新工具坐标系执行末端负载位置 位置 x, y, z 单位 mm</p> <p>(6) block logical</p> <p>false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。</p>
备注	控制器只能存储十个工具坐标系, 超过十个控制器不予响应, 请在标定前查询已有工具。

5.6.4. 切换当前工具坐标系 Service_Change_Tool_Frame

RetVal = Service_Change_Tool_Frame(ArmSocket, name, block)

描述	该函数用于切换当前工具坐标系
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p> <p>目标工具坐标系名称</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p>



成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.6.5. 删除指定工具坐标系 Service_Delete_Tool_Frame

```
RetVal = Service_Delete_Tool_Frame(ArmSocket, name, block)
```

描述	该函数用于删除指定工具坐标系
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p> <p>要删除的工具坐标系名称</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
备注	删除坐标系后，机械臂将切换到机械臂法兰末端工具坐标系。

5.6.6. 修改指定工具坐标系 Service_Update_Tool_Frame

```
RetVal = Service_Update_Tool_Frame(ArmSocket, name, pose, payload, x, y, z)
```

描述	该函数用于修改指定工具坐标系。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p> <p>要修改的工具坐标系名称，不能超过十个字节。</p>



	<p>(3) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>更新执行末端相对于机械臂法兰中心的位姿</p> <p>(4) payload single</p> <p>更新工具坐标系执行末端负载重量 单位 kg</p> <p>(5) x,y,z single</p> <p>更新工具坐标系执行末端负载位置 位置 x, y, z 单位 mm</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.6.7. 设置工具坐标系的包络参数 Service_Set_Tool_Envelope

```
RetVal = Service_Set_Tool_Envelope( ArmSocket, toolName, count, envelopeNames, envelope)
```

描述	该函数用于设置工具坐标系的包络参数
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) toolName 只读 string</p> <p>指定工具坐标系名称</p> <p>(3) count int32</p> <p>设置第几个包络球，count<=当前存在的包络参数数量+1，即可修改当前存在的包络参数，或者新增一个包络参数，每个工具最多支持 5 个包络球，该参数设置 0 即清空所有包络</p> <p>(4) envelopeNames 只读 string</p> <p>包络球名称</p>



	<p>(5) envelope clib.rm_service.ToolEnvelope</p> <p>包络参数</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
示例	<pre>% 设置 “test_1” 工具坐标系第一个包络参数为 “envelope1” envelope1 = clib.rm_service.ToolEnvelope envelope1.radius=0.1; envelope1.x=0.1; envelope1.y=0.1; envelope1.z=0.1; robot.Service_Set_Tool_Envelope(handle, "test_1", 1,"envelope1", envelope1)</pre>

5.6.8. 获取工具坐标系的包络参数 Service_Get_Tool_Envelope

RetVal = Service_Get_Tool_Envelope(ArmSocket,name,list)	
描述	该函数用于获取工具坐标系的包络参数
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p> <p>控制器中已存在的工具坐标系名称</p> <p>(3) list clib.rm_service.ToolEnvelopeList</p> <p>包络参数列表，每个工具最多支持 5 个包络球，可以没有包络</p>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
	(2) list clib.rm_service.ToolEnvelopeList 包络参数列表，每个工具最多支持 5 个包络球，可以没有包络

5.7. 工具坐标系查询

5.7.1. 获取当前工具坐标系 Service_Get_Current_Tool_Frame

[RetVal, tool] = Service_Get_Current_Tool_Frame(ArmSocket,tool)	
描述	该函数用于获取当前工具坐标系
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
	(2) tool clib.rm_service.FRAME 返回的工具坐标系参数
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
	(2) tool clib.rm_service.FRAME 返回的工具坐标系参数

5.7.2. 获取指定工具坐标系 Service_Get_Given_Tool_Frame

[RetVal, tool] = Service_Get_Given_Tool_Frame(ArmSocket, name,tool)	
描述	该函数用于获取指定工具坐标系
参数	(1) ArmSocket uint64



	<p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p> <p>指定的工具坐标系名称</p> <p>(3) Tool clib.rm_service.FRAME</p> <p>返回的工具坐标系参数</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) Tool clib.rm_service.FRAME</p> <p>返回的工具坐标系参数</p>

5.7.3. 获取所有工具坐标系名称 Service_Get_All_Tool_Frame

[RetVal, names, len]= Service_Get_All_Tool_Frame(ArmSocket,names)	
描述	该函数用于获取所有工具坐标系名称
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) names clib.rm_service.FRAMENAME</p> <p>返回的工具坐标系名称数组</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) names clib.rm_service.FRAMENAME</p> <p>返回的工具坐标系名称数组</p> <p>(3) len int32</p> <p>返回工具坐标系数量。</p>



代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 手动设置工具坐标系

pose = clib.rm_service.Pose;

[~] = robot.Service_Manual_Set_Tool_Frame(handle, "mat", pose, 1, 2, 3, 4, true );

% 切换当前工具坐标系

[~] = robot.Service_Change_Tool_Frame(handle, "mat", true);

% 获取当前工具坐标系

tool = clib.rm_service.FRAME;

[~, frame1] = robot.Service_Get_Current_Tool_Frame(handle, tool);

char(frame1.frame_name.name.int32)

% 获取指定工具坐标系
```




```
tool = clib.rm_service.FRAME;

[~, mat] = robot.Service_Get_Given_Tool_Frame(handle, "mat", tool);

name=char(mat.frame_name.name.int32)

% 删除坐标系

[~] = robot.Service_Delete_Tool_Frame(handle, "mat", true);

% 获取全部工具坐标系

names = clib.rm_service.FRAMENAME();

[ret, names, len] = robot.Service_Get_All_Tool_Frame(handle, names);

for i = 1:len

char(names.name(i).name.int32)

end

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.8. 工作坐标系设置

5.8.1. 自动设置工作坐标系 Service_Auto_Set_Work_Frame

```
RetVal = Service_Auto_Set_Work_Frame(ArmSocket, name, point_num, block)
```

描述	该函数用于三点法自动设置工作坐标系。	
参数	(1) ArmSocket	uint64
	Socket 句柄	



	<p>(2) name string</p> <p>工作坐标系名称，不能超过十个字节。</p> <p>(3) point_num uint8</p> <p>1~3 代表 3 个标定点，依次为原点、X 轴上任意点、Y 轴上任意点，4 代表生成坐标系。</p> <p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
备注	机械臂控制器最多只能存储 10 个工作坐标系信息，在建立新的工作坐标系之前，请确认工作坐标系数量没有超过限制，否则建立新工作坐标系无法成功。

5.8.2. 手动设置工作坐标系 Service_Manual_Set_Work_Frame

RetVal = Service_Manual_Set_Work_Frame(ArmSocket, name, pose, block)

描述	该函数用于手动设置工作坐标系。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p> <p>工作坐标系名称，不能超过十个字节。</p> <p>(3) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>新工作坐标系相对于基坐标系的位姿。</p>



	<p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
备注	控制器只能存储十个工作坐标系，超过十个控制器不予响应，请在标定前查询已有工作坐标系。

5.8.3. 切换当前工作坐标系 Service_Change_Work_Frame

RetVal = Service_Change_Work_Frame(ArmSocket, name, block)

描述	该函数用于切换当前工作坐标系
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name single</p> <p>目标工作坐标系名称</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.8.4. 删除指定工作坐标系 Service_Delete_Work_Frame

RetVal = Service_Delete_Work_Frame(ArmSocket, name, block)

描述	该函数用于删除指定工作坐标系。
----	-----------------



参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) Name string</p> <p>要删除的工作坐标系名称</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
备注	删除坐标系后，机械臂将切换到机械臂基坐标系

5.8.5. 修改指定工作坐标系 Service_Update_Work_Frame

RetVal = Service_Update_Work_Frame(ArmSocket, name, pose)

描述	该函数用于修改指定工作坐标系。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name string</p> <p>工作坐标系名称，不能超过十个字节。</p> <p>(3) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>新工作坐标系相对于基坐标系的位姿。</p>
返回值	<p>(2) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



5.9. 工作坐标系查询

5.9.1. 获取当前工作坐标系 Service_Get_Current_Work_Frame

[RetVal, frame] = Service_Get_Current_Work_Frame(ArmSocket, frame)	
描述	该函数用于获取当前工作坐标系。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) frame clib.rm_service.FRAME 返回的工作坐标系位姿参数</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) frame clib.rm_service.FRAME 返回的工作坐标系位姿参数</p>

5.9.2. 获取指定工作坐标系 Service_Get_Given_Work_Frame

[RetVal, pose] = Service_Get_Given_Work_Frame(ArmSocket, name, pose)	
描述	该函数用于获取指定工作坐标系
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) name string 指定的工作坐标系名称</p> <p>(3) pose clib.rm_service.Pose 返回的工作坐标系位姿参数</p>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
	(2) pose clib.rm_service.Pose 返回的工作坐标系位姿参数

5.9.3. 获取所有工作坐标系名称 Service_Get_All_Work_Frame

```
[RetVal, names, len] = Service_Get_All_Work_Frame(ArmSocket,names)
```

描述	该函数用于获取所有工作坐标系名称。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
	(2) names clib.rm_service.FRAMENAME 返回的工作坐标系的名称数组
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
	(2) names clib.rm_service.FRAMENAME 返回的工作坐标系的名称数组
	(3) len int32 返回的工作坐标系的数量。

5.10. 机械臂状态查询

5.10.1. 获取机械臂当前状态 Service_Get_Current_Arm_State

```
[RetVal, joint, pose, Arm_Err, Sys_Err] =
```



Service_Get_Current_Arm_State(ArmSocket, pose)

描述	该函数用于获取机械臂当前状态
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) pose clib.rm_service.Pose 机械臂当前位姿</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回:错误码,查询 API 错误类型。</div> <div>(2) joint 7 element vector single 关节 1~7 角度数组</div> <div>(3) pose clib.rm_service.Pose 机械臂当前位姿</div> <div>(4) Arm_Err uint16 机械臂运行错误代码</div> <div>(5) Sys_Err uint16 控制器错误代码</div>

5.10.2. 获取关节温度 Service_Get_Joint_Temperature

[RetVal, temperature] = Service_Get_Joint_Temperature(ArmSocket)

描述	该函数用于获取关节当前温度。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div>



	成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) temperature 7 element vector single 关节 1~7 温度数组
--	---

5.10.3. 获取关节电流 Service_Get_Joint_Current

[RetVal, current] = Service_Get_Joint_Current(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取关节当前电流。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) current 7 element vector single 关节 1~7 电流数组

5.10.4. 获取关节电压 Service_Get_Joint_Voltage

[RetVal, voltage] = Service_Get_Joint_Voltage(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取关节当前电压。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) voltage 7 element vector single 关节 1~7 电压数组



5.10.5. 获取关节当前角度 Service_Get_Joint_Degree

[RetVal, joint] = Service_Get_Joint_Degree (ArmSocket)	
描述	该函数用于获取机械臂各关节的当前角度
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) Joint 7 element vector single 关节 1~7 当前角度数组；

5.10.6. 获取所有状态 Service_Get_Arm_All_State

[RetVal, joint_state] = Service_Get_Arm_All_State(ArmSocket, joint_state)	
描述	该函数用于获取机械臂所有状态
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) joint_state clib.rm_service.JOINT_STATE 机械臂所有状态；
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) joint_state clib.rm_service.JOINT_STATE 机械臂所有状态

5.10.7. 获取轨迹规划计数 Service_Get_Arm_Plan_Num

RetVal = Service_Get_Arm_Plan_Num(ArmSocket, plan)	
--	--



描述	该函数用于获取机械臂轨迹规划计数
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) plan int32 查询到的轨迹规划计数

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 获取机械臂状态

pose = clib.rm_service.Pose;

[ret, joint, pose, arm_err, sys_err] = robot.Service_Get_Current_Arm_State(handle,
```



```
pose)

% 获取所有状态

joint_state = clib.rm_service.JOINT_STATE;

[~, jointstate] = robot.Service_Get_Arm_All_State(handle, joint_state);

jointstate.temperature.int32    % 温度

jointstate.en_state.int32      % 使能状态

jointstate.err_flag.int32      % 关节错误代码

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.11. 机械臂初始位姿

5.11.1. 设置初始位姿角度 Service_Set_Arm_Init_Pose

RetVal = Service_Set_Arm_Init_Pose(ArmSocket, target, block)

描述	该函数用于设置机械臂的初始位姿角度。
参数	<div><div>(1) ArmSocket uint64</div><div>Socket 句柄</div><div>(2) Target 7 element vector single</div><div>机械臂初始位置关节角度数组</div><div>(3) block logical</div><div>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</div></div>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
-----	---

5.11.2. 获取初始位姿角度 Service_Get_Arm_Init_Pose

RetVal = Service_Get_Arm_Init_Pose(ArmSocket, joint)	
描述	该函数用于获取机械臂初始位姿角度。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) Joint 7 element vector single 机械臂初始位姿关节角度数组
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.11.3. 设置安装角度 Service_Set_Install_Pose

RetVal = Service_Set_Install_Pose(ArmSocket, x, y, z, block)	
描述	该函数用于设置机械臂安装方式。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) x single 旋转角，单位 ° (3) y single 俯仰角，单位 ° (4) z single 方位角，单位 °



	<p>(5) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.11.4. 查询安装角度 Service_Get_Install_Pose

RetVal = Service_Get_Install_Pose(ArmSocket, fx, fy, fz)	
描述	该函数用于查询机械臂安装角度。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) fx single</p> <p>旋转角，单位 °</p> <p>(3) fy single</p> <p>俯仰角，单位 °</p> <p>(4) fz single</p> <p>方位角，单位 °</p>

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本
```



```
ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 设置初始位姿

initpose = [0,0,0,90,0,0]

[~] = robot.Service_Set_Arm_Init_Pose(handle, initpose, true)

% 获取初始位姿

[~, fpose] = robot.Service_Get_Arm_Init_Pose(handle)

% 设置安装角度

[~] = robot.Service_Set_Install_Pose(handle, 90, 90, 90, true)

% 查询安装角度

[~,x,y,z] = robot.Service_Get_Install_Pose(handle)

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.12. 机械臂运动规划



5.12.1. 关节空间运动 Service_Movej_Cmd

RetVal = Service_Movej_Cmd(ArmSocket, joint, v, r, trajectory_connect, block)

描述	该函数用于关节空间运动。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) joint 7 element vector single 目标关节 1~7 角度数组</p> <p>(3) v uint8 速度百分比系数，1~100。</p> <p>(4) r single 交融半径百分比系数，0~100。</p> <p>(5) trajectory_connect int32 代表是否和下一条运动一起规划，0 代表立即规划，1 代表和下一条轨迹一起规划，当为 1 时，轨迹不会立即执行</p> <p>(6) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待机械臂到达位置或者规划失败。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
注意	trajectory_connect 参数为 1 交融半径才生效，如果为 0 则交融半径不生效



5.12.2. 笛卡尔空间直线运动 Service_MoveCmd

```
RetVal = Service_MoveCmd(ArmSocket, pose, v, r, trajectory_connect, block)
```

描述	该函数用于笛卡尔空间直线运动。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) pose clib.rm_service.Pose 目标位姿，位置单位：米，姿态单位：弧度</p> <p>(3) v uint8 速度百分比系数，1~100</p> <p>(4) r single 交融半径百分比系数，0~100。</p> <p>(5) trajectory_connect int32 代表是否和下一条运动一起规划，0 代表立即规划，1 代表和下一条轨迹一起规划，当为 1 时，轨迹不会立即执行</p> <p>(6) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待机械臂到达位置或者规划失败。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
注意	trajectory_connect 参数为 1 交融半径才生效，如果为 0 则交融半径不生效



5.12.3. 笛卡尔空间圆弧运动 Service_Movec_Cmd

```
RetVal = Service_Movec_Cmd(ArmSocket, pose_via, pose_to, v, r, loop, trajectory_connect, block)
```

描述	该函数用于笛卡尔空间圆弧运动
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) pose_vai clib.rm_service.Pose 中间点位姿，位置单位：米，姿态单位：弧度</p> <p>(3) pose_to clib.rm_service.Pose 终点位姿，位置单位：米，姿态单位：弧度</p> <p>(4) v uint8 速度比例 1~100，即规划速度和加速度占机械臂末端最大角速度和角加速度的百分比</p> <p>(5) r single 交融半径百分比系数，0~100。</p> <p>(6) loop uint8 规划圈数，目前默认 0。</p> <p>(7) trajectory_connect int32 代表是否和下一条运动一起规划，0 代表立即规划，1 代表和下一条轨迹一起规划，当为 1 时，轨迹不会立即执行</p> <p>(8) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返</p>



	回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
注意	trajectory_connect 参数为 1 交融半径才生效，如果为 0 则交融半径不生效

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 关节空间运动

fjoint = [20,20,70,30,90,120,0];

Ret = robot.Service_Movej_Cmd(handle ,fjoint,20,0,0,true);

pause(1);

% 获取当前 pose
```



```
mpose = clib.rm_service.Pose;

[ret, joint, mpose, arm_err, sys_err] =

robot.Service_Get_Current_Arm_State(handle, mpose)

% 笛卡尔空间直线运动

mpose.position.x = mpose.position.x+0.10;

ret = robot.Service_MoveL_Cmd(handle,mpose,20,0,0,true);

% 笛卡尔空间圆弧运动

Ret = robot.Service_Movej_Cmd(handle ,fjoint,20,0,0,true);

[RetVal1,joint,mpose,Arm_Err,Sys_Err] =

robot.Service_Get_Current_Arm_State(handle,pose);

pause(1);

[RetVal2,joint1,npose,Arm_Err1,Sys_Err1] =

robot.Service_Get_Current_Arm_State(handle,pose);

mpose.position.x = mpose.position.x+0.05;

npose.position.y = mpose.position.y+0.05;

Ret = robot.Service_Movec_Cmd(ArmSocket,mpose,npose,20,0,0,0,true);

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.12.4. 关节角度 CANFD 透传 Service_Movej_CANFD

```
RetVal = Service_Movej_CANFD(ArmSocket, joint, follow, expand)
```



描述	该函数用于角度不经规划，直接通过 CANFD 透传给机械臂，使用透传接口时，请勿使用其他运动接口。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) joint 7 element vector single</p> <p>关节 1~7 目标角度数组</p> <p>(3) follow logical</p> <p>是否高跟随,true--高跟随，false--低跟随</p> <p>(4) expand single</p> <p>扩展关节目标位置，单位°。如果存在通用扩展轴，并需要进行透传，可使用该参数进行透传发送。不需要时传入 0 即可</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
备注	<p>透传周期越快，控制效果越好，越平顺。基础系列 WIFI 和网口模式透传周期最快 20ms，USB 和 RS48 模式透传周期最快 10ms。高速网口的透传周期最快也可到 10ms，不过在使用该高速网口前，需要使用指令打开配置。另外 I 系列有线网口周期最快可达 5ms。</p> <p>用户使用该函数时请做好轨迹规划，轨迹规划的平滑成都决定了机械臂的运行状态，帧与帧之间关节的角度差不能超过 10°，并保证关节规划的速度不超过 180°/s，否则关节不会响应。</p> <p>由于该模式直接下发给机械臂，不经控制器规划，因此只要控制器运行正常并且目标角度在可达范围内，机械臂立即返回成功指令，</p>



此时机械臂可能仍在运行；若有错误，立即返回失败指令。

5.12.5. 位姿 CANFD 透传 Service_Movep_CANFD

RetVal = Service_Movep_CANFD(ArmSocket, pose, follow)

描述 该函数用于位姿不经规划，直接通过 CANFD 透传给机械臂，使用透传接口是，请勿使用其他运动接口。

参数

(1) ArmSocket uint64
Socket 句柄

(2) pose clib.rm_service.Pose
位姿 (优先采用四元数表达)

(3) follow logical
true-高跟随，false-低跟随。若使用高跟随，透传周期要求不超过 10ms

返回值

(1) RetVal int32
成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.12.6. 计算环绕运动位姿 Service_MoveRotate_Cmd

RetVal = Service_MoveRotate_Cmd(ArmSocket, rotateAxis, rotateAngle, choose_axis, v, r, trajectory_connect, block)

描述 该函数用于计算环绕运动位姿并按照结果运动。

参数

(1) ArmSocket uint64
Socket 句柄

(2) rotateAxis int32
旋转轴： 1：x 轴， 2：y 轴， 3：z 轴



	<p>(3) rotateAngle single</p> <p>旋转角度： 旋转角度， 单位(度)</p> <p>(4) choose_axis clib.rn_service.Pose</p> <p>指定计算时使用的坐标系</p> <p>(5) v uint8</p> <p>速度</p> <p>(6) r single</p> <p>轨迹交融半径，暂不支持交融，目前默认 0</p> <p>(7) trajectory_connect int32</p> <p>代表是否和下一条运动一起规划，0 代表立即规划，1 代表和下一条轨迹一起规划，当为 1 时，轨迹不会立即执行</p> <p>(8) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回： 0；失败返回： 错误码， 查询 API 错误类型。</p>

5.12.7. 沿工具端位姿移动 Service_MoveCartesianTool_Cmd

RetVal = Service_MoveCartesianTool_Cmd(ArmSocket, movelengthx, movelengthy, movelengthz, m_dev, v, r, trajectory_connect, block)

描述	该函数用于沿工具端位姿运动。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>



	<p>(2) Joint_Cur 7 element vector single</p> <p>当前关节角度</p> <p>(3) movelengthx single</p> <p>沿 X 轴移动长度，米为单位</p> <p>(4) Movelengthy single</p> <p>沿 Y 轴移动长度，米为单位</p> <p>(5) movelengthz single</p> <p>沿 Z 轴移动长度，米为单位</p> <p>(6) m_dev int32</p> <p>机械臂型号</p> <p>(7) v uint8</p> <p>速度</p> <p>(8) r single</p> <p>轨迹交融半径，暂不支持交融，目前默认 0</p> <p>(9) trajectory_connect int32</p> <p>代表是否和下一条运动一起规划，0 代表立即规划，1 代表和下一条轨迹一起规划，当为 1 时，轨迹不会立即执行</p> <p>(10) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p>



成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.12.8. 快速急停 Service_Move_Stop_Cmd

RetVal = Service_Move_Stop_Cmd(ArmSocket, block)

描述	该函数用于突发状况，机械臂以最快速度急停，轨迹不可恢复。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.12.9. 暂停当前规划 Service_Move_Pause_Cmd

RetVal = Service_Move_Pause_Cmd(ArmSocket, block)

描述	该函数用于轨迹暂停，暂停在规划轨迹上，轨迹可恢复。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



5.12.10. 继续当前轨迹 Service_Move_Continue_Cmd

RetVal = Service_Move_Continue_Cmd(ArmSocket, block)	
描述	该函数用于轨迹暂停后，继续当前轨迹运动
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.12.11. 清除当前轨迹 Service_Clear_Current_Trajectory

RetVal = Service_Clear_Current_Trajectory(ArmSocket, block)	
描述	该函数用于清除当前轨迹，必须在暂停后使用，否则机械臂会发生意外！！！！
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



5.12.12. 清除所有轨迹 Service_Clear_All_Trajectory

RetVal = Service_Clear_All_Trajectory(ArmSocket, block)	
描述	该函数用于清除所有轨迹，必须在暂停后使用，否则机械臂会发生意外！
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.12.13. 关节空间运动 Service_Movej_P_Cmd

RetVal = Service_Movej_P_Cmd(ArmSocket, pose, v, r, trajectory_connect, block)	
描述	该函数用于关节空间运动到目标位姿
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) pose clib.rm_service.Pose 目标位姿，位置单位：米，姿态单位：弧度。</p> <p>注意：该目标位姿必须是机械臂当前工具坐标系相对于当前工作坐标系的位，用户在使用该指令前务必确保，否则目标位姿会出错！！！！</p>



	<p>(3) v uint8</p> <p>速度百分比系数，1~100</p> <p>(4) r single</p> <p>轨迹交融半径，目前默认 0。</p> <p>(5) trajectory_connect int32</p> <p>代表是否和下一条运动一起规划，0 代表立即规划，1 代表和下一条轨迹一起规划，当为 1 时，轨迹不会立即执行</p> <p>(6) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
注意	该运动暂不支持轨迹交融。

5.12.14. 样条曲线运动 Service_Moves_Cmd

RetVal = Service_Moves_Cmd(ArmSocket, pose, v, r, trajectory_connect, block)	
描述	该函数用于样条曲线运动到目标位姿
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>目标位姿，位置单位：米，姿态单位：弧度。</p> <p>(3) v uint8</p>



	<p>速度百分比系数，1~100</p> <p>(4) r single</p> <p>轨迹交融半径，目前默认 0。</p> <p>(5) trajectory_connect int32</p> <p>代表是否和下一条运动一起规划，0 代表立即规划，1 代表和下一条轨迹一起规划，当为 1 时，轨迹不会立即执行，样条曲线运动需至少连续下发三个点位，否则运动轨迹为直线</p> <p>(6) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
注意	该运动暂不支持轨迹交融。

5.13. 机械臂示教

5.13.1. 关节示教 Service_Joint_Teach_Cmd

RetVal = Service_Joint_Teach_Cmd(ArmSocket, num, direction, v, block)	
描述	该函数用于关节示教，关节从当前位置开始按照指定方向转动，接收到停止指令或者到达关节限位后停止。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8</p>



	<p>示教关节的序号，1~7</p> <p>(3) direction uint8</p> <p>示教方向，0-负方向，1-正方向</p> <p>(4) v uint8</p> <p>速度比例 1~100，即规划速度和加速度占关节最大线转速和加速度的百分比</p> <p>(5) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.13.2. 位置示教 Service_Pos_Teach_Cmd

RetVal = Service_Pos_Teach_Cmd(ArmSocket, type, direction, v, block)

描述	<p>该函数用于当前坐标系下（默认为当前工作坐标系下，调用 5.13.5 切换示教运动坐标系 Set_Teach_Frame 可切换为工具坐标系），笛卡尔空间位置示教。机械臂在当前工作坐标系下，按照指定坐标轴方向开始直线运动，接收到停止指令或者该处无逆解时停止。</p>
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) type clib.rm_service.POS_TEACH_MODES</p> <p>示教类型</p> <p>(3) direction uint8</p>



	<p>示教方向，0-负方向，1-正方向</p> <p>(4) v uint8</p> <p>速度百分比系数，1~100</p> <p>(5) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.13.3. 姿态示教 Service_Ort_Teach_Cmd

RetVal = Service_Ort_Teach_Cmd(ArmSocket, type, direction, v, block)

描述	<p>该函数用于当前坐标系下（默认为当前工作坐标系下，调用 5.13.5 切换示教运动坐标系 Set_Teach_Frame 可切换为工具坐标系），笛卡尔空间末端姿态示教。机械臂在当前工作坐标系下，绕指定坐标轴旋转，接收到停止指令或者该处无逆解时停止。</p>
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) type clib.rm_service.ORT_TEACH_MODES</p> <p>示教类型</p> <p>(3) direction uint8</p> <p>示教方向，0-负方向，1-正方向</p> <p>(4) v uint8</p> <p>速度比例 1~100，即规划速度和加速度占机械臂末端最大角</p>



	<p>速度和角加速度的百分比</p> <p>(5) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.13.4. 示教停止 Service_Teach_Stop_Cmd

RetVal = Service_Teach_Stop_Cmd(ArmSocket, block)	
描述	该函数用于示教停止。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.13.5. 切换示教运动坐标系 Service_Set_Teach_Frame

RetVal = Service_Set_Teach_Frame(ArmSocket, type, block)	
描述	该函数用于切换示教运动坐标系。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) type int32</p>



	<p>0: 基座标运动, 1: 工具坐标系运动</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。</p>

5.13.6. 获取示教运动坐标系 Service_Get_Teach_Frame

[RetVal, type] = Service_Get_Teach_Frame(ArmSocket)	
描述	该函数用于切换示教运动坐标系。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。</p> <p>(2) type int32</p> <p>0: 基座标运动, 1: 工具坐标系运动</p>

5.14. 机械臂步进

5.14.1. 关节步进 Service_Joint_Step_Cmd

RetVal = Service_Joint_Step_Cmd(ArmSocket, num, step, v, block)	
描述	该函数用于关节步进。关节在当前位置下步进指定角度。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>



	<p>(2) num uint8</p> <p>关节序号，1~7</p> <p>(3) step single</p> <p>步进的角度</p> <p>(4) v uint8</p> <p>速度比例 1~100，即规划速度和加速度占指定关节最大关节转速和关节加速度的百分比</p> <p>(5) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.14.2. 位置步进 Service_Pos_Step_Cmd

RetVal = Service_Pos_Step_Cmd(ArmSocket, type, step, v, block)	
描述	该函数用于当前坐标系下（默认为当前工作坐标系下，调用 5.13.5 切换示教运动坐标系 Set_Teach_Frame 可切换为工具坐标系），位置步进。机械臂末端在当前工作坐标系下，朝指定坐标轴方向步进指定距离，到达位置返回成功指令，规划错误返回失败指令。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) type clib.rm_service.POS_TEACH_MODES</p> <p>示教类型</p>



	<p>(3) step single</p> <p> 步进的距离，单位 m，精确到 0.001mm</p> <p>(4) v uint8</p> <p> 速度百分比系数，1~100</p> <p>(5) block logical</p> <p> false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p> 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.14.3. 姿态步进 Service_Ort_Step_Cmd

RetVal = Service_Ort_Step_Cmd(ArmSocket, type, step, v, block)	
描述	该函数用于当前坐标系下（默认为当前工作坐标系下，调用 5.13.5 切换示教运动坐标系 Set_Teach_Frame 可切换为工具坐标系），姿态步进。机械臂末端在当前工作坐标系下，绕指定坐标轴方向步进指定弧度，到达位置返回成功指令，规划错误返回失败指令。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p> Socket 句柄</p> <p>(2) type clib.rm_service.ORT_TEACH_MODES</p> <p> 示教类型</p> <p>(3) step single</p> <p> 步进的弧度，单位 rad，精确到 0.001rad</p> <p>(4) v uint8</p>



	<p>速度比例 1~100，即规划速度和加速度占机械臂末端最大角速度和角加速度的百分比</p> <p>(5) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15. 控制器配置

5.15.1. 获取控制器状态 Service_Get_Controller_State

[RetVal,voltage,current,temperature,sys_err] = Service_Get_Controller_State(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取控制器状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) voltage single</p> <p>返回的电压</p> <p>(3) current single</p> <p>返回的电流</p> <p>(4) temperature single</p>



	返回的温度
(5) sys_err	uint16
	控制器运行错误代码

5.15.2. 设置 WiFi AP 模式设置 Service_Set_WiFi_AP_Data

RetVal = Service_Set_WiFi_AP_Data(ArmSocket, wifi_name, password)	
描述	该函数用于控制器 WiFi AP 模式设置，非阻塞模式，机械臂收到后更改参数，蜂鸣器响后代表更改成功，控制器重启，以 WIFI AP 模式通信。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) wifi_name string 控制器 wifi 名称</p> <p>(3) password string wifi 密码</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15.3. 设置 WiFi STA 模式设置 Service_Set_WiFi_STA_Data

RetVal = Service_Set_WiFi_STA_Data(ArmSocket, router_name, password)	
描述	该函数用于控制器 WiFi STA 模式设置，非阻塞模式，机械臂收到后更改参数，蜂鸣器响后代表更改成功，控制器重启，以 WIFI STA 模式通信。
参数	(1) ArmSocket uint64



	<p>Socket 句柄</p> <p>(2) router_name string</p> <p>路由器名称</p> <p>(3) password string</p> <p>路由器 Wifi 密码</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15.4. 设置 UART_USB 接口波特率 Service_Set_USB_Data

RetVal = Service_Set_USB_Data(ArmSocket, baudrate)

描述	<p>该函数用于控制器 UART_USB 接口波特率设置非阻塞模式，机械臂收到后更改参数，然后立即通过 UART-USB 接口与外界通信。</p> <p>该指令下发后控制器会记录当前波特率，断电重启后仍会使用该波特率对外通信。</p>
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) baudrate int32</p> <p>波特率：9600，19200，38400，115200 和 460800，若用户设置其他数据，控制器会默认按照 460800 处理。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15.5. 设置 RS485 配置 Service_Set_RS485

RetVal = Service_Set_RS485(ArmSocket, baudrate)



描述	<p>该函数用于控制器设置 RS485 配置。</p> <p>该指令下发后，若 Modbus 模式为打开状态，则会自动关闭，同时控制器会记录当前波特率，断电重启后仍会使用该波特率对外通信。</p>
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) baudrate int32</p> <p>波特率：9600，19200，38400，115200 和 460800，若用户设置其他数据，控制器会默认按照 460800 处理。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15.6. 设置机械臂电源 Service_Set_Arm_Power

RetVal = Service_Set_Arm_Power (ArmSocket, cmd, block)	
描述	该函数用于设置机械臂电源。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) cmd logical</p> <p>true-上电， false-断电</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



5.15.7. 获取机械臂电源 Service_Get_Arm_Power_State

RetVal = Service_Get_Arm_Power_State (ArmSocket, power)	
描述	该函数用于获取机械臂电源
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) power int32 获取到的机械臂电源状态：1-上电，0-断电

5.15.8. 读取机械臂软件版本 Service_Get_Arm_Software_Version

[RetVal, plan_version, ctrl_version, kernal1, kernal2, product_version] = Service_Get_Arm_Software_Version(ArmSocket)	
描述	该函数用于读取机械臂软件版本
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) plan_version string 读取到的用户接口内核版本号 (3) ctrl_version string 实时内核版本号 (4) kernal1 string



	实时内核子核心 1 版本号
(5) kernal2	string
	实时内核子核心 2 版本号
(6) product_version	string
	机械臂型号，仅 I 系列机械臂支持[-I]

5.15.9. 获取控制器的累计运行时间 Service_Get_System_Runtime

[RetVal, day, hour, min, sec] = Service_Get_System_Runtime (ArmSocket)

描述	读取控制器的累计运行时间。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) day int32 天 (3) hour int32 小时 (4) min int32 分 (5) sec int32 秒

5.15.10. 清空控制器累计运行时间 Service_Clear_System_Runtime

RetVal = Service_Clear_System_Runtime(ArmSocket, block)



描述	该函数用于清空控制器累计运行时间。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15.11. 获取关节累计转动角度 Service_Get_Joint_Odom

[RetVal, odom] = Service_Get_Joint_Odom(ArmSocket, odom)	
描述	该函数用于读取关节的累计转动角度。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) odom 7 element vector single 各关节累计的转动角度值</p>

5.15.12. 清除关节累计转动角度 Service_Clear_Joint_Odom

RetVal = Service_Clear_Joint_Odom(ArmSocket, block)	
描述	该函数用于清空关节累计转动角度
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p>



	<p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15.13. 配置高速网口 Service_Set_High_Speed_Eth

RetVal = Service_Set_High_Speed_Eth (ArmSocket, num, block)	
描述	该函数用于配置高速网口。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8</p> <p>0-关闭 1-开启</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15.14. 设置高速网口网络配置 Service_Set_High_Ethernet--基础系列

RetVal = Service_Set_High_Ethernet(ArmSocket, ip, mask, gateway)	
描述	该函数用于设置高速网口网络配置[配置通讯内容]。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>



	<div>(2) ip string</div> <div>网络地址</div> <div>(3) mask string</div> <div>子网掩码</div> <div>(4) gateway string</div> <div>网关</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</div>

5.15.15. 获取高速网口网络配置 Service_Get_High_Ethernet--基础系列

[RetVal, ip, mask, gateway, mac] = Service_Get_High_Ethernet(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取高速网口网络配置[配置通讯内容]
参数	<div>(1) ArmSocket uint64</div> <div>Socket 句柄</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</div> <div>(2) ip string</div> <div>网络地址</div> <div>(3) mask string</div> <div>子网掩码</div> <div>(4) gateway string</div> <div>网关</div>



	(5) mac string MAC 地址
--	---

5.15.16. 保存参数 Service_Save_Device_Info_All--基础系列

RetVal = Service_Save_Device_Info_All(ArmSocket)	
描述	该函数用于保存所有参数
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.15.17. 配置有线网卡 IP 地址 Service_Set_NetIP--I 系列

RetVal = Service_Set_NetIP(ArmSocket, ip)	
描述	该函数用于配置有线网卡 IP 地址[-I]
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) ip string 网络地址
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.15.18. 查询有线网卡网络信息 Service_Get_Wired_Net--I 系列

[RetVal, ip, mask, mac] = Service_Get_Wired_Net(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询有线网卡网络信息[-I]
参数	(1) ArmSocket uint64



	Socket 句柄
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) ip string</p> <p>网络地址</p> <p>(3) mask string</p> <p>子网掩码</p> <p>(4) mac string</p> <p>MAC 地址</p>

5.15.19. 查询无线网卡网络信息 Service_Get_Wifi_Net--I 系列

[RetVal, network] = Service_Get_Wifi_Net(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询无线网卡网络信息[-I]
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) network clib.rm_service.WiFi_Info</p> <p>无线网卡网络信息结构体</p>

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本
```



```
ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 获取无线网卡网络信息

network = clib.rm_service.WiFi_Info;

[~, net] = robot.Service_Get_Wifi_Net(handle, network);

char(net.ip.int32)

% 断开连接

robot.Service_RM_API_Uninit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.15.20. 恢复网络出厂设置 Service_Set_Net_Default--I 系列

RetVal = Service_Set_Net_Default(ArmSocket)	
描述	该函数用于恢复网络出厂设置[-I]
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。



5.15.21. 清除系统错误代码 Service_Clear_System_Err

RetVal = Service_Clear_System_Err(ArmSocket, block)	
描述	该函数用于清除系统错误
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器 返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.15.22. 读取机械臂软件信息 Service_Get_Arm_Software_Info

[RetVal, software_info] = Service_Get_Arm_Software_Info(ArmSocket, software_info)	
描述	该函数用于读取机械臂软件信息
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) software_info clib.rm_service.ArmSoftwareInfo 机械臂软件信息</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) software_info clib.rm_service.ArmSoftwareInfo 机械臂软件信息。</p>



5.15.23. 设置机械臂模式(仿真/真实)Service_Set_Arm_Run_Mode

[RetVal] = Service_Set_Arm_Run_Mode(ArmSocket, mode)	
描述	该函数用于设置机械臂模式(仿真/真实)
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) mode int32 模式 0:仿真 1:真实
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.15.24. 获取机械臂模式(仿真/真实)Service_Get_Arm_Run_Mode

[RetVal, mode] = Service_Get_Arm_Run_Mode(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取机械臂模式(仿真/真实)
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) mode int32 模式 0:仿真 1:真实

5.16. IO 配置

机械臂具有 IO 端口，基础系列数量和分类如下所示：

数字输出：DO	4 路，可配置为 0~12V
---------	----------------



数字输入：DI	3 路，可配置为 0~12V
模拟输出：AO	4 路，输出电压 0~10V
模拟输入：AI	4 路，输入电压 0~10V

I 系列数量和分类如下所示：

数字 IO：DO/DI 复用	4 路，可配置为 0~24V
-------------------	----------------

5.16.1. 设置数字 IO 模式 Service_Set_IO_Mode--I 系列

RetVal = Service_Set_IO_Mode(ArmSocket, io_num, io_mode)	
描述	该函数用于设置数字 IO 模式[-I]。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) io_num uint8</p> <p>IO 端口号，范围：1~4</p> <p>(3) io_mode uint8</p> <p>模式，0-通用输入模式，1-通用输出模式、2-输入开始功能复用模式，3-输入暂停功能复用模式，4-输入继续功能复用模式，5-输入急停功能复用模式，6-输入进入电流环拖动复用模式，7-输入进入力只动位置拖动模式（六维力版本可配置），8-输入进入力只动姿态拖动模式（六维力版本可配置），9-输入进入力位姿结合拖动复用模式（六维力版本可配置），10-输入外部轴最大软限位复用模式（外部轴模式可配置），11-输入外部轴最小软限位复用模式（外部轴模式可配置）、12-输入初始位姿功能复用模式、13-输出碰撞功能复用模式。</p>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
-----	---

5.16.2. 设置数字 IO 输出状态 Service_Set_DO_State

RetVal = Service_Set_DO_State(ArmSocket,io_num,state,block)	
描述	该函数用于配置指定 IO 输出状态。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) io_num uint8 指定 IO 通道号，范围 1~4 (3) state logical IO 状态，true-高， false-低 (4) block logical False-非阻塞，发送后立即返回； True-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.16.3. 查询指定 IO 状态 Service_Get_IO_State

[RetVal, state, mode] = Service_Get_IO_State(ArmSocket, num)	
描述	该函数用于查询指定 IO 状态。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) num logical



	指定数字 IO 通道号，范围 1~4
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) state uint8</p> <p>输出参数 true-高， false-低</p> <p>(3) mode uint8</p> <p>模式，0-通用输入模式，1-通用输出模式、2-输入开始功能复用模式，3-输入暂停功能复用模式，4-输入继续功能复用模式，5-输入急停功能复用模式，6-输入进入电流环拖动复用模式，7-输入进入力只动位置拖动模式（六维力版本可配置），8-输入进入力只动姿态拖动模式（六维力版本可配置），9-输入进入力位姿结合拖动复用模式（六维力版本可配置），10-输入外部轴最大软限位复用模式（外部轴模式可配置），11-输入外部轴最小软限位复用模式（外部轴模式可配置）、12-输入初始位姿功能复用模式、13-输出碰撞功能复用模式。。</p>

5.16.4. 查询数字 IO 输出状态 Service_Get_DO_State--基础系列

[RetVal, state] = Service_Get_DO_State(ArmSocket, num)	
描述	该函数用于获取数字 IO 输出状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8</p> <p>指定 IO 通道号，范围 1~4</p>



返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) state uint8</p> <p>指定数字 IO 通道返回的状态，1-输出高，0-输出低。</p>
-----	--

5.16.5. 查询数字 IO 输入状态 Service_Get_DI_State--基础系列

[RetVal, state] = Service_Get_DI_State(ArmSocket, num)	
描述	该函数用于获取数字 IO 输入状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8</p> <p>指定 IO 通道号，范围 1~3</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) state uint8</p> <p>指定数字 IO 通道返回的状态，1-输入高，0-输入低。</p>

5.16.6. 设置模拟 IO 输出状态 Service_Set_AO_State--基础系列

Retval = Service_Set_AO_State(ArmSocket, num, voltage, block)	
描述	该函数用于设置模拟 IO 输出状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8</p> <p>指定通道号，1~4</p>



	<p>(3) voltage single</p> <p>IO 输出电压，分辨率 0.001V，范围：0~10000，代表输出电压 0v~10v</p> <p>(4) block logical</p> <p>False-非阻塞，发送后立即返回； True-阻塞，等待机械臂到达位置或者规划失败。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.16.7. 查询模拟 IO 输出状态 Service_Get_AO_State--基础系列

[RetVal, voltage] = Service_Get_AO_State(ArmSocket, num)	
描述	该函数用于获取模拟 IO 输出状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8</p> <p>指定 IO 通道号，范围 1~4</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) voltage uint8</p> <p>IO 输出电压，分辨率 0.001V，范围：0~10000，代表输出电压 0v~10v</p>

5.16.8. 查询数字 IO 输入状态 Service_Get_AI_State--基础系列

[RetVal, voltage] = Service_Get_AI_State(ArmSocket, num)	
--	--



描述	该函数用于获取模拟 IO 输入状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8 指定 IO 通道号，范围 1~4</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) voltage uint8 IO 输入电压，分辨率 0.001V，范围：0~10000，代表输出电压 0v~10v</p>

5.16.9. 查询所有 IO 输入状态 Service_Get_IO_Input

[RetVal, DI_state, AI_voltage] = Service_Get_IO_Input(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询所有 IO 输入状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) DI_state 4 element vector int32 数字 IO 输入通道 1~4 状态数组地址，1-高，0-低</p> <p>(3) AI_voltage 4 element vector single 模拟 IO 输入通道 1~4 输入电压数组</p>



5.16.10. 查询所有 IO 的输出状态 Service_Get_IO_Output

[RetVal, DO_state, AO_voltage] = Service_Get_IO_Output(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询所有 IO 输出状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) DO_state 4 element vector int32</p> <p>数字 IO 输出通道 1~4 状态数组地址，1-高，0-低</p> <p>(3) AO_voltage 4 element vector single</p> <p>模拟 IO 输出通道 1~4 输出电压数组</p>

5.16.11. 设置电源输出 Service_Set_Voltage--I 系列

RetVal = Service_Set_Voltage(ArmSocket, voltage_type, start_enable)	
描述	该函数用于设置控制器端电源输出。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) voltage_type uint8</p> <p>电源输出类型，范围：0~3(0-0V，2-12V，3-24V)</p> <p>(3) start_enable logical</p> <p>true-开机启动时即输出此配置电压，false-取消开启启动配置电压</p>
返回值	(1) RetVal int32



成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.16.12. 获取电源输出 Service_Get_Voltage--I 系列

[RetVal, voltage_type] = Service_Get_Voltage(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取控制器端电源输出。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) voltage_type uint8 电源输出类型，范围：0~3(0-0V, 2-12V, 3-24V)

5.17. 末端工具 IO 配置

机械臂末端工具端具有 IO 端口，数量和分类如下所示：

电源输出	1 路，可配置为 0V/5V/12V/24V
数字 IO	2 路，输入输出可配置 输入：参考电平 12V~24V 输出：5~24V，与输出电压一致
通讯接口	1 路，可配置为 RS485

5.17.1. 设置工具端数字 IO 输出状态 Service_Set_Tool_DO_State

RetVal = Service_Set_Tool_DO_State(ArmSocket, num, state, block)	
描述	该函数用于配置工具端指定数字 IO 输出状态。
参数	(1) ArmSocket uint64



	<p>Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8</p> <p>指定数字 IO 输出通道号，范围 1~2</p> <p>(3) state logical</p> <p>输入参数 true-高， false-低</p> <p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.17.2. 设置工具端数字 IO 模式 Service_Set_Tool_IO_Mode

RetVal = Service_Set_Tool_IO_Mode(ArmSocket, num, state, block)

描述	该函数用于设置数字输入输出 IO 模式。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) num uint8</p> <p>指定数字输入通道号，范围 1~2</p> <p>(3) state logical</p> <p>模式，false-输入状态，true-输出状态</p> <p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
-----	---

5.17.3. 查询工具端数字 IO 状态 Service_Get_Tool_IO_State

[RetVal, IO_Mode, IO_state] = Service_Get_Tool_IO_State(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询工具端数字 IO 状态。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) IO_Mode 2 element vector single 指定数字 IO 通道模式(范围 1~2)，0-输入模式，1-输出模式 (3) IO_state 2 element vector single 指定数字 IO 通道当前输入状态(范围 1~2)，1-高电平，0-低电平

5.17.4. 设置工具端电源输出 Service_Set_Tool_Voltage

RetVal = Service_Set_Tool_Voltage(ArmSocket, type, block)	
描述	该函数用于设置工具端电源输出。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) type uint8 电源输出类型，0-0V，1-5V，2-12V，3-24V (3) block logical



	false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.17.5. 获取工具端电源输出 Service_Get_Tool_Voltage

[RetVal, voltage] = Service_Get_Tool_Voltage(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取工具端电源输出。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) voltage uint8 读取回来的电源输出类型：0-0V，1-5V，2-12V，3-24V

5.18. 末端手爪控制（选配）

睿尔曼机械臂末端配备了因时机器人公司的 EG2-4C2 手爪，为了便于用户操作手爪，机械臂控制器对用户开放了手爪的 API 函数（手爪控制 API 与末端 modbus 功能互斥。

5.18.1. 配置手爪的开口度 Service_Set_Gripper_Route

RetVal = Service_Set_Gripper_Route(ArmSocket, min_limit, max_limit, block)	
描述	该函数用于配置手爪的开口度。
参数	(1) ArmSocket uint64



	<p>Socket 句柄</p> <p>(2) min_limit int32</p> <p>手爪开口最小值，范围：0~1000，无单位量纲</p> <p>(3) Max_limit int32</p> <p>手爪开口最大值，范围：0~1000，无单位量纲</p> <p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.18.2. 设置夹爪松开到最大位置 Service_Set_Gripper_Release

RetVal = Service_Set_Gripper_Release (ArmSocket, speed, block,timeout)	
描述	该函数用于控制手爪以指定速度张开到最大开口处
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) speed int32</p> <p>手爪松开速度 ， 范围 1~1000，无单位量纲</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，不接收夹爪到位指令； true-阻塞，等待控制器返回夹爪到位指令。</p> <p>(4) timeout int32</p> <p>非阻塞模式：0-发送后立即返回；其他值-接收设置成功指令</p>



	后返回； 阻塞模式：等待夹爪到位指令超时时间，单位：秒；
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.18.3. 设置夹爪夹取 Service_Set_Gripper_Pick

RetVal = Service_Set_Gripper_Pick(ArmSocket, speed, force, block, timeout)

描述	该函数用于控制手爪以设定的速度去夹取，当手爪所受力矩大于设定的力矩阈值时，停止运动。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) speed int32 手爪夹取速度，范围：1~1000，无单位量纲 (3) force int32 手爪夹取力矩阈值，范围：50~1000，无单位量纲 (4) block logical false-非阻塞，不接收夹爪到位指令；true-阻塞，等待控制器返回夹爪到位指令。 (5) timeout int32 非阻塞模式：0-发送后立即返回；其他值-接收设置成功指令后返回； 阻塞模式：等待夹爪到位指令超时时间，单位：秒；
返回值	(1) RetVal int32



成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.18.4. 设置夹爪持续夹取 Service_Set_Gripper_Pick_On

```
RetVal = Service_Set_Gripper_Pick_On(ArmSocket, speed, force, block, timeout)
```

描述 该函数用于控制手爪以设定的速度去持续夹取，当手爪所受力矩大于设定的力矩阈值时，停止运动。之后当手爪所受力矩小于设定力矩后，手爪继续持续夹取，直到再次手爪所受力矩大于设定的力矩阈值时，停止运动。

参数

(1) ArmSocket uint64
Socket 句柄

(2) speed int32
手爪夹取速度，范围：1~1000，无单位量纲

(3) force int32
手爪夹取力矩阈值，范围：50~1000，无单位量纲

(4) block logical
false-非阻塞，不接收夹爪到位指令；true-阻塞，等待控制器返回夹爪到位指令。

(5) timeout int32
非阻塞模式：0-发送后立即返回；其他值-接收设置成功指令后返回；
阻塞模式：等待夹爪到位指令超时时间，单位：秒；

返回值 (1) RetVal int32



成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.18.5. 设置夹爪到指定开口位置 Service_Set_Gripper_Position

RetVal = Service_Set_Gripper_Position (ArmSocket, position, block, timeout)

描述	该函数用于控制手爪到达指定开口度位置。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) position int32</p> <p>手爪指定开口度，范围：1~1000，无单位量纲</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，不接收夹爪到位指令；true-阻塞，等待控制器返回夹爪到位指令。</p> <p>(4) timeout int32</p> <p>非阻塞模式：0-发送后立即返回；其他值-接收设置成功指令后返回；</p> <p>阻塞模式：等待夹爪到位指令超时时间，单位：秒；</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.18.6. 获取夹爪状态 Service_Get_Gripper_State

[RetVal, gripper_state] = Service_Get_Gripper_State(ArmSocket, gripper_state)

描述	该函数用于获取夹爪状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p>



	Socket 句柄 (2) gripper_state clib.rm_service.GripperState 夹爪状态
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) gripper_state clib.rm_service.GripperState 夹爪状态
备注	此接口需升级夹爪最新固件方可使用。

5.19. 拖动示教及轨迹复现

睿尔曼机械臂采用关节电流环实现拖动示教，拖动示教及轨迹复现的配置函数如下所示。

5.19.1. 进入拖动示教模式 Service_Start_Drag_Teach

RetVal = Service_Start_Drag_Teach (ArmSocket, block)	
描述	该函数用于控制机械臂进入拖动示教模式
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。



5.19.2. 退出拖动示教模式 Service_Stop_Drag_Teach

RetVal = Service_Stop_Drag_Teach (ArmSocket, block)	
描述	该函数用于控制机械臂退出拖动示教模式
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.19.3. 拖动示教轨迹复现 Service_Run_Drag_Trajectory

RetVal = Service_Run_Drag_Trajectory (ArmSocket, block)	
描述	该函数用于控制机械臂复现拖动示教的轨迹，必须在拖动示教结束后才能使用，同时保证机械臂位于拖动示教的起点位置。若当前位置没有位于轨迹复现起点，请先调用 120 函数，否则会返回报错信息。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



5.19.4. 拖动示教轨迹复现暂停 Service_Pause_Drag_Trajectory

RetVal = Service_Pause_Drag_Trajectory (ArmSocket, block)	
描述	该函数用于控制机械臂在轨迹复现过程中的暂停。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.19.5. 拖动示教轨迹复现继续 Service_Continue_Drag_Trajectory

RetVal = Service_Continue_Drag_Trajectory (ArmSocket, block)	
描述	该函数用于控制机械臂在轨迹复现过程中暂停之后的继续，轨迹继续时，必须保证机械臂位于暂停时的位置，否则会报错，用户只能从开始位置重新复现轨迹。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



5.19.6. 拖动示教轨迹复现停止 Service_Stop_Drag_Trajectory

RetVal = Service_Stop_Drag_Trajectory (ArmSocket, block)	
描述	该函数用于控制机械臂在轨迹复现过程中停止，停止后，不可继续。 若要再次轨迹复现，只能从第一个轨迹点开始。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.19.7. 运动到轨迹起点 Service_Drag_Trajectory-Origin

RetVal = Service_Drag_Trajectory-Origin(ArmSocket, block)	
描述	轨迹复现前，必须控制机械臂运动到轨迹起点，如果设置正确，机械臂将以 20%的速度运动到轨迹起点。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。



5.19.8. 复合模式拖动示教 Service_Start_Multi_Drag_Teach

RetVal = Service_Start_Multi_Drag_Teach(ArmSocket, mode, singular_wall, block)	
描述	该函数用于复合模式拖动示。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) mode int32</p> <p>拖动示教模式 0-电流环模式, 1-使用末端六维力, 只动位置, 2-使用末端六维力 , 只动姿态, 3-使用末端六维力, 位置和姿态同时动</p> <p>(3) singular_wall</p> <p>仅在六维力模式拖动示教中生效, 用于指定是否开启拖动奇异墙, 0 表示关闭拖动奇异墙, 1 表示开启拖动奇异墙</p> <p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。</p>

5.19.9. 复合模式拖动示教 Service_Start_Multi_Drag_Teach

RetVal = Service_Start_Multi_Drag_Teach(ArmSocket, teach_state)	
描述	该函数用于复合模式拖动示。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p>



	Socket 句柄 (2) teach_state clib.rm_service.MultiDragTeach 复合拖动示教参数
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
备注	失败的可能原因： <ul style="list-style-type: none">- 当前机械臂非六维力版本（六维力拖动示教）。- 机械臂当前处于 IO 急停状态- 机械臂当前处于仿真模式- 输入参数有误- 使用六维力模式拖动示教时，当前已处于奇异区

5.19.10. 设置电流环拖动示教灵敏度 Service_Set_Drag_Teach_Sensitivity

RetVal = Service_Set_Drag_Teach_Sensitivity(ArmSocket, grade)	
描述	该函数用于设置电流环拖动示教灵敏度。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) grade int32 等级，0 到 100，表示 0~100%，当设置为 100 时保持初始状态。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。



5.19.11. 获取电流环拖动示教灵敏度 Service_Get_Drag_Teach_Sensitivity

[RetVal, grade] = Service_Get_Drag_Teach_Sensitivity(ArmSocket)	
描述	该函数用于复合模式拖动示。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) grade int32 等级，0 到 100，表示 0~100%，当设置为 100 时保持初始状态。

5.19.12. 保存拖动示教轨迹 Service_Save_Trajectory

[RetVal, num] = Service_Save_Trajectory(ArmSocket, filename)	
描述	该函数用于保存拖动示教轨迹。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) filename string 轨迹要保存路径及名称，例: c:/rm_test.txt
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) num int32 轨迹点数



5.19.13. 设置力位混合控制 Service_Set_Force_Postion

RetVal = Service_Set_Force_Postion(ArmSocket, sensor, mode, direction, N, block)	
描述	该函数用于设置力位混合控制。在笛卡尔空间轨迹规划时，使用该功能可保证机械臂末端接触力恒定，使用时力的方向与机械臂运动方向不能在同一方向。开启力位混合控制，执行笛卡尔空间运动，接收到运动完成反馈后，需要等待 2S 后继续下发下一条运动指令。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) sensor int32 0-一维力；1-六维力</p> <p>(3) mode int32 0-基坐标系力控；1-工具坐标系力控</p> <p>(4) direction int32 力控方向；0-沿 X 轴；1-沿 Y 轴；2-沿 Z 轴；3-沿 RX 姿态方向；4-沿 RY 姿态方向；5-沿 RZ 姿态方向</p> <p>(5) N int32 力的大小，单位 N，精确到 0.1N</p> <p>(6) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	(1) RetVal int32



成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.19.14. 设置力位混合控制-新参数 Service_Set_Force_Postion_New

RetVal = Service_Set_Force_Postion_New(ArmSocket, sensor, mode, direction, N, block)	
描述	该函数用于设置力位混合控制。在笛卡尔空间轨迹规划时，使用该功能可保证机械臂末端接触力恒定，使用时力的方向与机械臂运动方向不能在同一方向。开启力位混合控制，执行笛卡尔空间运动，接收到运动完成反馈后，需要等待 2S 后继续下发下一条运动指令。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄 (2) sensor clib.rm_service.ForcePosition 力位混合控制参数
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.19.15. 结束力位混合控制 Service_Service_Stop_Force_Postion

RetVal = Service_Stop_Force_Postion (ArmSocket, block)	
描述	该函数用于结束力位混合控制。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
-----	---

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 关节运动到起点

fjoint = [0,-20,-70,0,-90,0,0];

robot.Service_Movej_Cmd(handle, fjoint, 50, 0, true);

[ret, joint, pose, arm_err, sys_err] = robot.Service_Get_Current_Arm_State(handle)

[ret, joint, pose1, arm_err, sys_err]= robot.Service_Get_Current_Arm_State(handle)

% 设置力位混合控制

[RetVal] = robot.Service_Set_Force_Postion(handle,1,0,2,2,true);

pause(1);
```



```
% 笛卡尔空间运动

pose.position.x = pose.position.x + 0.05    % x 轴移动 0.05m

pose1.position.y = pose1.position.y + 0.05    % y 轴移动 0.05m

for i = 1:5

    robot.Service_Move1_Cmd(handle,pose,10,0,true)

    pause(2)

    robot.Service_Move1_Cmd(handle,pose1,10,0,true)

    pause(2)

end

% 结束力位混合控制

robot.Service_Stop_Force_Postion(handle,true)

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.20. 末端六维力传感器的使用（选配）

睿尔曼 RM-65F 机械臂末端配备集成式六维力传感器，无需外部走线，用户可直接通过 API 对六维力进行操作，获取六维力数据。

5.20.1. 获取六维力数据 Service_Get_Force_Data

```
[RetVal, force, zero_force, work_zero, tool_zero] = Service_Get_Force_Data(ArmSocket)
```

描述	该函数用于获取当前六维力传感器得到的力和力矩信息，若要周期获取力数据，周期不能小于 50ms。
----	---



参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) force 6 element vector single</p> <p>返回的力和力矩数组地址，数组 6 个元素，依次为 Fx，Fy，Fz，Mx，My，Mz。其中，力的单位为 N；力矩单位为 Nm。</p> <p>(3) zero_force 6 element vector single</p> <p>传感器坐标系下系统受到的外力数据</p> <p>(4) work_zero 6 element vector single</p> <p>当前工作坐标系下系统受到的外力数据</p> <p>(5) tool_zero 6 element vector single</p> <p>当前工具坐标系下系统受到的外力数据</p>

5.20.2. 清空六维力数据 Service_Clear_Force_Data

RetVal = Service_Clear_Force_Data(ArmSocket, block)	
描述	该函数用具清空六维力数据，即后续获得的所有数据都是基于当前数据的偏移量。。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
-----	---

5.20.3. 设置六维力重心参数 Service_Set_Force_Sensor

RetVal = Service_Set_Force_Sensor (ArmSocket)	
描述	设置六维力重心参数，六维力重新安装后，必须重新计算六维力所收到的初始力和重心。分别在不同姿态下，获取六维力的数据，用于计算重心位置。该指令下发后，机械臂以 20%的速度运动到各标定点，该过程不可中断，中断后必须重新标定。 重要说明： 必须保证在机械臂静止状态下标定。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.20.4. 手动标定六维力数据 Service_Manual_Set_Force

RetVal = Service_Manual_Set_Force (ArmSocket, type, joint)	
描述	该手动标定流程，适用于空间狭窄工作区域，以防自动标定过程中机械臂发生碰撞，用户手动标定六维力时，需要选择四个点位的数据，连续调用函数四次，机械臂开始自动沿用户设置的目标运动，并在此过程中计算六维力重心
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) type int32



	点位，依次调用四次发送 1~4； (3) joint 7 element vector single 关节角度
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.20.5. 退出标定流程 Service_Stop_Set_Force_Sensor

RetVal = Service_Stop_Set_Force_Sensor (ArmSocket, block)	
描述	在标定六/一维力过程中，如果发生意外，发送该指令，停止机械臂运动，退出标定流程。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂
```



```
IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 六维力重心标定

joint1 = [0,0,0,0,0,90,0];

joint2 = [0,0,0,0,0,-90,0];

joint3 = [0,0,0,0,0,0,-90];

joint4 = [0,0,0,0,0,0,90];

[RetVal1] = robot.Service_Manual_Set_Force(handle,1,joint1);

pause(0.05);

[RetVal2] = robot.Service_Manual_Set_Force(handle,2,joint2);

pause(0.05);

[RetVal3] = robot.Service_Manual_Set_Force(handle,3,joint3);

pause(0.05);

[RetVal4] = robot.Service_Manual_Set_Force(handle,4,joint4);

pause(0.05);

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```



5.21. 末端五指灵巧手控制（选配）

睿尔曼 RM-65 机械臂末端配备了五指灵巧手，可通过 API 对灵巧手进行设置。

5.21.1. 设置灵巧手手势序号 Service_Set_Hand_Posture

RetVal = Service_Set_Hand_Posture (ArmSocket, posture_num, block)	
描述	设置灵巧手手势序号，设置成功后，灵巧手按照预先保存在 Flash 中的手势运动。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) posture_num int32 预先保存在灵巧手内的手势序号，范围：1~40</div> <div>(3) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</div>

5.21.2. 设置灵巧手动作序列序号 Service_Set_Hand_Seq

RetVal = Service_Set_Hand_Seq (ArmSocket, seq_num, block)	
描述	设置灵巧手动作序列序号，设置成功后，灵巧手按照预先保存在 Flash 中的动作序列运动。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64</div>



	<p>Socket 句柄</p> <p>(2) seq_num int32</p> <p>预先保存在灵巧手内的动作序列序号，范围：1~40</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.21.3. 设置灵巧手角度 Service_Set_Hand_Angle

RetVal = Service_Set_Hand_Angle(ArmSocket,angle, block)	
描述	设置灵巧手角度，灵巧手有 6 个自由度，从 1~6 分别为小拇指，无名指，中指，食指，大拇指弯曲，大拇指旋转。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) angle 6 element vector int32</p> <p>手指角度数组，6 个元素分别代表 6 个自由度的角度。范围：0~1000。另外，-1 代表该自由度不执行任何操作，保持当前状态</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



5.21.4. 设置灵巧手各关节速度 Service_Set_Hand_Speed

RetVal = Service_Set_Hand_Speed (ArmSocket, speed, block)	
描述	设置灵巧手各关节速度
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) speed int32</p> <p>灵巧手各关节速度设置，范围：1~1000</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.21.5. 设置灵巧手各关节力阈值 Service_Set_Hand_Force

RetVal = Service_Set_Hand_Force (ArmSocket, force, block)	
描述	设置灵巧手各关节力阈值。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) force int32</p> <p>灵巧手各关节力阈值设置，范围：1~1000，代表各关节的力矩阈值（四指握力 0~10N，拇指握力 0~15N）。</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返</p>



	回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.22. 末端传感器-一维力（选配）

睿尔曼机械臂末端接口板集成了一维力传感器，可获取 Z 方向的力，量程 200N，准度 0.5%FS。

5.22.1. 查询一维力数据 Service_Get_Fz

[RetVal, fz, work_zero, tool_zero] = Service_Get_Fz(ArmSocket)	
描述	该函数用于查询末端一维力数据。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回:错误码,查询 API 错误类型。 (2) Fz single 反馈的一维力原始数据 单位：N (3) zero_force single 传感器坐标系下系统受到的外力数据 (4) work_zero single 当前工作坐标系下系统受到的外力数据 (5) tool_zero single 当前工具坐标系下系统受到的外力数据



备注	第一帧指令下发后，开始更新一维力数据，此时返回的数据有滞后性；请从第二帧的数据开始使用。若周期查询 Fz 数据，频率不能高于 40Hz。
----	--

5.22.2. 清空一维力数据 Service_Clear_Fz

RetVal = Service_Clear_Fz(ArmSocket, block)	
描述	该函数用于清零末端一维力数据。清空一维力数据后，后续所有获取到的数据都是基于当前的偏置。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.22.3. 自动标定末端一维力数据 Service_Auto_Set_Fz

RetVal = Service_Auto_Set_Fz(ArmSocket)	
描述	该函数用于自动标定末端一维力数据。一维力重新安装后，必须重新计算一维力所受到的初始力和重心。分别在不同姿态下，获取一维力的数据，用于计算重心位置，该步骤对于基于一维力的力位混合控制操作具有重要意义
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
-----	---

5.22.4. 手动标定末端一维力数据 Service_Manual_Set_Fz

RetVal = Service_Manual_Set_Fz(ArmSocket, joint1, joint2)	
描述	该函数用于手动标定末端一维力数据。一维力重新安装后，必须重新计算一维力所受到的初始力和重心。该手动标定流程，适用于空间狭窄工作区域，以防自动标定过程中机械臂发生碰撞，用户可以手动选取 2 个位姿下发，当下发完后，机械臂开始自动沿用户设置的目标运动，并在此过程中计算一维力重心
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) joint1 7 element vector single 点位 1 关节角度 (3) joint2 7 element vector single 点位 2 关节角度
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.23. Modbus 配置

睿尔曼机械臂在控制器的航插和末端接口板航插处，各有 1 路 RS485 通讯接口，这两个 RS485 端口可通过接口配置为标准的 ModbusRTU 模式。然后通过接口对端口连接的外设进行读写操作。



注意：控制器的 RS485 接口在未配置为 Modbus RTU 模式的情况下，可用于用户对机械臂进行控制，这两种模式不可兼容。若要恢复机械臂控制模式，必须将该端口的 Modbus RTU 模式关闭。Modbus RTU 模式关闭后，系统会自动切换回机械臂控制模式，波特率 460800BPS，停止位 1，数据位 8，无检验。

同时，I 系列控制器支持 modbus-TCP 主站配置，可配置使用 modbus-TCP 主站，用于连接外部设备的 modbus-TCP 从站。

5.23.1. 设置通讯端口 Modbus RTU 模式 Service_Set_Modbus_Mode

RetVal = Service_Set_Modbus_Mode (ArmSocket, port,baudrate,timeout,block)	
描述	该函数用于配置通讯端口 Modbus RTU 模式。机械臂启动后，要对通讯端口进行任何操作，必须先启动该指令，否则会返回报错信息。另外，机械臂会对用户的配置方式进行保存，机械臂重启后会自动恢复到用户断电之前配置的模式。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) port int32 通讯端口，0-控制器 RS485 端口为 RTU 主站，1-末端接口板 RS485 接口为 RTU 主站，2-控制器 RS485 端口为 RTU 从站</div> <div>(3) baudrate int32 波特率，支持 9600，115200，460800 三种常见波特率</div> <div>(4) timeout int32 超时时间，单位百毫秒。对 Modbus 设备所有的读写指令，</div>



	<p>在规定的超时时间内未返回响应数据，则返回超时报错提醒。超时时间若设置为 0，则机械臂按 1 进行配置。</p> <p>(5) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.23.2. 关闭通讯端口 Modbus RTU 模式 Service_Close_Modbus_Mode

RetVal = Service_Close_Modbus_Mode (ArmSocket, port , block)	
描述	该函数用于关闭通讯端口 Modbus RTU 模式。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) port int32</p> <p>通讯端口，0-控制器 RS485 端口为 RTU 主站，1-末端接口板 RS485 接口为 RTU 主站，2-控制器 RS485 端口为 RTU 从站</p> <p>(3) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.23.3. 配置连接 ModbusTCP 从站 Service_Set_Modbustcp_Mode--I 系列

RetVal = Service_Set_Modbustcp_Mode (ArmSocket, ip,port,timeout)	
--	--



描述	该函数用于配置连接 ModbusTCP 从站。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) ip string 从机 IP 地址</div> <div>(3) port int32 端口号</div> <div>(4) timeout int32 超时时间，单位秒。</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</div>

5.23.4. 配置关闭 ModbusTCP 从站 Service_Close_Modbustcp_Mode--I 系列

RetVal = Service_Close_Modbustcp_Mode (ArmSocket)

描述	该函数用于配置关闭 ModbusTCP 从站。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</div>

5.23.5. 读线圈 Service_Get_Read_Coils

[RetVal,coils_data] = Service_Get_Read_Coils(ArmSocket, port, address, num, device)

描述	该函数用于读线圈。
----	-----------



参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) port int32</p> <p>通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备</p> <p>(3) address int32</p> <p>线圈起始地址</p> <p>(4) num int32</p> <p>要读的线圈的数量，该指令最多一次性支持读 8 个线圈数据，即返回的数据不会超过一个字节</p> <p>(5) device int32</p> <p>外设设备地址</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) coils_data int32</p> <p>返回线圈状态</p>

5.23.6. 读离散输入量 Service_Get_Read_Input_Status

[RetVal,coils_data] = Service_Get_Read_Multiple_Coils(ArmSocket,port,address,num,device,len)	
描述	读离散输入量。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>



	<p>(2) port int32</p> <p> 通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备</p> <p>(3) address int32</p> <p> 数据起始地址</p> <p>(4) num int32</p> <p> 要读的数据的数量,该指令最多一次性支持读 8 个离散量数据，即返回的数据不会超过一个字节</p> <p>(5) device int32</p> <p> 外设设备地址</p> <p>(6) len int32</p> <p> 返回 coils_data 数组长度</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p> 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) coils_data vector int32</p> <p> 返回离散量</p>

5.23.7. 读保持寄存器 Service_Get_Read_Holding_Registers

[RetVal, coils_data] = Service_Get_Read_Holding_Registers(ArmSocket, port,address,device)	
描述	该函数用于读保持寄存器。该函数每次只能读 1 个寄存器，即 2 个字节的数据，不可一次性读取多个寄存器数据。
参数	(1) ArmSocket uint64



	<p>Socket 句柄</p> <p>(2) port int32</p> <p> 通讯端口, 0-控制器 RS485 端口, 1-末端接口板 RS485 接口, 3-控制器 ModbusTCP 设备</p> <p>(3) address int32</p> <p> 数据起始地址</p> <p>(4) device int32</p> <p> 外设设备地址</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p> 成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。</p> <p>(2) coils_data int32</p> <p> 返回寄存器数据</p>

5.23.8. 读输入寄存器 Service_Get_Read_Input_Registers

<pre>[RetVal,coils_data] = Service_Get_Read_Input_Registers(ArmSocket, port,address,device)</pre>	
描述	该函数用于读输入寄存器。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p> Socket 句柄</p> <p>(2) port int32</p> <p> 通讯端口, 0-控制器 RS485 端口, 1-末端接口板 RS485 接口, 3-控制器 ModbusTCP 设备</p> <p>(3) address int32</p>



	数据起始地址 (4) device int32 外设设备地址
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) coils_data int32 返回寄存器数据

5.23.9. 写单圈数据 Service_Write_Single_Coil

RetVal = Service_Write_Single_Coil(ArmSocket, port,address,data,device, block)	
描述	该函数用于写单圈数据。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) port int32 通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备 (3) address int32 线圈起始地址 (4) data int16 要写入线圈的数据 (5) device int32 外设设备地址



	<p>(6) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>

5.23.10. 写单个寄存器 Service_Write_Single_Register

RetVal = Service_Write_Single_Register(ArmSocket, port,address,data,device, block)

描述	该函数用于写单个寄存器。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) port int32</p> <p>通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备</p> <p>(3) address int32</p> <p>寄存器起始地址。</p> <p>(4) data int16</p> <p>要写入寄存器的数据。</p> <p>(5) device int32</p> <p>外设设备地址</p> <p>(6) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返</p>



	回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.23.11. 写多个寄存器 Service_Write_Registers

RetVal = Service_Write_Registers(ArmSocket, port,address,num,single_data, device, block)

描述	该函数用于写多个寄存器。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) port int32 通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备 (3) address int32 寄存器起始地址 (4) num int32 写寄存器个数，寄存器每次写的数量不超过 10 个 (5) single_data vector uint8 要写入寄存器的数据数组，类型：byte (6) device int32 外设设备地址 (7) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返



	回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.23.12. 写多圈数据 Service_Write_Coils

RetVal = Service_Write_Coils(ArmSocket, port,address,num, coils_data,device, block)	
描述	该函数用于写多圈数据。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) port int32 通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备 (3) address int32 线圈起始地址。 (4) num int32 写线圈个数，每次写的数量不超过 160 个 (5) coils_data vector uint8 要写入线圈的数据数组，类型：byte。若线圈个数不大于 8，则写入的数据为 1 个字节；否则，则为多个数据的数组。 (6) device int32 外设设备地址 (7) block logical



	false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.23.13. 读多圈数据 Service_Get_Read_Multiple_Coils

[RetVal, coils_data] = Service_Get_Read_Multiple_Coils(ArmSocket, port, address, num, device, len)	
描述	该函数用于读多圈数据。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) port int32 通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备 (3) address int32 线圈起始地址 (4) num int32 8 < num <= 120 要读的线圈的数量，该指令最多一次性支持读 120 个线圈数据，即 15 个 byte (5) device int32 外设设备地址 (6) len int32 返回 coils_data 数组长度



返回值	(1) RetVal	int32
	成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。	
	(2) coils_data	vector int32
	返回线圈状态	

5.23.14. 读多个保持寄存器 Service_Read_Multiple_Holding_Registers

```
[RetVal, coils_data] = Service_Read_Multiple_Holding_Registers(ArmSocket, port, address, num, device, len)
```

描述	该函数用于读多个保持寄存器。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) port int32</p> <p>通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备</p> <p>(3) address int32</p> <p>寄存器起始地址</p> <p>(4) num int32</p> <p>$2 < num < 13$ 要读的寄存器的数量，该指令最多一次性支持读 12 个寄存器数据，即 24 个</p> <p>(5) device int32</p> <p>外设设备地址</p> <p>(6) len int32</p> <p>返回 coils_data 数组长度</p>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
	(2) coils_data 返回寄存器数据

5.23.15. 读多个输入寄存器 Service_Read_Multiple_Input_Registers

```
[RetVal, coils_data] = Service_Read_Multiple_Input_Registers(ArmSocket,  
port, address, num, device, len)
```

描述	该函数用于读多个输入寄存器。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) port int32 通讯端口，0-控制器 RS485 端口，1-末端接口板 RS485 接口，3-控制器 ModbusTCP 设备</p> <p>(3) address int32 寄存器起始地址</p> <p>(4) num int32 $2 < num < 13$ 要读的寄存器的数量，该指令最多一次性支持读 12 个寄存器数据，即 24 个</p> <p>(5) device int32 外设设备地址</p> <p>(6) len int32 返回 coils_data 数组长度</p>



返回值	(3) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (4) coils_data 返回寄存器数据
-----	--

5.24. 升降机构

睿尔曼机械臂可集成自主研发升降机构。

5.24.1. 升降机构速度开环控制 Service_Set_Lift_Speed

RetVal = Service_Set_Lift_Speed (ArmSocket, speed)	
描述	设置移动平台运动速度。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) speed int32 升降机速度百分比，-100 ~100 speed<0: 升降机构向下运动 speed>0: 升降机构向上运动 Speed=0: 升降机构停止运动
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.24.2. 设置升降机构高度 Service_Set_Lift_Height

RetVal = Service_Set_Lift_Height(ArmSocket, height,speed, block)	
描述	该函数用于设置升降机构高度。



参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) height int32</p> <p>目标高度, 单位 mm, 范围: 0~2600</p> <p>(3) speed int32</p> <p>升降机速度百分比, 1~100</p> <p>(4) block logical</p> <p>false-非阻塞, 发送后立即返回; true-阻塞, 等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。</p>

5.24.3. 获取升降机构状态 Service_Get_Lift_State

[RetVal, height,current,err_flag,mode] = Service_Get_Lift_State(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取升降机构状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回: 0; 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型。</p> <p>(2) height int32</p> <p>当前升降机构高度, 单位: mm, 精度: 1mm, 范围: 0~2300</p> <p>(3) current int32</p> <p>当前升降驱动电流, 单位: mA, 精度: 1mA</p>



	<p>(4) err int32</p> <p>升降驱动错误代码，错误代码类型参考关节错误代码</p> <p>(5) mode int32</p> <p>当前升降状态，0-空闲，1-正方向速度运动，2-正方向位置运动，3-负方向速度运动，4-负方向位置运动</p>
--	--

5.25. 透传力位混合控制补偿

针对睿尔曼带一维力和六维力版本的机械臂，用户除了可直接使用示教器调用底层的力位混合控制模块外，还可以将自定义的轨迹以周期性透传的形式结合底层的力位混合控制算法进行补偿。

在进行力的操作之前，如果未进行力数据标定，可使用清空一维力、六维力数据接口对零位进行标定。

5.25.1. 开启透传力位混合控制补偿模式 Service_Start_Force_Position_Move

RetVal = Service_Start_Force_Position_Move (ArmSocket, block)	
描述	开启透传力位混合控制补偿模式。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) block logical</p> <p>false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



5.25.2. 力 位 混 合 控 制 补 偿 透 传 模 式 （ 关 节 角 度 ）

Service_Force_Position_Move_Joint

```
RetVal          =          Service_Force_Position_Move_Joint(ArmSocket,  
joint,sensor,mode,dir,force, follow)
```

描述	该函数用于力位混合控制补偿透传模式（关节角度）。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) joint 7 element vector 只读 single 目标关节角度</p> <p>(3) sensor uint8 所使用传感器类型，0-一维力，1-六维力</p> <p>(4) mode uint8 模式，0-沿基坐标系，1-沿工具端坐标系</p> <p>(5) dir int32 力控方向，0~5 分别代表 X/Y/Z/Rx/Ry/Rz，其中一维力类型 时默认方向为 Z 方向</p> <p>(6) force single 力的大小 单位 N</p> <p>(7) follow logical 表示驱动器的运动跟随效果，true 为高跟随，false 为低跟随</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>



备注	<p>备注 1：该功能只适用于一维力传感器和六维力传感器机械臂版本</p> <p>备注 2：透传周期越快，力位混合控制效果越好。基础系列 WIFI 和网口模式透传周期最快 20ms，USB 和 RS485 模式透传周期最快 10ms。高速网口的透传周期最快也可到 10ms，不过在使用该高速网口前，需要使用指令打开配置。另外 I 系列有线网口周期最快可达 5ms</p>
----	---

5.25.3. 力 位 混 合 控 制 补 偿 透 传 模 式 （ 位 姿 ）

Service_Force_Position_Move_Pose

RetVal	=	Service_Force_Position_Move_Pose(ArmSocket, pose, sensor, mode, dir, force, follow)
描述	该函数用于力位混合控制补偿透传模式（位姿）。	
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>当前坐标系下目标位姿，位姿中包括姿态欧拉角和姿态四元数，四元数合理情况下，优先使用姿态四元数</p> <p>(3) sensor uint8</p> <p>所使用传感器类型，0-一维力，1-六维力</p> <p>(4) mode uint8</p> <p>模式，0-沿基坐标系，1-沿工具端坐标系</p> <p>(5) dir int32</p> <p>力控方向，0~5 分别代表 X/Y/Z/Rx/Ry/Rz，其中一维力类型</p>	



	<p>时默认方向为 Z 方向</p> <p>(6) force single</p> <p>力的大小 单位 0.1N</p> <p>(7) follow logical</p> <p>是否高跟随</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p>
备注	<p>1、该功能只适用于一维力传感器和六维力传感器机械臂版本</p> <p>2、透传周期越快，力位混合控制效果越好。基础系列 WIFI 和网口模式透传周期最快 20ms，USB 和 RS485 模式透传周期最快 10ms。高速网口的透传周期最快也可到 10ms，不过在使用该高速网口前，需要使用指令打开配置。另外 I 系列有线网口周期最快可达 5ms。</p> <p>3、透传开始的起点务必为机械臂当前位姿，否则可能会力控补偿失败或机械臂无法运动</p>

5.25.4. 力 位 混 合 控 制 补 偿 透 传 模 式 （ 位 姿 ）

Service_Force_Position_Move_Pose

RetVal = Service_Force_Position_Move_Pose(ArmSocket, param)	
描述	该函数用于力位混合控制补偿透传模式（位姿）。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) param clib.rm_service.ForcePositionMove</p> <p>透传力位混合补偿参数</p>



返回值	(2) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。
备注	1、该功能只适用于一维力传感器和六维力传感器机械臂版本 2、透传周期越快，力位混合控制效果越好。基础系列 WIFI 和网口模式透传周期最快 20ms，USB 和 RS485 模式透传周期最快 10ms。高速网口的透传周期最快也可到 10ms，不过在使用该高速网口前，需要使用指令打开配置。另外 I 系列有线网口周期最快可达 5ms。 3、透传开始的起点务必为机械臂当前位姿，否则可能会力控补偿失败或机械臂无法运动

5.25.5. 关闭透传力位混合控制补偿模式 Service_Stop_Force_Position_Move

RetVal = Service_Stop_Force_Position_Move(ArmSocket, block)

描述	该函数用于关闭透传力位混合控制补偿模式。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0；失败返回：错误码，查询 API 错误类型。

5.26. 算法工具接口

针对睿尔曼机械臂，提供正解、逆解等工具接口。



算法接口可单独使用，也可连接机械臂使用。连接机械臂使用时，为保证算法所用的参数是机械臂当前的数据，需调用获取工作、工具坐标系，获取安装角度等接口同步信息，否则算法将使用 API 与机械臂创建连接时机械臂的坐标系、安装角度等数据计算。

5.26.1. 初始化算法依赖数据 Service_Algo_Init_Sys_Data

Service_Algo_Init_Sys_Data(Mode, bType)	
描述	初始化算法依赖数据(不连接机械臂时调用， 连接机械臂会自动调用)。
参数	<div>(1) dMode clib.rm_service.RobotType 机械臂型号</div> <div>(2) bType clib.rm_service.SensorType 传感器型号</div>

5.26.2. 设置算法的安装角度 Service_Algo_Set_Angle

Service_Algo_Set_Angle(x, y, z)	
描述	设置算法的安装角度参数（不连接机械臂时调用，连接机械臂时调用 Set_Install_Pose 设置安装方式参数会自动调用该接口）。
参数	<div>(1) x single X 轴安装角度，单位度。</div> <div>(2) y single Y 轴安装角度，单位度。</div> <div>(3) z single Z 轴安装角度，单位度。</div>



5.26.3. 获取算法的安装角度 Service_Algo_Get_Angle

[x,y,z] = Service_Algo_Get_Angle()	
描述	获取算法的安装角度参数。
返回值	<p>(1) x single X 轴安装角度，单位度。</p> <p>(2) y single Y 轴安装角度，单位度。</p> <p>(3) z single Z 轴安装角度，单位度。</p>

5.26.4. 设置算法工作坐标系 Service_Algo_Set_WorkFrame

Service_Algo_Set_WorkFrame(coord_work)	
描述	设置算法工作坐标系（不连接机械臂时调用，连接机械臂时调用 Change_Work_Frame 切换工作坐标系会自动调用该接口）。
参数	<p>(1) coord_work clib.rm_service.FRAME 工作坐标系数据</p>
备注	该接口调用时无须设置坐标系名称

5.26.5. 获取当前工作坐标系 Service_Algo_Get_Curr_WorkFrame

[coord_work] = Service_Algo_Get_Curr_WorkFrame(coord_work)	
描述	设置算法工作坐标系。
返回值	<p>(1) coord_work clib.rm_service.FRAME 工作坐标系数据</p>



5.26.6. 设置算法工具坐标系和负载 Service_Algo_Set_ToolFrame_Params

Service_Algo_Set_ToolFrame(coord_tool)	
描述	设置算法工具坐标系和负载（不连接机械臂时调用，连接机械臂时调用 Change_Tool_Frame 切换工具坐标系会自动调用该接口）。
参数	(1) coord_tool clib.rm_service.FRAME 工具坐标系数据

5.26.7. 获取算法当前工具坐标系 Service_Algo_Get_Curr_ToolFrame

coord_tool = Service_Algo_Get_Curr_ToolFrame()	
描述	设置算法工具坐标系和负载。
返回值	(1) coord_tool clib.rm_service.FRAME 坐标系数据
备注	该接口调用时无须设置坐标系名称

5.26.8. 正解 Service_Algo_Forward_Kinematics

pose = Service_Algo_Forward_Kinematics(joint)	
描述	用于睿尔曼机械臂正解计算。
参数	(1) joint 7 element vector single 关节 1 到关节 7 角度，单位度。
返回值	(1) pose clib.rm_service.Pose 目标位姿

5.26.9. 设置逆求解模式

Service_Algo_Set_Redundant_Parameter_Traversal_Mode

Service_Algo_Set_Redundant_Parameter_Traversal_Mode(mode)	
---	--



描述	用于设置逆解求解模式。
参数	<p>(1) mode logical</p> <p>true: 遍历模式, 冗余参数遍历的求解策略。适于当前位姿跟要求解的位姿差别特别大的应用场景, 如 MOVJ_P、位姿编辑等, 耗时较长</p> <p>false: 单步模式, 自动调整冗余参数的求解策略。适于当前位姿跟要求解的位姿差别特别小、连续周期控制的场景, 如笛卡尔空间规划的位姿求解等, 耗时短</p>

5.26.10. 逆解 Service_Algo_inverse_Kinematics

[RetVal, q_out] = Service_Algo_Inverse_Kinematics(q_in, q_pose, flag)	
描述	用于睿尔曼机械臂逆解计算, 默认单步模式, 可使用 Algo_Set_Redundant_Parameter_Traversal_Mode 接口设置逆解求解模式。
参数	<p>(1) q_in 7 element vector single 上一时刻关节角, 单位度。</p> <p>(2) q_pose clib.rm_service.Pose 目标位姿。</p> <p>(3) flag uint8 姿态参数类别: 0-四元数; 1-欧拉角</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>SYS_NORMAL: 计算正常, CALCULATION_FAILED: 计算失败;</p>



	<p>(2) q_out 7 element vector single</p> <p>输出的关节角度，单位度。</p>
--	---

5.26.11. 计算平移、旋转运动位姿 Service_Algo_PoseMove

pose = Service_Algo_PoseMove(poseCurrent, deltaPosAndRot, frameMode)	
描述	用于计算 Pos 和 Rot 沿某坐标系有一定的位移和旋转角度后，所得到的位姿数据。
参数	<p>(1) poseCurrent 6 element vector single</p> <p>当前位姿，输入 position 和 euler。</p> <p>(2) deltaPosAndRot 6 element vector single</p> <p>沿轴位移和绕轴旋转数组 (dx, dy, dz, rotx, roty, rotz) ， 位置移动单位：m，旋转单位：度</p> <p>(3) frameMode int32</p> <p>旋转角度：旋转角度，单位（度）</p>
返回值	<p>(1) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>经平移、旋转后的位姿</p>

5.26.12. 计算环绕运动位姿 Service_Algo_RotateMove

pose = Service_Algo_RotateMove(curr_joint, rotate_axis, rotate_angle, choose_axis)	
描述	用于计算环绕运动位姿。
参数	<p>(1) curr_joint 7 element vector single</p> <p>当前关节角度，单位度。</p> <p>(2) rotate_axis int32</p>



	<p>旋转轴：1：x 轴， 2：y 轴， 3：z 轴</p> <p>(3) rotate_angle single</p> <p>旋转角度：旋转角度，单位（度）</p> <p>(4) choose_axis clib.rm_service.Pose</p> <p>指定计算时使用的坐标系</p>
返回值	<p>(1) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>计算位姿结果</p>

5.26.13. 末端位姿转成工具位姿 Service_Algo_end2tool

pose = Service_Algo_End2Tool(eu_end)	
描述	末端位姿转成工具位姿。即为：机械臂末端在基坐标系下的位姿，转化成工具坐标系末端在工作坐标系下的位姿
参数	<p>(1) eu_end clib.rm_service.Pose</p> <p>基于世界坐标系和默认工具坐标系的末端位姿</p>
返回值	<p>(2) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>基于工作坐标系和工具坐标系的末端位姿</p>

5.26.14. 工具位姿转末端位姿 Service_Algo_tool2end

pose = Service_Algo_Tool2End(eu_tool)	
描述	工具位姿转末端位姿，即为：工具坐标系末端在工作坐标系下的位姿，转换成机械臂末端在基坐标系下的位姿。
参数	<p>(1) eu_tool clib.rm_service.Pose</p> <p>基于工作坐标系和工具坐标系的末端位姿</p>
返回值	<p>(1) pose clib.rm_service.Pose</p>



基于世界坐标系和默认工具坐标系的末端位姿

5.26.15. 四元数转欧拉角 Service_Algo_quaternion2euler

```
eu = Service_Algo_Quaternion2Euler(qua)
```

描述	四元数转欧拉角。
参数	(1) qua clib.rm_service.Quat 四元数
返回值	(1) eu clib.rm_service.Euler 欧拉角

5.26.16. 欧拉角转四元数 Service_Algo_euler2quaternion

```
qua = Service_Algo_Euler2Quaternion(eu)
```

描述	欧拉角转四元数。
参数	(1) eu clib.rm_service.Euler 欧拉角
返回值	(1) qua clib.rm_service.Quat 四元数

5.26.17. 欧拉角转旋转矩阵 Service_Algo_euler2matrix

```
[matrix,data] = Service_Algo_Euler2Matrix(_rot3)
```

描述	欧拉角转旋转矩阵。
参数	(1) _rot3 clib.rm_service.Euler 欧拉角
返回值	(1) matrix clib.rm_service.Matrix



	旋转矩阵行数列数 irow, iline
(2) data	4x4 single
	旋转矩阵

5.26.18. 位姿转旋转矩阵 Service_Algo_pos2matrix

[matrix,data] = Service_Algo_Pos2Matrix(_point)	
描述	位姿转旋转矩阵。
参数	(1) _point clib.rm_service.Pose 位姿
返回值	(1) matrix clib.rm_service.Matrix 旋转矩阵行数列数 irow, iline (2) data 4x4 single 旋转矩阵

5.26.19. 旋转矩阵转位姿 Service_Algo_matrix2pos

pose = Service_Algo_Matrix2Pos(matrix,data)	
描述	旋转矩阵转位姿。
参数	(1) matrix clib.rm_service.Matrix 旋转矩阵的行数列数 irow, iline (2) data 4x4 single 旋转矩阵
返回值	(1) pose clib.rm_service.Pose 位姿



5.26.20. 基坐标系转工作坐标系 Service_Algo_Base2WorkFrame

```
pose = Service_Algo_Base2WorkFrame(matrix, data, state)
```

描述	基坐标系转工作坐标系。
参数	<p>(1) matrix clib.rm_service.Matrix</p> <p>矩阵的行数列数 irow, iline</p> <p>(2) data 4x4 single</p> <p>工作坐标系在基坐标系下的矩阵</p> <p>(3) state clib.rm_service.Pose</p> <p>工具端坐标在基坐标系下位姿</p>
返回值	<p>(1) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>基坐标系在工作坐标系下的位姿</p>

5.26.21. 工作坐标系转基坐标系 Service_Algo_WorkFrame_To_Base

```
pose = Service_Algo_WorkFrame2Base(matrix, data, state)
```

描述	工作坐标系转基坐标系。
参数	<p>(1) matrix clib.rm_service.Matrix</p> <p>矩阵的行数列数 irow, iline</p> <p>(2) data 4x4 single</p> <p>工作坐标系在基坐标系下的矩阵</p> <p>(3) state clib.rm_service.Pose</p> <p>工具端坐标在工作坐标系下位姿</p>
返回值	<p>(1) pose clib.rm_service.Pose</p> <p>工作坐标系在基坐标系下的位姿</p>



5.26.22. 计算沿工具坐标系运动位姿 Service_Algo_Cartesian_Tool

```
pose = Service_Algo_Cartesian_Tool(curr_joint, move_lengthx, move_lengthy, move_lengthz)
```

描述	计算沿工具坐标系运动位姿。
参数	<p>(1) curr_joint 7 element vector single 当前关节角度，单位度</p> <p>(2) move_lengthx single 沿 X 轴移动长度，米为单位</p> <p>(3) move_lengthy single 沿 Y 轴移动长度，米为单位</p> <p>(4) move_lengthz single 沿 Z 轴移动长度，米为单位</p>
返回值	<p>(1) pose clib.rm_service.Pose 工作坐标系下的位姿</p>

5.26.23. 设置算法关节最大限位 Service_Set_Algo_Joint_Max_Limit

```
Service_Algo_Set_Joint_Max_Limit(joint_limit)
```

描述	设置算法关节最大限位。
参数	<p>(1) Joint_limit 7 element vector single 关节的最大限位数组</p>

5.26.24. 获取算法关节最大限位 Service_Algo_Get_Joint_Max_Limit

```
joint_limit = Service_Algo_Get_Joint_Max_Limit()
```

描述	设置算法关节最大限位。
----	-------------



返回值	(1) Joint_limit 7 element vector single 关节的最大限位数组
-----	--

5.26.25. 设置算法关节最小限位 Service_Algo_Set_Joint_Min_Limit

Service_Algo_Set_Joint_Min_Limit(joint_limit)	
描述	设置算法关节最大限位。
参数	(1) Joint_limit 7 element vector single 关节的最小限位数组

5.26.26. 获取算法关节最小限位 Service_Algo_Get_Joint_Min_Limit

joint_limit = Service_Algo_Get_Joint_Min_Limit()	
描述	设置算法关节最大限位。
返回值	(1) Joint_limit 7 element vector single 关节的最小限位数组

5.26.27. 设置算法关节最大速度 Service_Algo_Set_Joint_Max_Speed

Service_Algo_Set_Joint_Max_Speed(joint_slim_max)	
描述	设置算法关节最大速度。
参数	(1) Joint_slim_max 7 element vector single 关节的最大速度数组

5.26.28. 获取算法关节最大速度 Service_Algo_Get_Joint_Max_Speed

joint_slim_max = Service_Algo_Get_Joint_Max_Speed()	
描述	设置算法关节最大速度。
返回值	(1) Joint_slim_max 7 element vector single



	关节的最大速度数组
--	-----------

5.26.29. 设置算法关节最大加速度 Service_Algo_Set_Joint_Max_Acc

Service_Algo_Set_Joint_Max_Acc(joint_alim_max)	
描述	设置算法关节最大加速度。
参数	(1) Joint_alim_max 7 element vector single 关节的最大加速度数组

5.26.30. 获取算法关节最大加速度 Service_Algo_Get_Joint_Max_Acc

joint_alim_max = Service_Algo_Get_Joint_Max_Acc()	
描述	设置算法关节最大加速度。
返回值	(1) Joint_alim_max 7 element vector single 返回的关节的最大加速度数组

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 不连接机械臂使用算法接口，初始化算法依赖

rtype = clib.rm_service.RobotType.RM65;

stype = clib.rm_service.SensorType.B;

robot.Service_Algo_Init_Sys_Data(rtype, stype);

% 设置工作坐标系
```



```
frame = clib.rm_service.FRAME();

frame.pose.position.x = 0;

frame.pose.position.y = 0;

frame.pose.position.z = 0.483;

frame.pose.euler.rx = 0;

frame.pose.euler.ry = 0;

frame.pose.euler.rz = 0.535;

frame.x = 1;

frame.y = 2;

frame.z = 3;

robot.Service_Algo_Set_WorkFrame(frame);

% 获取坐标系

wframe = robot.Service_Algo_Get_Curr_WorkFrame(frame);

wframe.pose.position

% 正解计算

fjoint = [20,20,0,70,30,90,0];

retpose = robot.Service_Algo_Forward_Kinematics(fjoint);

retpose.position

retpose.euler

% 逆解计算

retpose.position.x = retpose.position.x + 0.001;

[ret, q_out] = robot.Service_Algo_Inverse_Kinematics(fjoint, retpose, 1)
```



5.27. 在线编程

5.27.1. 文件下发 Service_Send_TrajectoryFile

[RetVal,err_line] = Service_Send_TrajectoryFile(ArmSocket, send_param)	
描述	在线编程文件下发。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) send_param clib.rm_service.Send_Project_Params 文件下发参数</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型</p> <p>(2) err_line int32 有问题的工程行数</p>

5.27.2. 轨迹规划中改变速度比例系数 Service_Set_Plan_Speed

RetVal = Service_Set_Plan_Speed(ArmSocket, speed, block)	
描述	该函数用于轨迹规划中改变速度比例系数。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 socket 句柄</p> <p>(2) speed int32 当前进度条的速度数据</p> <p>(3) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器</p>



	返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型

5.27.3. 文件树弹窗提醒 Service_Popup

RetVal = Service_Popup(ArmSocket, content, block)

描述	文件树弹窗提醒。本指令是控制器发送给示教器，返回值：是示教器发送给控制器。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄 (2) content 轨迹文件完整路径 例： c:/rm_file.txt (3) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器 返回设置成功指令。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型



代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 文件下发，以 50%的速度运行

file_name = 'C:/Users/dell/Desktop/file/API/test.txt';

file_name_len = strlen(file_name);

[RetVal,err_line] =

robot.Service_Send_TrajectoryFile(ArmSocket,file_name,file_name_len,50,1,0);

% 断开连接

robot.Service_RM_API_Uninit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.28. 机械臂状态主动上报



5.28.1. 设置主动上报配置 Service_Set_Realtime_Push

RetVal = Service_Set_Realtime_Push(ArmSocket,config)	
描述	该函数用于设置主动上报接口配置。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄 (2) config clib.rm_service.Realtime_Push_Config 主动上报接口配置
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型

5.28.2. 获取主动上报配置 Service_Get_Realtime_Push

[RetVal,config] = Service_Get_Realtime_Push(ArmSocket,config)	
描述	该函数用于获取主动上报接口配置。
参数	(1) ArmSocket uint64 socket 句柄 (2) config clib.rm_service.Realtime_Push_Config 主动上报接口配置结构体
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型 (2) config clib.rm_service.Realtime_Push_Config 主动上报接口配置结构体



5.28.3. 机械臂状态主动上报 Service_Realtime_Arm_Joint_State

[RetVal, RobotStatus] = Service_Get_Realtime_Arm_Joint_State(RobotStatus)	
描述	该函数可获取机械臂主动上报的状态信息。
参数	(1) RobotStatus clib.rm_service.RobotStatus 机械臂状态信息结构体。
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型 (2) RobotStatus clib.rm_service.RobotStatus 机械臂状态信息结构体。

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 配置主动上报接口
```



```
config = clib.rm_service.Realtime_Push_Config();

config.port = 8099;

config.enable = true;

config.custom.joint_speed = 1;

robot.Service_Set_Realtime_Push(handle, config)

% 查询主动上报接口配置

after_config = clib.rm_service.Realtime_Push_Config();

[RetVal, after_config] = robot.Service_Get_Realtime_Push(handle, after_config)

% 获取机械臂主动上报的状态信息

status = clib.rm_service.RobotStatus;

for i = 1:10

[ret, robotstatus] = robot.Service_Get_Realtime_Arm_Joint_State(status);

robotstatus.joint_status.joint_position.single

pause(0.1)

end

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.29. 通用扩展关节

5.29.1. 关节速度环控制 Service_Expand_Set_Speed

```
RetVal = Service_Expand_Set_Speed(ArmSocket, speed, block);
```



描述	扩展关节速度环控制。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) speed int32 -50 表示最大速度的百分之五十反方向运动</p> <p>(3) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器 返回设置成功指令。</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型</p>

5.29.2. 关节位置环控制 Service_Expand_Set_Pos

RetVal = Service_Expand_Set_Pos(ArmSocket, pos, speed, block)

描述	该函数用于扩展关节位置环控制。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) pos int32 升降关节精度 1mm 旋转关节精度 0.001°</p> <p>(3) speed int32 50 表示最大速度的百分之五十,且速度必须大于 0</p> <p>(4) block logical false-非阻塞，发送后立即返回； true-阻塞，等待控制器 返回设置成功指令。</p>



返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型
-----	--

5.29.3. 扩展关节状态获取 Service_Expand_Get_State

[RetVal,pos,err_flag,current,mode] = Service_Expand_Get_State(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取扩展关节状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) pos int32 当前升降机构高度，单位：mm，精度：1mm，如果是旋转关节则为角度 单位度，精度 0.001°</p> <p>(3) err int32 升降驱动错误代码，错误代码类型参考关节错误代码</p> <p>(4) current int32 当前升降驱动电流，单位：mA，精度：1mA</p> <p>(5) mode int32 当前升降状态，0-空闲，1-正方向速度运动，2-正方向位置运动，3-负方向速度运动，4-负方向位置运动</p>
返回值	(1) RetVal int32 成功返回：0。失败返回：错误码，查询 API 错误类型

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象  
  
robot = clib.rm_service.RM_Service();
```



```
% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 获取扩展关节状态

[ret,pos,err_flag,current,mode] = robot.Service_Expand_Get_State(handle)

% 控制扩展关节以 20%的速度反方向运行

robot.Service_Expand_Set_Speed(handle, -20, false)

% 扩展关节位置环控制

robot.Service_Expand_Set_Pos(handle, 100, 20, true)

% 断开连接

robot.Service_RM_API_UnInit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.30. 在线编程存储列表（I 系列）

5.30.1. 查询在线编程程序列表 Service_Get_Program_Trajectory_List

[RetVal,programlist]	=
----------------------	---



Service_Get_Program_Trajectory_List(ArmSocket,page_num,page_size,vague_search,programlist)

描述	查询在线编程程序列表。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) page_num int32 页码（全部查询时此参数传 0）</p> <p>(3) page_size int32 每页大小（全部查询时此参数传 0）</p> <p>(4) vague_search string 模糊搜索（传递此参数可进行模糊查询）</p> <p>(5) programlist clib.rm_service.ProgramTrajectoryData 符合条件的程序列表</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型。</p> <p>(2) programlist clib.rm_service.ProgramTrajectoryData 符合条件的程序列表</p>

5.30.2. 查询当前在线编程文件的运行状态 Service_Get_Program_Run_State

[RetVal,state] = Service_Get_Program_Run_State(ArmSocket,state)

描述	该函数用于查询当前在线编程文件的运行状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p>



	<div>(2) state clib.rm_service.ProgramRunState</div> <div>在线编程运行状态结构体</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</div> <div>(2) state clib.rm_service.ProgramRunState</div> <div>在线编程运行状态结构体</div>

5.30.3. 运行指定编号在线编程 Service_Set_Program_ID_Start

RetVal = Service_Set_Program_ID_Start(ArmSocket,id,speed,block)

描述	该函数用于运行指定编号在线编程。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64</div> <div>Socket 句柄</div> <div>(2) id int32</div> <div>运行指定的 ID，1-100，存在轨迹可运行</div> <div>(3) speed int32</div> <div>1-100，需要运行轨迹的速度，可设置此参数为 0，按照存储的速度运行</div> <div>(4) block logical</div> <div>0-非阻塞，开始运行后返回；1-阻塞，等待在线编程程序运行结束返回</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</div>



5.30.4. 删除指定 ID 的轨迹 Service_Delete_Program_Trajectory

RetVal = Service_Delete_Program_Trajectory(ArmSocket,id)	
描述	该函数用于删除指定 ID 的轨迹。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) id 指定需要删除的轨迹编号</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</div>

5.30.5. 修改指定编号轨迹的信息 Service_Update_Program_Trajectory

[RetVal,state] = Service_Update_Program_Trajectory(ArmSocket,id,speed,name)	
描述	该函数用于修改指定编号轨迹的信息。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) id 指定在线编程轨迹编号</div> <div>(3) speed 更新后的规划速度比例 1-100</div> <div>(4) name 更新后的文件名称（最大 10 个字节）</div>



返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型.
-----	--

5.30.6. 设置 IO 默认运行的在线编程文件编号

Service_Set_Default_Run_Program

RetVal = Service_Set_Default_Run_Program(ArmSocket,id)	
描述	该函数用于设置 IO 默认运行的在线编程文件编号。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) id int32 设置 IO 默认运行的在线编程文件编号, 支持 0-100, 0 代表取消设置
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型.

5.30.7. 获取 IO 默认运行的在线编程文件编号

Service_Get_Default_Run_Program

[RetVal,id] = Service_Get_Default_Run_Program(ArmSocket)	
描述	该函数用于删除指定 ID 的轨迹。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型. (2) id



	IO 默认运行的在线编程文件编号，支持 0-100，0 代表无默认
--	-----------------------------------

代码示例：

```
% 创建 RM_Service 对象

robot = clib.rm_service.RM_Service();

% API 版本

ver = robot.Service_API_Version()

% 连接机械臂

IP = '192.168.1.18';

revtime = 200;

RetVal = robot.Service_RM_API_Init(65, clib.type.nullptr);

handle = robot.Service_Arm_Socket_Start(IP, 8080, revtime);

% 连接状态

RetVal = robot.Service_Arm_Socket_State(handle);

% 获取在线编程程序列表

program = clib.rm_service.ProgramTrajectoryData;

[ret, list] = robot.Service_Get_Program_Trajectory_List(handle, 1, 10, "", program);

if ret == 0

for i = 1:list.page_size

char(list.list(i).trajectory_name.int32)

end

end
```



```
% 运行 ID 为 1 的在线编程

[RetVal] = robot.Service_Set_Program_ID_Start(handle,1,20,false);

% 获取程序运行状态

[ret, state, id, plan_num, loop_num, loop_cont] =

robot.Service_Get_Program_Run_State(handle, 0);

while state ~= 0

    pause(1)

    [ret, state, id, plan_num, loop_num, loop_cont] =

    robot.Service_Get_Program_Run_State(handle, 0);

end

% 删除 ID 为 7 的在线编程

[RetVal] = robot.Service_Delete_Program_Trajectory(handle,7,true);

% 断开连接

robot.Service_RM_API_Uninit()

robot.Service_Arm_Socket_Close(handle)
```

5.31. 全局路点（I 系列）

5.31.1. 新增全局路点 Service_Add_Global_Waypoint

[RetVal] = Service_Add_Global_Waypoint(ArmSocket,point_name,wframe_name,tframe _name,joint,pose)	
描述	新增全局路点。



参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) point_name string 全局路点名称</p> <p>(3) wframe_name string 全局路点工作坐标系名称</p> <p>(4) tframe_name string 全局路点工具坐标系名称</p> <p>(5) joint 7 element vector single 全局路点关节角度</p> <p>(6) pose clib.rm_service.Pose 全局路点位姿</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</p>
示例	<pre>pose = clib.rm_service.Pose pose.position.x = 0; pose.position.y = 0; pose.position.z = 0.8505; pose.euler.rx = 0; pose.euler.ry = 0; pose.euler.rz = 3.141; robot.Service_Add_Global_Waypoint(handle, "p3", "World",</pre>



	"Arm_Tip", [0,20,0,0,0,0,0], pose)
--	------------------------------------

5.31.2. 更新全局路点 Service_Update_Global_Waypoint

[RetVal] = Service_Update_Global_Waypoint(ArmSocket,point_name,wframe_name,tframe_name,joint,pose)	
描述	更新全局路点。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) point_name string 全局路点名称</p> <p>(3) wframe_name string 全局路点工作坐标系名称</p> <p>(4) tframe_name string 全局路点工具坐标系名称</p> <p>(5) joint 7 element vector single 全局路点关节角度</p> <p>(6) pose clib.rm_service.Pose 全局路点位姿</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</p>
示例	<pre>pose = clib.rm_service.Pose pose.position.x = 0;</pre>



	<pre>pose.position.y = 0; pose.position.z = 0.8505; pose.euler.rx = 0; pose.euler.ry = 0; pose.euler.rz = 3.141; robot.Service_Add_Global_Waypoint(handle, "p3", "World", "Arm_Tip", [0,20,0,0,0,0,0], pose)</pre>
--	---

5.31.3. 删除全局路点 Service_Delete_Global_Waypoint

RetVal = Service_Delete_Global_Waypoint(ArmSocket,name)	
描述	该函数用于运行指定编号在线编程。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) name string 全局路点名称</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</div>

5.31.4. 查询多个全局路点 Service_Get_Global_Point_List

<pre>[RetVal,point_list] =Service_Get_Global_Point_List(ArmSocket,page_num,page_size,vague_sea rch,point_list)</pre>	
描述	该函数用于查询多个全局路点。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64</div>



	<p>Socket 句柄</p> <p>(2) page_num int32</p> <p>页码（全部查询时此参数传 NULL）</p> <p>(3) page_size int32</p> <p>几何模型每页大小（全部查询时此参数传 NULL）</p> <p>(4) vague_search string</p> <p>模糊搜索（传递此参数可进行模糊查询）</p> <p>(5) point_list clib.rm_service.WaypointsList</p> <p>全局路点列表查询结构体</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</p> <p>(2) point_list clib.rm_service.WaypointsList</p> <p>全局路点列表查询结构体</p>

5.31.5. 查询指定全局路点 Service_Given_Global_Waypoint

[RetVal,point] = Service_Given_Global_Waypoint(ArmSocket,name,point)	
描述	该函数用于查询指定全局路点。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) name 只读 string</p> <p>指定全局路点名称</p> <p>(3) point clib.rm_service.Waypoint</p> <p>指定的全局路点参数</p>



返回值	(1) RetVal	int32
	0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.	
	(2) point	clib.rm_service.Waypoint
	指定的全局路点参数	

5.32. 电子围栏和虚拟墙（I 系列）

I 系列机械臂具备电子围栏与虚拟墙功能，并提供了针对控制器所保存的电子围栏或虚拟墙几何模型参数的操作接口。用户可以通过这些接口，实现对电子围栏或虚拟墙的新增、查询、更新和删除操作，在使用中，可以灵活的使用保存在控制器中的参数配置，需要注意的是，目前控制器支持保存的参数要求不超过 10 个。

电子围栏功能通过精确设置参数，确保机械臂的轨迹规划、示教等运动均在设定的电子围栏范围内进行。当机械臂的运动轨迹可能超出电子围栏的界限时，系统会立即返回相应的错误码，并自动中止运动，从而有效保障机械臂的安全运行。需要注意的是，电子围栏目前仅支持长方体和点面矢量平面这两种形状，并且其仅在仿真模式下生效，为用户提供一个预演轨迹与进行轨迹优化的安全环境。

虚拟墙功能支持在电流环拖动示教与力控拖动示教两种模式下，对拖动范围进行精确限制。在这两种特定的示教模式下，用户可以借助虚拟墙功能，确保机械臂的拖动操作不会超出预设的范围。但请务必注意，虚拟墙功能目前支持长方体和球体两种形状，并仅在上述两种示教模式下有效。在其他操作模式下，此功能将自动失效。因此，请确保在正确的操作模式下使用虚拟墙功能，以充分发挥其限制拖动范围的作用。



5.32.1. 新增几何模型参数 Service_Add_Electronic_Fence_Config

[RetVal] = Service_Add_Electronic_Fence_Config(ArmSocket,config)	
描述	该函数用于新增几何模型参数，最多支持 10 个几何模型。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 几何模型参数</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</div>

5.32.2. 更新几何模型参数 Service_Update_Electronic_Fence_Config

[RetVal] = Service_Update_Electronic_Fence_Config(ArmSocket,config)	
描述	该函数用于更新几何模型参数，最多支持 10 个几何模型。
参数	<div>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</div> <div>(2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 几何模型参数</div>
返回值	<div>(1) RetVal int32</div> <div>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</div>

5.32.3. 删除几何模型参数 Service_Delete_Electronic_Fence_Config

[RetVal] = Service_Delete_Electronic_Fence_Config(ArmSocket,name)	
描述	该函数用于删除几何模型参数，最多支持 10 个几何模型。



参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) name string 指定几何模型名称
返回值	(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.

5.32.4. 查询所有几何模型名称 Service_Get_Electronic_Fence_List_Names

[RetVal,names,len] = Service_Get_Electronic_Fence_List_Names(ArmSocket,names)	
描述	该函数用于查询所有几何模型名称，最多支持 10 个几何模型。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) names clib.rm_service.NAMES 几何模型名称列表
返回值	(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型. (2) names clib.rm_service.NAMES 几何模型名称列表，长度为实际存在几何模型 (3) len int32 几何模型名称列表长度

5.32.5. 查询指定几何模型参数 Service_Given_Electronic_Fence_Config

[RetVal,config]	=
-----------------	---



Service_Given_Electronic_Fence_Config(ArmSocket,name,config)

描述	该函数用于查询所有几何模型名称，最多支持 10 个几何模型。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) name string 指定几何模型名称</p> <p>(3) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 几何模型参数</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</p> <p>(2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 几何模型参数</p>

5.32.6. 查询所有几何模型信息 Service_Get_Electronic_Fence_List_Info

[RetVal,list,len] = Service_Get_Electronic_Fence_List_Info(ArmSocket,list)

描述	该函数用于查询所有几何模型信息，最多支持 10 个几何模型。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄</p> <p>(2) list clib.rm_service.ElectronicFenceConfigList 几何模型信息列表，长度为实际存在几何模型</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</p> <p>(2) list clib.rm_service.ElectronicFenceConfigList</p>



	几何模型信息列表，长度为实际存在几何模型
(3) len	int32
	几何模型信息列表长度

5.32.7. 设置电子围栏使能状态 Service_Set_Electronic_Fence_Enable

[RetVal] = Service_Set_Electronic_Fence_Enable(ArmSocket,enable_state, in_out_side, effective_region)	
描述	设置电子围栏使能状态。
参数	<p>(1) ArmSocket uint64</p> <p>Socket 句柄</p> <p>(2) enable_state logical</p> <p>true 代表使能，false 代表禁使能</p> <p>(3) in_out_side int32</p> <p>0-机器人在电子围栏内部，1-机器人在电子围栏外部</p> <p>(4) effective_region int32</p> <p>0-针对整臂区域生效</p>
返回值	<p>(1) RetVal int32</p> <p>0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.</p>

5.32.8. 获取电子围栏使能状态 Service_Get_Electronic_Fence_Enable

[RetVal,enable_state, in_out_side, effective_region] = Service_Get_Electronic_Fence_Enable(ArmSocket)	
描述	获取电子围栏使能状态。



参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型. (2) enable_state logical true 代表使能, false 代表禁使能 (3) in_out_side int32 0-机器人在电子围栏内部, 1-机器人在电子围栏外部 (4) effective_region int32 0-针对整臂区域生效

5.32.9. 设置当前电子围栏参数 Service_Set_Electronic_Fence_Config

[RetVal] = Service_Set_Electronic_Fence_Config(ArmSocket,config)	
描述	设置当前电子围栏参数。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 当前电子围栏参数 (无需设置电子围栏名称)
返回值	(1) RetVal int32 0-成功, 失败返回: 错误码, 查询 API 错误类型.

5.32.10. 获取当前电子围栏参数 Service_Get_Electronic_Fence_Config

[RetVal,config] = Service_Get_Electronic_Fence_Config(ArmSocket,config)	
描述	获取电子围栏使能状态。



参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 当前电子围栏参数（返回参数中不包含电子围栏名称）
返回值	(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 当前电子围栏参数（返回参数中不包含电子围栏名称）

5.32.11. 设置虚拟墙使能状态 Service_Set_Virtual_Wall_Enable

[RetVal] = Service_Set_Virtual_Wall_Enable(ArmSocket,enable_state, in_out_side, effective_region)	
描述	设置虚拟墙使能状态。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) enable_state logical true 代表使能，false 代表禁使能 (3) in_out_side int32 0-机器人在虚拟墙内部 (4) effective_region int32 1-针对末端生效
返回值	(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型。



5.32.12. 获取虚拟墙使能状态 Service_Get_Virtual_Wall_Enable

[RetVal,enable_state, in_out_side, effective_region] = Service_Get_Virtual_Wall_Enable(ArmSocket)			
描述	获取虚拟墙使能状态。		
参数	(1) ArmSocket	uint64	Socket 句柄
返回值	(1) RetVal	int32	0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型。 (2) enable_state logical true 代表使能，false 代表禁使能 (3) in_out_side int32 0-机器人在虚拟墙内部 (4) effective_region int32 1-针对末端生效

5.32.13. 设置当前虚拟墙参数 Service_Set_Virtual_Wall_Config

[RetVal] = Service_Set_Virtual_Wall_Config(ArmSocket,config)			
描述	设置当前虚拟墙参数。		
参数	(1) ArmSocket	uint64	Socket 句柄 (2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 当前虚拟墙参数（无需设置虚拟墙名称）
返回值	(1) RetVal	int32	



0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.

5.32.14. 获取当前虚拟墙参数 Service_Get_Virtual_Wall_Config

[RetVal,config] = Service_Get_Virtual_Wall_Config(ArmSocket,config)

描述	获取虚拟墙使能状态。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 当前虚拟墙参数（返回参数中不包含虚拟墙名称）
返回值	(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型. (2) config clib.rm_service.ElectronicFenceConfig 当前虚拟墙参数（返回参数中不包含虚拟墙名称）

5.33. 自碰撞安全检测（I 系列）

I 系列机械臂支持自碰撞安全检测，自碰撞安全检测使能状态下，可确保在轨迹规划、示教等运动过程中机械臂的各个部分不会相互碰撞，需要注意的是，以上自碰撞安全检测功能目前只在仿真模式下生效，用于进行预演轨迹与轨迹优化。

5.33.1. 设置自碰撞安全检测使能状态 Service_Set_Self_Collision_Enable

[RetVal] = Service_Set_Self_Collision_Enable(ArmSocket,enable_state)

描述	该函数用于设置自碰撞安全检测使能状态。
----	---------------------



参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄 (2) enable_state logical true 代表使能，false 代表禁使能
返回值	(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型.

5.33.2. 获取自碰撞安全检测使能状态 Service_Get_Self_Collision_Enable

[RetVal,enable_state] = Service_Get_Self_Collision_Enable(ArmSocket)	
描述	该函数用于获取自碰撞安全检测使能状态。
参数	(1) ArmSocket uint64 Socket 句柄
返回值	(1) RetVal int32 0-成功，失败返回：错误码，查询 API 错误类型. (2) enable_state logical true 代表使能，false 代表禁使能